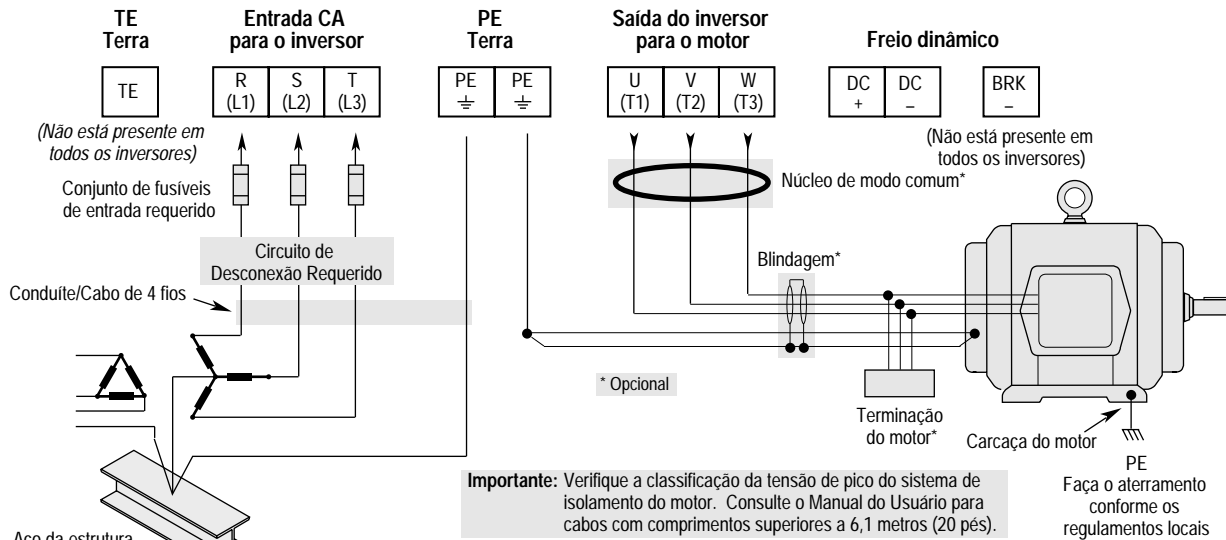




Guia de Inicialização Rápida 1336 IMPACT

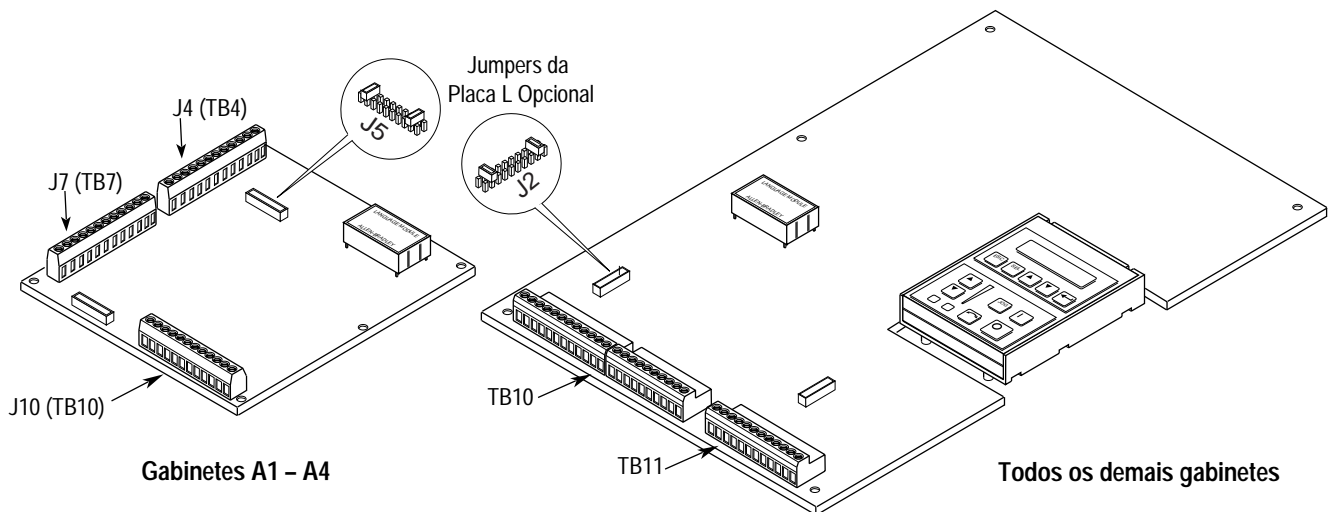
Este Guia de Inicialização Rápida resume as etapas necessárias para instalar, inicializar e programar o Inversor de Frequência Ajustável CA 1336 IMPACT. As informações fornecidas NÃO substituem o Manual do Usuário e destinam-se unicamente ao pessoal qualificado de manutenção de inversores. Consulte o Manual do Usuário do 1336 IMPACT (publicação 1336 IMPACT-5.0) para maiores detalhes sobre outras considerações das aplicações e precauções relacionadas.

Fiação de Alimentação – TB1



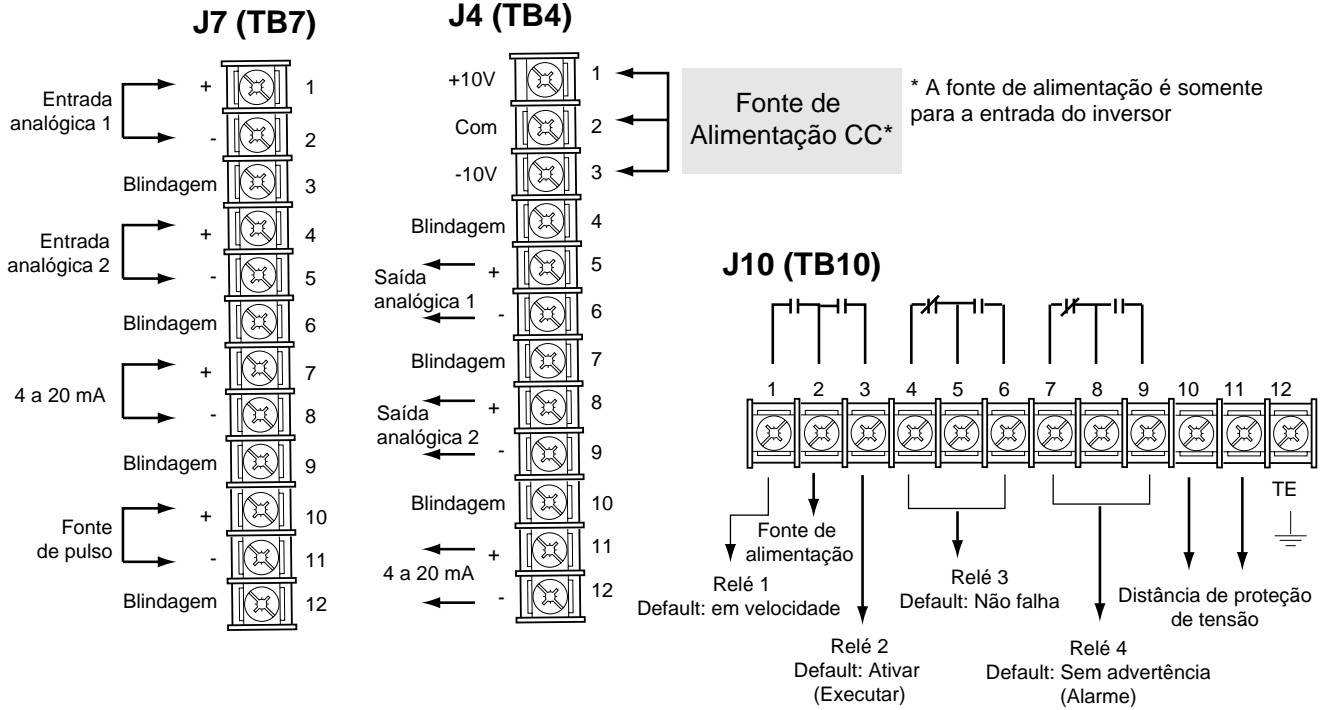
O diagrama mostra as conexões que são comuns para todos os inversores. Consulte o Manual do Usuário para maiores detalhes.

Localização dos Jumpers

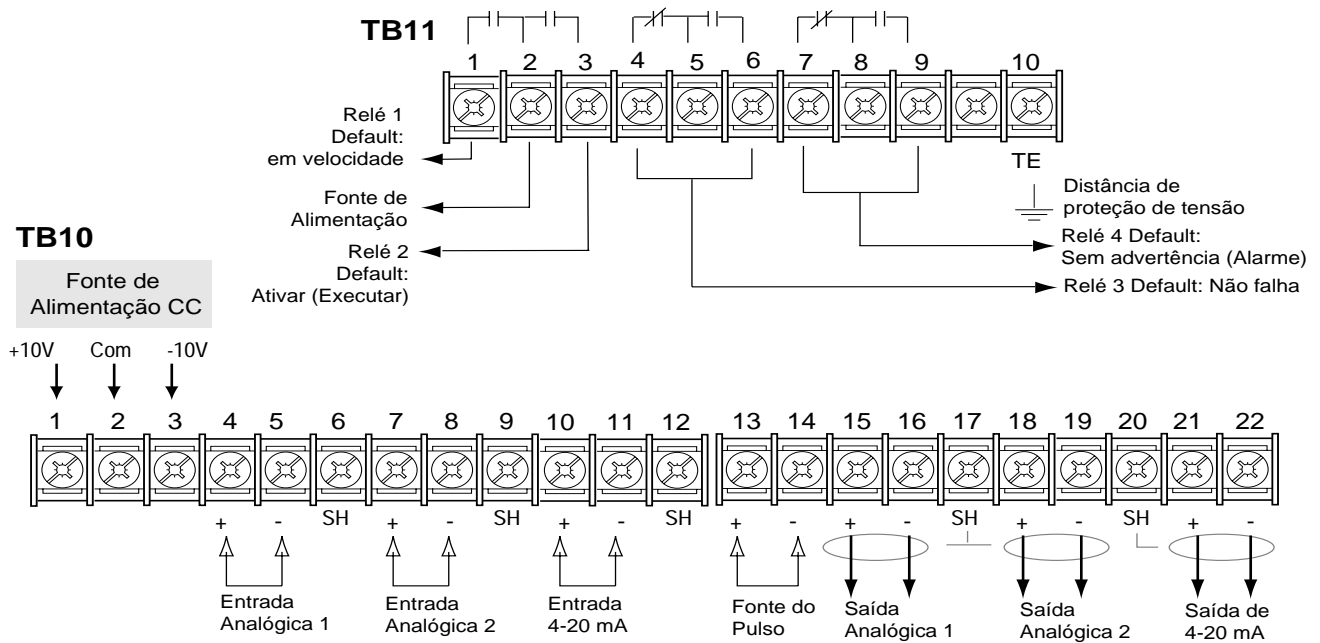


Allen-Bradley HMIs

Fiação E/S – Gabinete - A

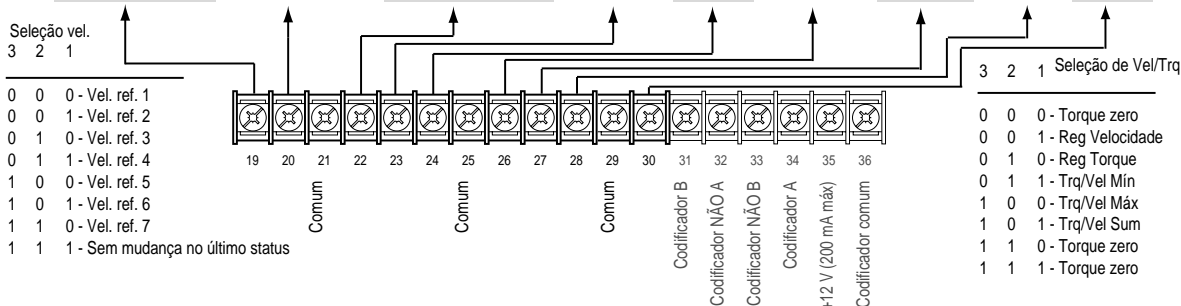


Fiação E/S – Todos os demais gabinetes



Placa L Opcional

1	Status	Parar/Remover falha	Status	Status	Status	Status	Status	Status	Ativar
2	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Jog	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
3	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Tipo Parada	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
4	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Acel 2*/1	Ext Fit	Desac 2*/1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
5	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
6	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Jog	Ext Fit	Loc/Rem	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
7	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Jog	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
8	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
9	Partida	Parar/Remover falha	Incr MOP	Dim MOP	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
10	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Incr MOP	Dim MOP	Vel Sel 1	Ativar
11	Partida	Parar/Remover falha	Acel 1	Acel 2	Ext Fit	Desac 1	Desac 2	Vel Sel 1	Ativar
12	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Loc/Rem	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
13	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Tipo Parada	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
14	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Acel 2*/1	Ext Fit	Desac 2*/1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
15	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
16	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Loc/Rem	Ext Fit	Tipo Parada	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
17	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	PTrim En	Ext Fit	Desac Rampa	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
18	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Fluxo Ativ	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
19	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	PTrim En	Vel Sel 1	Ativar
20	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	Fluxo Ativ	Vel Sel 1	Ativar
21	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Desac Rampa	Reaj	Vel Sel 1	Ativar
22	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
23	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	PTrim En	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
24	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Fluxo Ativ	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
25	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	PTrim En	Ext Fit	Desac Rampa	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
26	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Jog	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
27	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
28	Partida	Parar/Remover falha	Incr MOP	Dim MOP	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
29	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Incr MOP	Dim MOP	Vel Sel 1	Ativar
30	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar



Start-up

Este procedimento de start-up abrange os valores mais comuns utilizando-se o modo de start-up do 1336 IMPACT. Consulte o Manual do Usuário para informações detalhadas.

O procedimento a seguir foi escrito para os usuários que possuem a Interface de Operação e Programação instalada. Para usuários sem a interface, deve-se fornecer os respectivos sinais e comandos externos. Considera-se também que todos os parâmetros estejam nos valores definidos de fábrica.



ATENÇÃO: É necessário fornecer alimentação para o inversor para realizar o seguinte procedimento. Algumas das tensões presentes estão no potencial da linha de entrada. Somente pessoas qualificadas na manutenção devem realizar o procedimento a seguir, para evitar o perigo de choques ou danos no equipamento. Antes de iniciar, leia e compreenda completamente o procedimento. Se não ocorrer um evento durante a realização desse procedimento, NÃO prossiga. Remova a alimentação abrindo o circuito de desconexão e corrija o problema antes de continuar.



ATENÇÃO: Verifique se a tensão nos capacitores de barramento está descarregada a fim de evitar o perigo de choque elétrico ao fazer a ligação ou manutenção do inversor. Meça a tensão do barramento CC nos terminais + e - do TB1. A tensão deve ser zero.

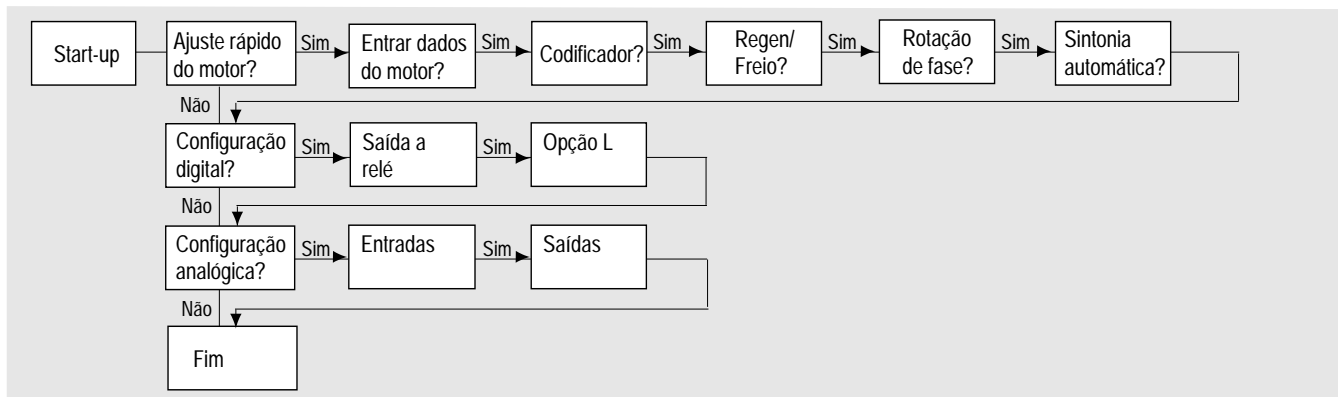
1. Verifique se a alimentação da linha CA e a alimentação de controle correspondem à classificação do inversor.
2. Se a opção L estiver instalada, verifique se as entradas de intertravamento de Habilitação e Parada estão presentes. Caso esta opção não esteja instalada, verifique se os jumpers estão instalados nos pinos 3 e 4 e 17 e 18 no J5 nos inversores de Gabinete A ou J2 nos inversores de Gabinete. Consulte as localizações dos Jumpers.
3. Se a E/S Padrão estiver sendo usada, verifique se os jumpers estão com a fiação correta.
4. Se a opção analógica estiver instalada, verifique se os parâmetros estão devidamente configurados (consulte o Manual do Usuário).



ATENÇÃO: Poderá ocorrer a rotação do motor em todas as etapas seguintes. Para se proteger contra lesões, rotação incorreta e possível dano ao equipamento, leia e execute cada uma das etapas seguintes com cuidado.

5. Forneça a alimentação CA para o inversor. O display LCD deverá acender e exibir o status “Stopped (Parado)” do inversor e uma frequência de saída de “+0,00 Hz”. Se o inversor detectar alguma falha, uma mensagem referente à falha será exibida na tela. Registre a informação, remova a alimentação e corrija a fonte de falha antes de proceder.
6. A partir de Status Display (Exibição do Status), pressione a tecla Enter (ou qualquer outra tecla). Será exibido “Choose Mode” (Selecione Modo). Pressione as teclas para cima/para baixo, até que seja exibido “Startup” (Partida). Selecione Enter.

Importante: Todas as questões respondidas com Yes (Sim) ou No (Não). Ao pressionar Enter será selecionado o padrão definido de fábrica (“Y” ou “N”) (S ou N). Para alterar a seleção, pressione as teclas para cima/para baixo. Pressione Enter para selecionar. Ao selecionar “Y” você terá condições de continuar na mesma etapa e, ao selecionar “N”, você prosseguirá para a etapa seguinte. A figura abaixo mostra as etapas envolvidas.

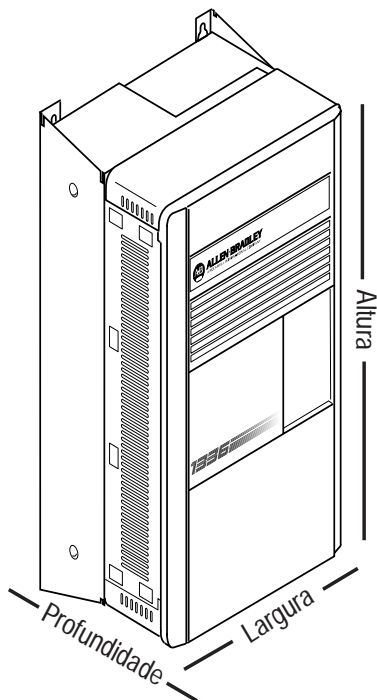


Importante: Observe o seguinte:

- Para sair do modo “Startup” (Partida) a qualquer momento, pressione a tecla ESCape até que seja exibido “Status Display” (Display de Status). Se desejar retornar ao modo de Startup, basta selecionar “Reset Sequence” (Reset da Seqüência) para começar do início. Ao selecionar “Continue” (Continuar) pode-se recomeçar a partir do ponto em que se tinha parado.
 - Ao completar a última ação de uma etapa, a etapa seguinte começa automaticamente.
 - Ao pressionar SElect (Selecionar) a linha 2 da tela será ativada. Isso deve ser feito para todos os valores.
 - Pressione as teclas para cima/para baixo para ajustar o valor (pule essa etapa se o valor estiver correto). Pressione Enter para salvar o valor ou manter o valor existente. Pressione ENTER novamente, para avançar para a próxima etapa (parâmetro).
7. Desligue e ligue novamente para ativar as mudanças. Isso completa o procedimento “Assisted Startup” (Partida com Assistência). Dependendo da sua aplicação, poderá ser necessária a programação de outros parâmetros e/ou “Advanced Startup” (Partida Avançada). Consulte o Manual do Usuário para maiores detalhes.

Dimensões do inversor

Para determinar o tamanho do inversor, veja a ilustração e tabela abaixo.



Gabinete	Largura x Altura x Profundidade Milímetros (polegadas)
A1	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 160,0 (6,30)
A2	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 180,5 (7,10)
A3	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 207,0 (8,15)
A4	260,0 (10,24) x 350,0 (13,78) x 212,0 (8,35)
B	276,4 (10,88) x 476,3 (18,75) x 225,0 (8,86)
C	301,8 (11,88) x 701,0 (27,60) x 225,0 (8,86)
D	381,5 (15,02) x 1240,0 (48,82) x 270,8 (10,66)
E-fechado	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 477,5 (18,80)
E-aberto	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 372,6 (14,67)
F	762,0 (30,00) x 2286,0 (90,00) x 635,0 (25,00)
G	762,0 (30,00) x 2387,6 (94,0) x 635,0 (25,00)
H	1270,0 (50) x 2324,1 (91,50) ^① x 635,0 (25)

^① A altura do ventilador (635,0 (25,00)) não está incluída.

Operação da Interface de Operação e Programação

A visualização ou programação dos parâmetros é realizada através dos modos Program (Programação) ou Display mostrados abaixo.

1. A partir de Status Display, pressione para exibir "Choose Mode".

2. Pressione ou para exibir "Program" ou "Display".

3. Pressione .

4. Pressione ou até que o arquivo desejado seja exibido.

5. Pressione .

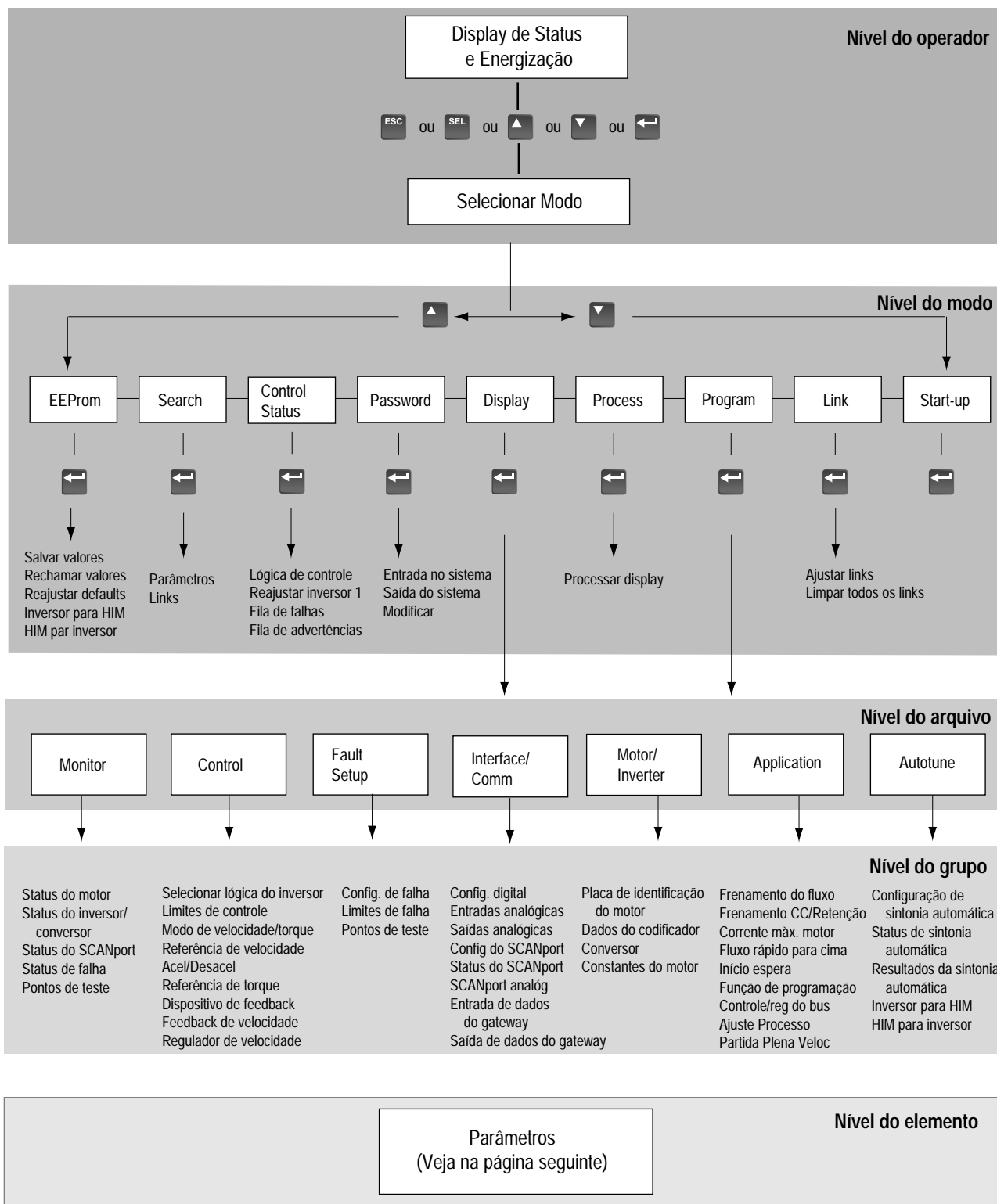
6. Pressione ou até que o grupo desejado seja exibido.

7. Pressione .

8. Pressione ou para exibir o parâmetro desejado.

Allen-Bradley HMIs

Estrutura da Interface de Operação e Programação (HIM)



Parâmetros – Arquivos, Grupos e Elementos

Nome	No.	Valor Mín./Máx.	Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Monitorização			Lim Cor Neg Mot	73	Calc/0,0%
Status do motor			Lim Torque Pos	74	0,0%/Calc
Velocidade do motor	81	-8 x BMS/+8 x BMS	Lim Torque Neg	75	Calc/0,0%
Frequência do motor	89	-250,000/+250,000 Hz	Lim Poten Realim	76	-800,0%/0,0%
Corrente do motor	83	0,0/6553,5 amps	Lim Variação Cor	77	Calc/200,0%
Tensão do motor	85	0/+3000 volts	Corrente Mot Máx.	195	0/1
% tensão do motor	234	0/800%	Limite vel. mín	215	0,0/BMS rpm
% torque do motor	86	-800,0/+800,0%	Modo Veloc/Torq		
% fluxo do motor	88	12,5/100,0%	Sel modo veloc/torq	68	0/5
% força do motor	90	-800,0/+800,0%	Referência velocidade		
Baixo fdbk pos fech	227	0/65535	Ref. velocidade 1	29	-8x/+8xBMS rpm
Alto fdbk pos fech	228	0/65535	Mult. veloc. 1	30	-3,9999/+3,9999
Ref torque int	229	-800/+800%	Velocidade ref. 2	31	-8x/+8xBMS rpm
Status inversor/conversor			Velocidade ref. 3	32	-8x/+8xBMS rpm
Tensão barra CC	84	0/1000 volts	Velocidade ref. 4	33	-8x/+8xBMS rpm
Stat entrada lógica	14	Bit selection	Velocidade ref. 5	34	-8x/+8xBMS rpm
Stat inversor/conversor	15	Bit selection	Velocidade ref. 6	35	-8x/+8xBMS rpm
Stat inversor/conversor 2	196	Bit selection	Velocidade ref. 7	36	-8x/+8xBMS rpm
Stat inibição execução	16	Bit selection	Mult. veloc. 7	37	-3,9999/+3,9999
Status veloc comando	82	-8 x BMS/+8 x BMS	Velocidade jog 1	38	-8x/+8xBMS rpm
Stat limite torque	87	Bit selection	Velocidade jog 2	39	-8x/+8xBMS rpm
Saída reg veloc	225	-300,0/+300,0%	Acel/Desacel		
Erro veloc	226	-8 x BMS/+8 x BMS	Tempo acel 1	42	0,0/6553,5 sec
Stat SCANport			Tempo acel 2	43	0,0/6553,5 sec
Cont Inic/Parar	128	Bit selection	Tempo desacel 1	44	0,0/6553,5 sec
Prop partida/parada	129	Bit selection	Tempo desacel 2	45	0,0/6553,5 sec
Cont Jog1/Jog2	130	Bit selection	Percent curva S	47	0,0/100,0%
Cont Ramp/ApFalh	131	Bit selection	Referência torque		
Cont Flux/Aju	132	Bit selection	Ref. torque 1	69	-800,0/+800,0%
Status de falha			% Mult Torque	70	-200,00/+200,00%
Status falha energ	219	Bit selection	Dispos Aliment		
Status falha não config.	220	Bit selection	Tipo Dispos Aliment	64	1/3
Status falha 1	221	Bit selection	PPR Codificador	8	Calc/20000 ppr
Status falha 2	222	Bit selection	Realim Veloc		
Status advertência 1	223	Bit selection	Realim Vel Mul	63	-32767/+32767
Status advertência 2	224	Bit selection	Sel Filtr Realim	65	0/4
Pontos de teste			Gan Filtr Realim	66	-5,00/+5,00
Dados teste 1	92	-32768/+32767	LF Filtro Realim	67	0,2/900,0 rad/sec
Seleção teste 1	93	0/65535	Frq Filtr Sintn	185	5,0/135,0 Hz
Dados teste 2	94	-32768/+32767	Q Filtro Sintn	186	2/500
Seleção teste 2	95	0/65535	Regulador veloc		
Controle			Inércia total	157	0,01 sec/655,00 sec
Sel Lógic Acion			LF Circ Velocid	161	0,00 rad/sec/Calc
Opções lógica	17	Bit selections	Ki Circ Velocid	158	0,0/4095,9
Tempo Esp Parad	18	0,0/10,0 sec	Kp Circ Velocid	159	0,0/200,0
Faixa Vel Zero	19	0,0 rpm/8xBMS rpm	Kf Circ Velocid	160	0,500/1,000
Vel Inic Espera	193	-0,1/+0,1 x BMS	LF Filtro Erro	162	Calc/1500,0 rad/sec
Tempo Ini Espera	194	0,0/10,0 sec	Queda percentual	46	0,0/25,5%
Limites de controle			Prep Falha		
Limite Vel Rev	40	-6xBMS rpm/0,0 rpm	Config Falha		
Lim Vel Frente	41	0,0 rpm/+6xBMS rpm	Seleção Falha 1	20	Bit selection
Lim Cor Pos Mot	72	0,0%/Calc	Seleção Adv 1	21	Bit selection

1336 IMPACT Guia de Inicialização Rápida

Nome	No.	Valor Mín./Máx.	Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Config Falha (cont.)			Config SCANport		
Seleção falha 2	22	Bit Selection	Fio SP 2 Ativado	181	Bit Selection
Seleção Adv 2	23	Bit Selection	Másc Ativação SP	124	Bit Selection
Limites falha			Másc Dir/Ref	125	Bit Selection
Ultrap Vel Máx	24	0,0 rpm/BMS rpm	Másc Iniciar/Jog	126	Bit Selection
Tempo Mot Parado	25	0,1/3276,7 sec	Másc Apa Fal/Rei	127	Bit Selection
% Sobrec Motor	26	110,0/400,0%	Status SCANport		
Subtensão Linha	27	10,0/90,0%	Cont Dir/Ref	128	Bit selection
Pontos de Teste			Cont Inic/Parar	129	Bit selection
Dados Teste 1	92	-32768/+32768	Cont Jog1/Jog2	130	Bit selection
Seleção Teste 1	93	0/65535	Cont Ramp/ApFalh	131	Bit selection
Dados Teste 2	94	-32768/+32767	Cont Flux/Ajus	132	Bit selection
Seleção Teste 2	95	0/65535	SCANport Analóg		
Interface/Com			Sel SP Ana Ent 1	133	1/16
Config Digital			Val SP Ana Ent 1	134	-32767/+32767
Config Relé	114	0/38	Fat SP Ana Ent 1	135	-1,000/+1,000
Config Relé 1	115	-800,0/+800,0%	Sel SP Ana Ent 2	136	1/16
Config Relé 2	187	0/36	Val SP Ana Ent 2	137	-32767/+32767
Parâmetro Relé 2	188	-800,0/+800,0	Fat SP Ana Ent 2	138	-1,000/+1,000
Config Relé 3	189	0/36	Saída Ana SP	139	-32767/+32767
Parâmetro Relé 3	190	-800,0/+800,0	Gateway Entrada Dados		
Config Relé 4	191	0/36	Dados Ent A1	140	-32767/+32767
Parâmetro Relé 4	192	-800/+800,0%	Dados Ent A2	141	-32767/+32767
Modo Opção L	116	1/25	Dados Ent B1	142	-32767/+32767
Stat Ent Opcao L	117	Bit Selection	Dados Ent B2	143	-32767/+32767
Mudanca Pot Man	118	0,0/BMS	Dados Ent C1	144	-32767/+32767
Valor Pot Man	119	0,0/BSMNA	Dados Ent C2	145	-32767/+32767
PPR Pulsos Ent	120	500/2000	Dados Ent D1	146	-32767/+32767
Fator Pulsos Ent	121	0,01/10,00	Dados Ent D2	147	-32767/+32767
Offset Pulso Ent	122	-BMS/+BMS	Gateway Saída Dados		
Val Pulsos Ent	123	0,0/+8xBMS	Dados Saída A1	148	-32767/+32767
Entradas Analóg			Dados Saída A2	149	-32767/+32767
Valor Ana Ent 1	96	-32767/+32767	Dados Saída B1	150	-32767/+32767
Offset Ana Ent 1	97	-19,980/+19,980 volts	Dados Saída B2	151	-32767/+32767
Fator Ana Ent 1	98	-16,000/+16,000	Dados Saída C1	152	-32767/+32767
LF Filtr Ana Ent 1	182	0,0/200,0 rad/sec	Dados Saída C2	153	-32767/+32767
Valor Ana Ent 2	99	-32767/+32767	Dados Saída D1	154	-32767/+32767
Offset Ana Ent 2	100	-19,980/+19,980 volts	Dados Saída D2	155	-32767/+32767
Fator Ana Ent 2	101	-16,000/+16,000			
LF Filtr Ana Ent 2	183	0,0/200,0 rad/sec			
Valor Entrada mA	102	-32767/+32767			
Offset Ent mA	103	-32,000/+32,000 mA			
Fator Ent mA	104	-16,00			
LF Filtr Ent mA	184	0,0/200,0 rad/sec			
Saídas Analog					
Val Ana Saída 1	105	-32767/+32767			
Offst Ana Saída 1	106	-20,000/+20,000			
Fator Ana Saída 1	107	-1,000/+1,000			
Val Ana Saída 2	108	-32767/+32767			
Offst Ana Saída 2	109	-19,980/+19,980 volts			
Fator Ana Saída 2	110	-1,000/+1,000			
Valor Saída mA	111	-32767/+32767			
Offset Saída mA	112	-32,000/+32,000 mA			
Fator Saída mA	113	-1,000/+1,000			

Nome	No.	Valor Min./Máx.	Nome	No.	Valor Min./Máx.
Motor/Inversor			Sel Função	212	0/27
Placa-Id Motor			Saída 1 Função	213	Varies
HP Placa-Id	2	0,2 hp/2000,0 hp	Saída 2 Função	214	0/65535
RPM Placa-Id	3	1 rpm/1500 rpm	Ent 9 Função	232	-32767/+32767
Amps Placa-Id	4	0,1 amps/Calc	Ent 10 Função	233	-32767/+32767
Volts Placa-Id	5	75 volts/575 volts	Controle Reg Barra		
Hz Placa-Id	6	1,0/250,0 Hz	Opções Barr/Freio	13	Bit selection
Polos do Motor	7	2/40 poles	Processo Ajuste		
Fator serviço	9	1,00/2,00	Saída AjustProc	48	-800,0/+800,0%
Dados codificador			Referên AjustProc	49	-800,0/+800,0%
PPR Codificador	8	Calc/2000 ppr	ReAlim AjustProc	50	-800,0/+800,0%
Inversor			Seleção AjustProc	51	Bit selection
Frequência PWM	10	1000 Hz/From drive	LF Filtro AjustProc	52	0,0/240,0 rad/sec
Amps Inversor	11	0,1 amps/From drive	Precarr AjustProc	53	-800,0/+800,0%
Volts Inversor	12	75/575 volts	Ki AjustProc	54	0,000/16,000
Constantes motor			Kp AjustProc	55	0,000/16,000
Resistnc Estator	166	0,00/100,00%	Lim Inf AjustPro	58	-800,0/+800,0%
Indutanc Disper	167	0,00/100,00%	Lim Sup AjustPro	59	-800,0/+800,0%
Corrente Fluxo	168	0,00/75,00%	Gan Saíd AjustPro	60	-8,000/+8,000
Ganho Desvio	169	0,0/400,0%	Ajust Vel Rev Máx	61	-6 x /0,0 BMS rpm
Polos do motor	7	2/40 poles	Ajust Vel Fre Máx	62	0,0 rpm/+6xBMS rpm
Aplicativo			Partida Plena Vel		
Freio fluxo			Seleção PartPlnVel	216	0/2
Opções Barr/Freio	13	Bit selection	Seleção PartPlnVel	217	P40/P41
Freio/Trava CC			Sintonia Automática		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection	Instal Sint Auto		
Corrente CC freio	79	0,0%/Calc	Sel SintAut/Diag	173	Bit selection
Tempo freio CC	80	0,0/6553,5 sec	Config Diag Tran	172	Bit selection
400% corrente motor			Torque Sint Auto	164	250%/100,0%
Corrente Mot Máx	195	0/1	Veloc Sint Auto	165	0,3 x BMS/BMS
Ráp Subd Flux			Status Sint Auto		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection	Status Sint Auto	156	Bit selection
Nível Flux Ráp	78	100,0%/Calc	Inversor Diag 1	174	Bit selection
Início espera			Inversor Diag 2	175	Bit selection
Vel Inic Espera	193	-0,1 x / +0,1 x BMS	Erros SintAuto	176	Bit selection
Tempo Ini Espera	194	0,0/10,0 sec	Result Sint Auto		
Função Prog			Resistnc Estator	166	0,00/100,00%
Ent 1 Função	198	Varies	Indutanc Disper	167	0,00/100,00%
Mas/Val Funç 1	199	Varies	Corrente Fluxo	168	0,00/75,00%
Sel Aval Funç 1	200	0/17	Ganho Desvio	169	0,0/400%
Ent 2 Função	201	Varies	Inércia Total	157	0,0/655,00 sec
Mas/Val Func 2	202	Varies	LF Circ Velocid	161	0,00/Calc rad/sec
Sel Aval Func 2	203	0/17			
Ent 3 Função	204	Varies			
Mas/Val Func 3	205	Varies			
Sel Aval Func 3	206	0/17			
Ent 4 Função	207	Varies			
Ent 5 Função	208	Varies			
Ent 6 Função	209	Varies			
Ent 7 Função	210	Varies			
Ent 8 Função	211	Bit selection			

Allen-Bradley HMIs

Esta página foi deixada em branco propositalmente

Allen-Bradley HMIs



Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.



Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444