

Guía Rápida de Puesta en Marcha E300 Close Loop RFC-A (Máquina con Reductor)

a

Verificaciones Previas

a.1

Para los modelos tamaño 4 y 5
Verificar ingreso de alimentación de 24 Vdc @ min 1,5 Amp Borne 1 = 0V, Borne 2 =+24Vdc
fuente de Buck-Up para circuito de control

a.2

Para los modelos tamaño 6 en adelante
Verificar ingreso de alimentación de 24 Vdc @ min 1,5 Amp Borne 1 = 0V, Borne 2 =+24Vdc y además
Verificar ingreso de alimentación de 24 Vdc @ min 1,5 Amp Borne 51 = 0V, Borne 52 =+24Vdc

a.3

Si se desea que el drive monitoree el estado del freno a través de sus contactos auxiliares conectados al Borne 8, active la función A17=none a A17=Input1 **SAVE** Parámetros.

a.4

Si se desea que el drive monitoree el estado de los contactores de potencial a través de sus contactos auxiliares conectados al Borne 25, active la función A16 = Off a A16 = On **SAVE** Parámetros.

a.5

Si el motor no tuviera instalado el encoder, y se requiere un funcionamiento de emergencia para hacer instalaciones en el hueco del ascensor, proceder de esta manera

1ero

Cargar Mapa de Motor

2do

Auto sintonía

3ro

Cambiar C14= Feedback a C14= Sensorless **SAVE** Parámetros

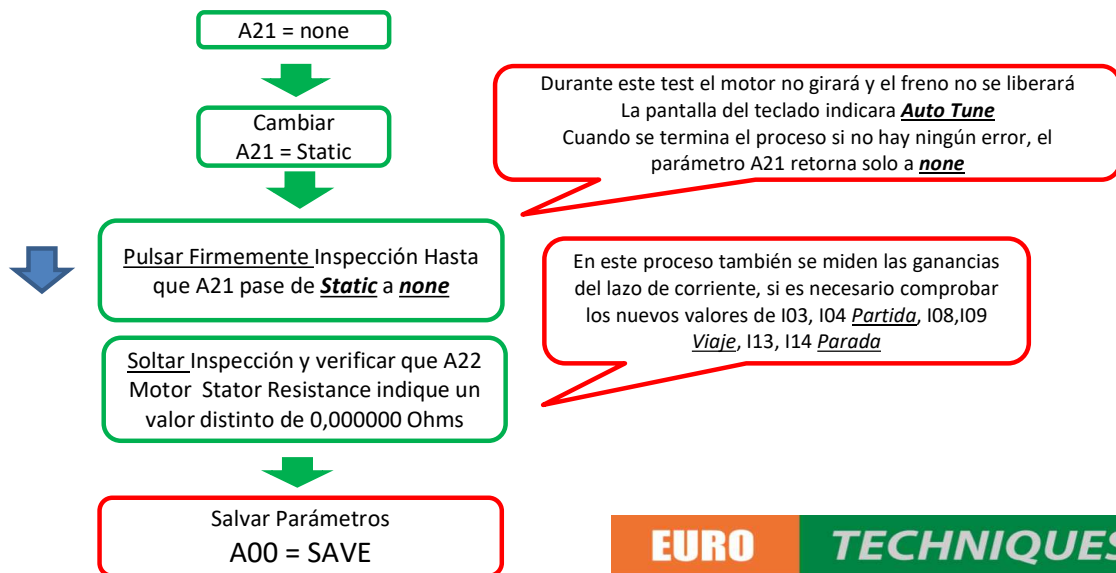
1ero

Cargar Mapa de Motor

| PARAMETRO | FUNCIÓN | VALOR STANDARD | UNIDADES | TIPO | |
|-----------|---------|------------------------------|----------|------|-----------------|
| A03 | {B03} | Voltaje Nominal Motor (V) | 380 | V | <i>Ingresar</i> |
| A04 | {B02} | Corriente Nominal Motor (A) | xx.xxx | A | <i>Ingresar</i> |
| A05 | {B07} | RPM Nominal del Motor | 1450 | RPM | <i>Ingresar</i> |
| A06 | {B04} | Coseno de Fi del Motor | 0,850 | --- | <i>Ingresar</i> |
| A07 | {E01} | Velocidad Nominal del Motor | 1450 | RPM | <i>Ingresar</i> |
| A08 | {E02} | Diámetro Polea | 400 | mm | <i>Ingresar</i> |
| A09 | {E03} | Roping | 1:1 | --- | <i>Ingresar</i> |
| A10 | {C01} | Tipo de Encoder | AB | --- | <i>Ingresar</i> |
| A11 | {C03} | Pulsos por Revolución | 4096 | --- | <i>Ingresar</i> |
| A12 | {D18} | Resistencia de Freno | x.xxx | Ohms | <i>Ingresar</i> |
| A13 | {D15} | Pot.Resistencia de Freno | x.xxx | Kw | <i>Ingresar</i> |
| A14 | {E04} | Relación de Caja Numerador | 31 | --- | <i>Ingresar</i> |
| A15 | {E05} | Relación de Caja Denominador | 1 | --- | <i>Ingresar</i> |

2do

Auto sintonía

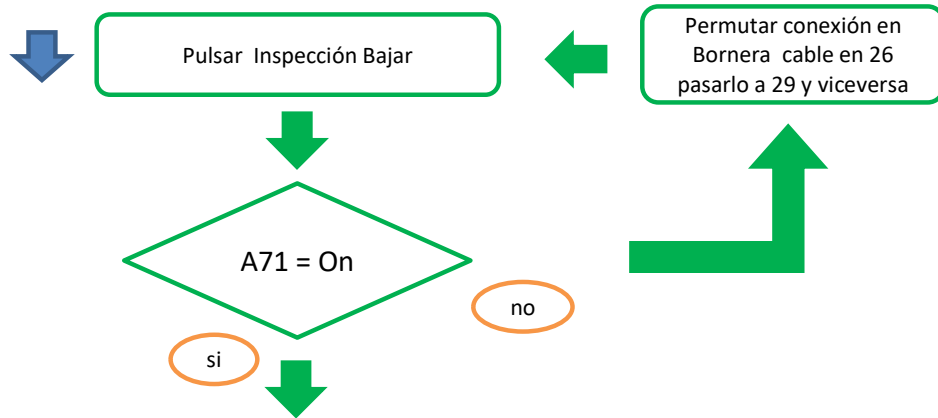


EURO

TECHNIQUES

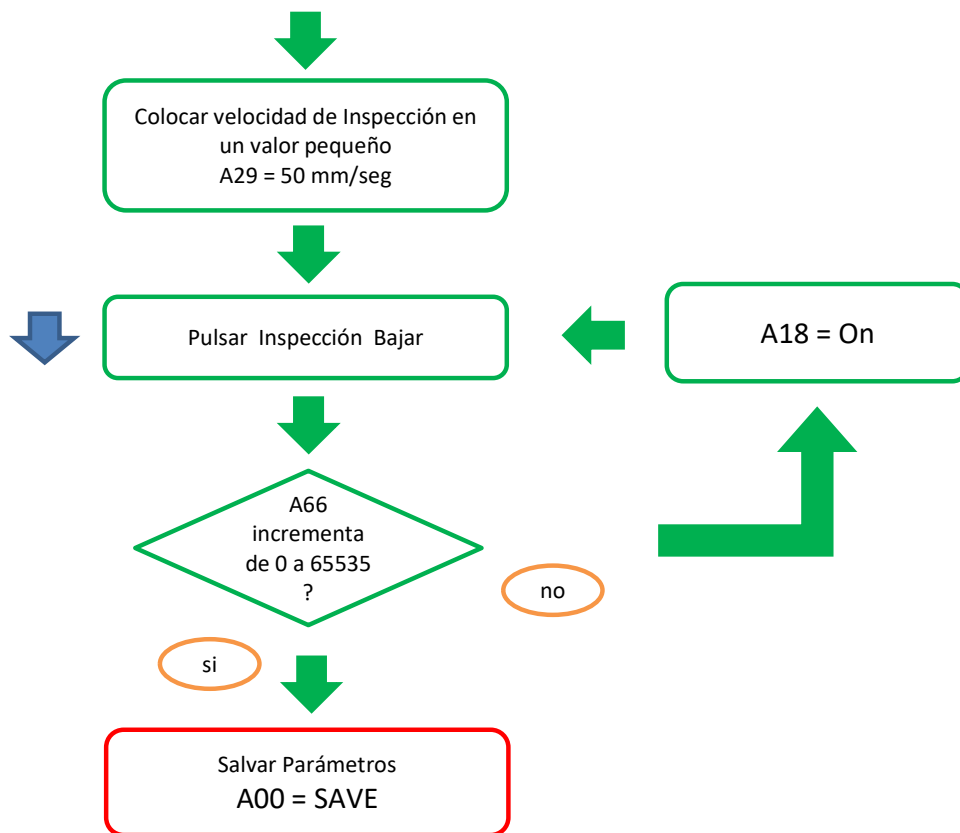
3ro

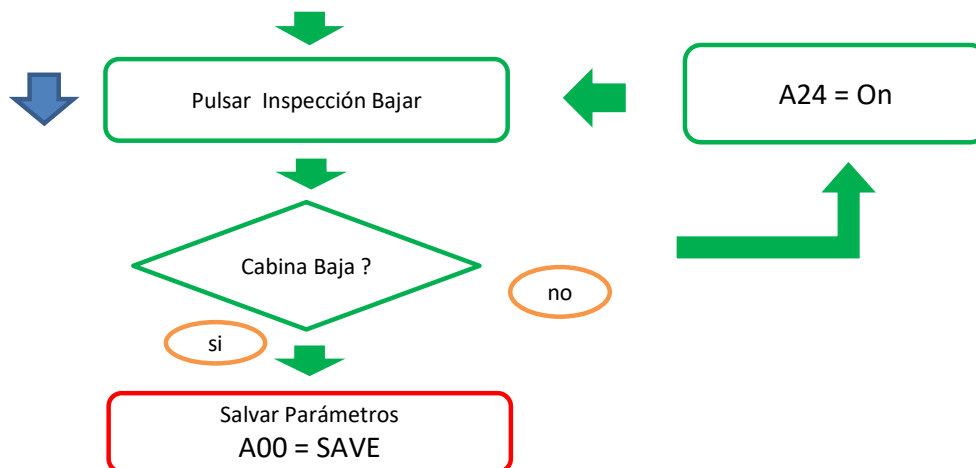
Sentido de Giro



4to

Verificación del Encoder



5to**Verificación de Cabina****6to****Verificación de Respuesta**

Reponer la velocidad de Inspección al valor original A29=350 mm/seg.

Realizar viajes de inspección, y observar el comportamiento de la máquina, ruido acústico, vibraciones, son signos que el parámetro de ganancia proporcional (P) A52 = 0,5000 es elevado, reducirlo en un primer paso de a 5 centésimas (0,4500.....0,4000.....0,3500 etc.) reducir A52 hasta que la maquina deje de hacer ruido y su rotación sea estable,

Durante esta prueba visualizar el parámetro A62 (Velocidad actual), se busca reducir la ganancia para reducir el ruido a la vez que la velocidad actual no se aparte de +/- 2mm/seg. del valor seteado en A29 (Velocidad Inspección).

Si A62 (Velocidad actual) comienza a apartarse de +/- 2 mm/seg. y el ruido aun no se eliminó comenzar a incrementar parámetro A54 (Filtro corriente Viaje) de a 5 décimas (2,0....2,5....3,0 etc.)

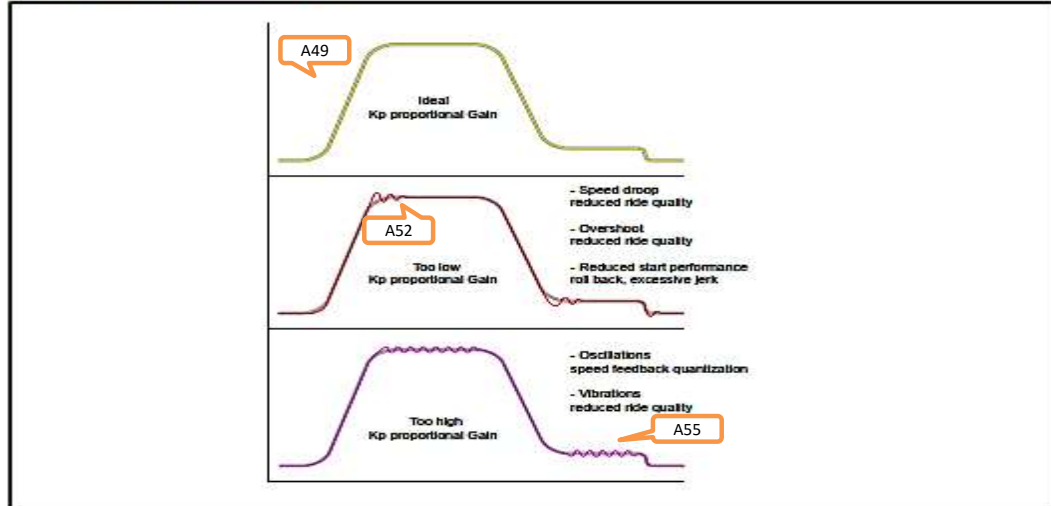
Una vez que la máquina funciona estable en velocidad de inspección pasar a hacer pruebas en automático, viajes largos lejos de los extremos (Ejemplo edificio de 15 pisos, trabajar entre los pisos 2 al 13. Si durante el viaje A62 se mantiene estable, pasaremos a verificar como es el comportamiento durante la partida y el final de viaje, en algunas aplicaciones A49 y A55 pueden alcanzar valores iguales o hasta el doble de A52.

Nota: Si durante el proceso de la verificación dinámica se interrumpe el viaje con la identificación **Distance Err** o **Speed Err** la misma podría deberse a falta de ganancias, estos errores se pueden enmascarar momentáneamente para permitirnos el ajuste, proceder a deshabilitar la falla colocando A41=0 y A40=0 respectivamente.

Una vez terminado el ajuste realizar viajes de prueba y verificar los valores que mide el drive
 A67= Máximum Distance Error, entonces Impostar A41 = a A67 * 1,2 **SALVAR**
 A68= Máximum Speed Error, entonces Impostar A40 = a A68 * 1,2 **SALVAR**

| PARAMETRO | FUNCIÓN | VALOR STANDARD | UNIDADES | TIPO |
|-----------|--------------------------------------|----------------|----------|------------------|
| A49 | {101} Ganancia Velocidad (P) Partida | 0,5000 | seg/rad | Ajustable |
| A51 | {105} Filtro de corriente Partida | 2,0 | mseg | Ajustable |
| A52 | {106} Ganancia Velocidad (P) Viaje | 0,5000 | seg/rad | Ajustable |
| A54 | {110} Filtro de corriente Viaje | 2,0 | mseg | Ajustable |
| A55 | {111} Ganancia Velocidad (P) Parada | 0,5000 | seg/rad | Ajustable |
| A57 | {115} Filtro de corriente Parada | 2,0 | mseg | Ajustable |

Figure 7-8 Speed loop Kp proportional gain



7mo

Ajuste de Ganancias Ki

Realizar viajes en inspección y Ajustar Ki según Figura 7-9

| PARAMETRO | FUNCIÓN | VALOR STANDARD | UNIDADES | TIPO |
|-----------|--------------------------------------|----------------|-----------------------|------------------|
| A50 | {102} Ganancia Velocidad (I) Partida | 10,00 | seg ² /rad | Ajustable |
| A53 | {107} Ganancia Velocidad (I) Viaje | 10,00 | seg ² /rad | Ajustable |
| A56 | {112} Ganancia Velocidad (I) Parada | 10,00 | seg ² /rad | Ajustable |

Figure 7-9 Speed loop Ki Integral gain

