

Guía Rápida de Puesta en Marcha E300 Close Loop RFC-S (Máquina Gearless)

a

Verificaciones Previas

a.1

Para los modelos tamaño 4 y 5
Verificar ingreso de alimentación de 24 Vdc @ min 2 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 2 Amp Borne 1 = 0V, Borne 2 =+24Vdc y además
Verificar ingreso de alimentación de 24 Vdc @ min 2 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.

1ero

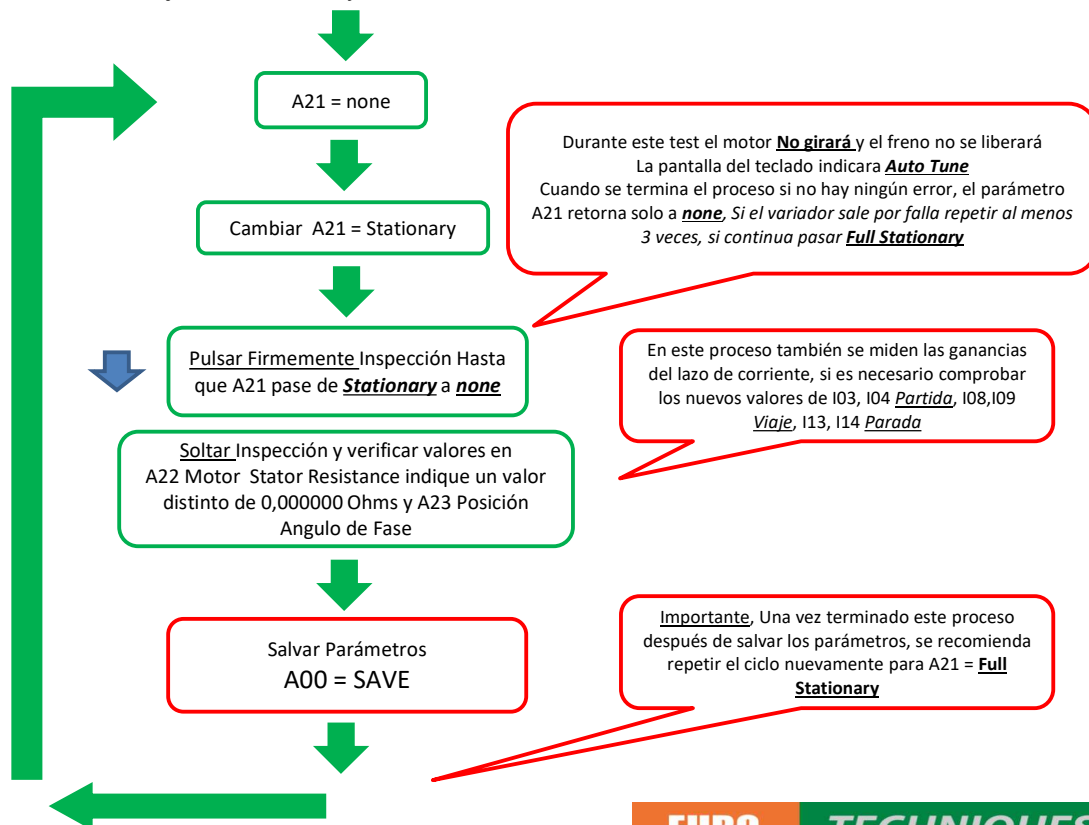
Cargar Mapa de Motor

PARAMETRO	FUNCION	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 Motor	3000.00	RPM	<i>Ingresar</i>
A06	{B05} Numero de Polos	16	---	<i>Ingresar</i>
A07	{E01} Velocidad Maxima del Ascensor	1000	mm/seg.	<i>Ingresar</i>
A08	{E02} Diametro Polea	400	mm	<i>Ingresar</i>
A09	{E03} Roping	1:1	---	<i>Ingresar</i>
A10	{C01} Tipo de Encoder	SCEnDat	---	<i>Ingresar</i>
A11	{C03} Pulsos por Revolucion	2048	---	<i>Ingresar</i>
A12	{D18} Resistencia de Freno (Ohms)	x,xx	Ohms	<i>Ingresar</i>
A13	{D15} Pot. Resistencia de Freno (Kw)	x,xxx	Kw	<i>Ingresar</i>

2do

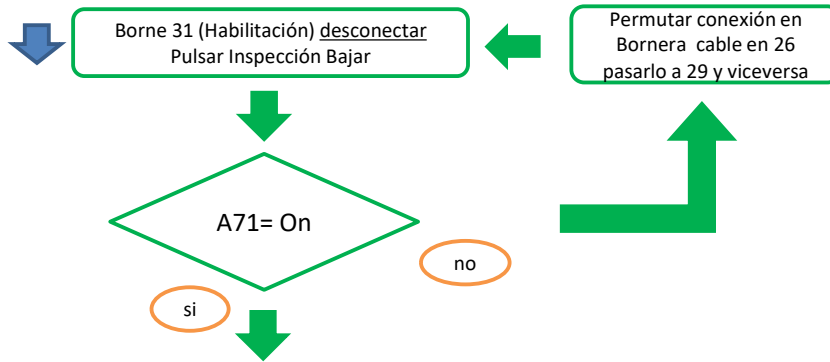
Autosintonía Estática

Autojste del Fasado y del lazo de corriente



3ro

Sentido de Giro



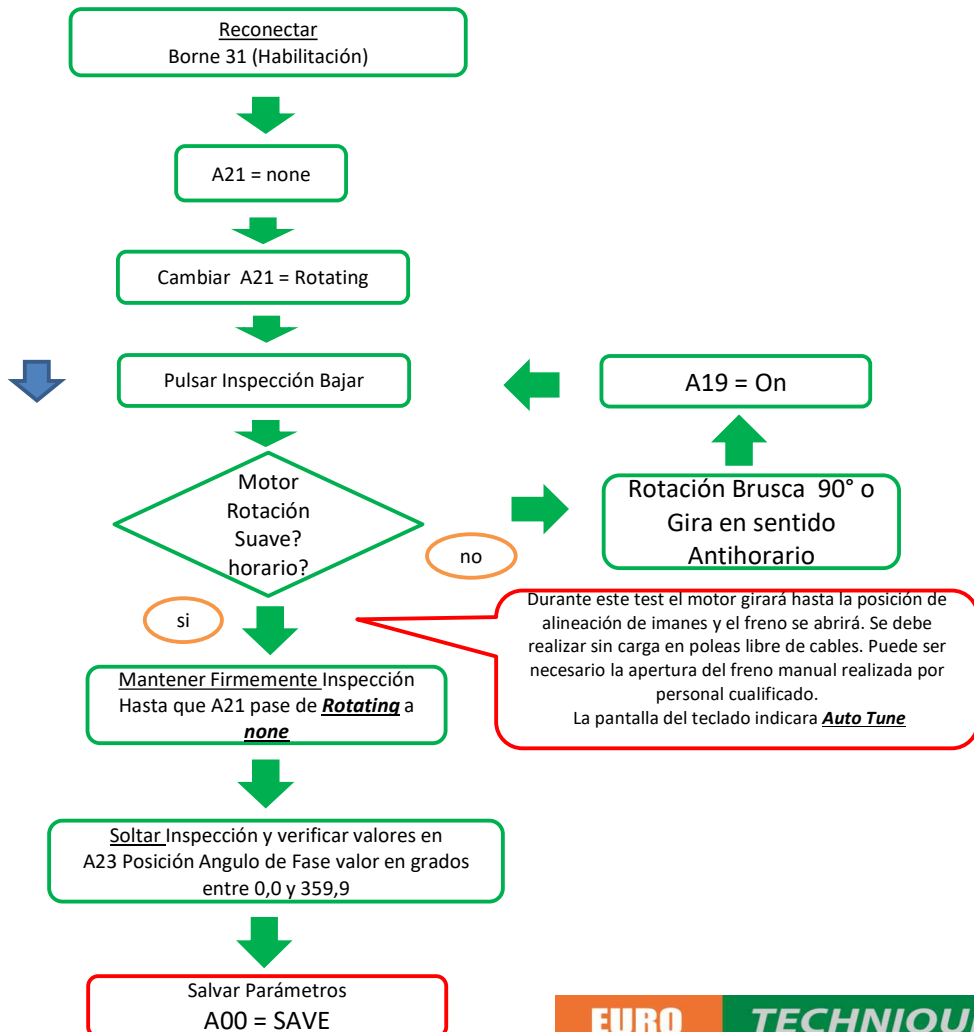
4to

**Autosintonía Dinámica
Autojoste del Fasado**

**Solo Cabina
Colgada**

*Abrir el freno manualmente y rotar la polea lentamente en sentido **Horario**. Monitorear el parametro (A66), el mismo debe mostrar números que iran aumentando lentamente de valor, 0 a 65535 por giro completo de polea.*

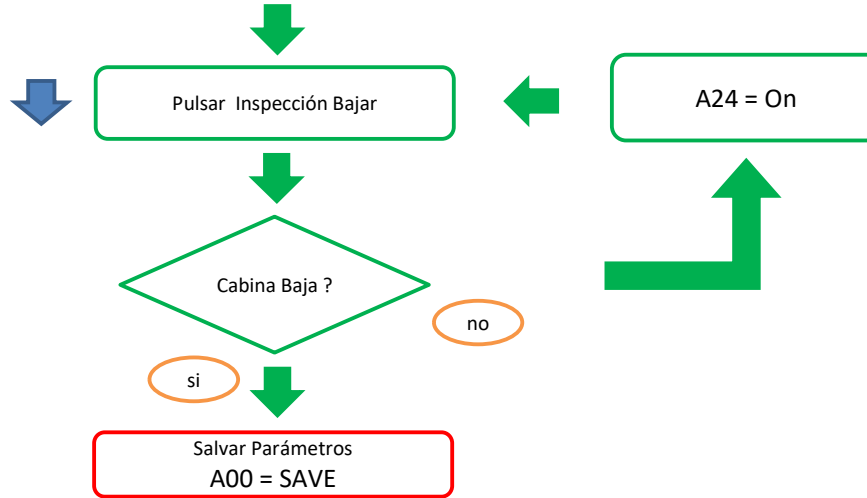
*Si en lugar de aumentar, decremantan de valor de 65535 a 0, Colocar Parametro A18 = **On** y salvar parámetros.*



Nota

La auto sintonía dinámica permite medir los ajustes de motor con mayor precisión para un nivel de prestaciones mayores. Además permite chequear la correcta lectura del encoder y la secuencia de fase U-V-W dado que hay movimiento.

5to Verificación de Cabina



6to Verificación de Respuesta

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.) 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 +/- 20mm/seg. del valor seteado en (A29) (Velocidad Inspección).

Si (A62) (Velocidad actual) comienza a apartarse de +/- 20 mm/seg. y el ruido aún no se eliminó comenzar a incrementar parametro (A54) (Filtro corriente Viaje) de a 5 décimas (2,0.....2,5.....3,0 etc.)

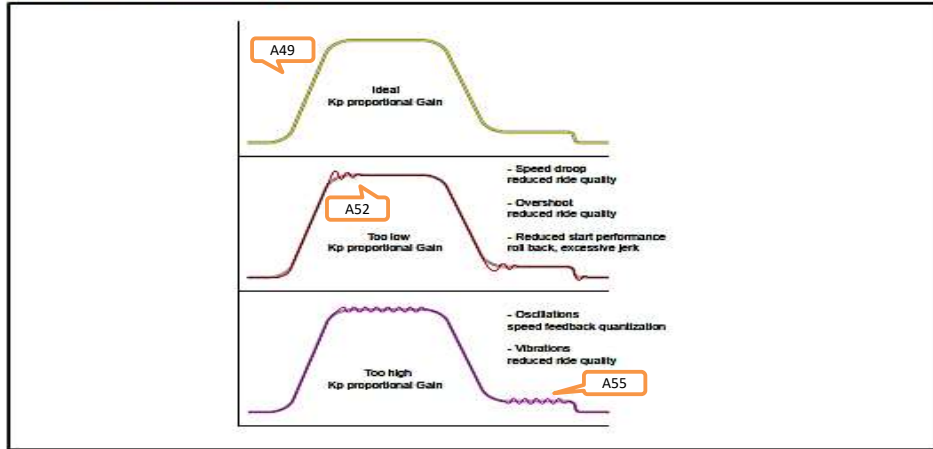
Una vez que la máquina funciona estable en velocidad de inspección pasar a hacer pruebas en automático, viajes largos lejos de los extremos (Ejemplo edificio de 15 pisos, trabajar entre los pisos 2 al 13. Si durante el viaje A62 se mantiene estable, pasaremos a verificar como es el comportamiento durante 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	FUNCION	VALOR STANDARD	UNIDADES	TIPO
A49	{I01} Ganancia Velocidad (P) Partida	0,5000	seg/rad	Ajustable
A51	{I05} Filtro de corriente Partida	2,0	mseg	Ajustable
A52	{I06} Ganancia Velocidad (P) Viaje	0,5000	seg/rad	Ajustable
A54	{I10} Filtro de corriente Viaje	2,0	mseg	Ajustable
A55	{I11} Ganancia Velocidad (P) Parada	0,5000	seg/rad	Ajustable
A57	{I15} 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

