

PARÂMETROS DO SERVO SCA05 E INVERSOR CFW11.

Servo SCA05

SCA 05 – Eixo X		SCA 05 – Eixo Z	
P000		5	
P204		5	
RESET			
P000		5	
P263*		3	
P313		2	
P385	Tipo Motor	P385	Tipo Motor
P700		1	
P701	1	P701	2

* Caso habilite **P263** se deve ligar Saída Emergência no “**pino 23**” e 0V nos “**pinos 5 e 20**” do conector **X6** do **SCA05**, caso contrário o eixo permanecerá travado.

Inversor CFW11

CFW 11 – Eixo Árvore		
P000	Senha	5
P204	Carrega/ Salva Parâmetros	5
P202	Tipo de Controle	3 (Sensorless) ou 4 (Encoder)
P398	Fator de Serviço	(Ver placa motor)
P399	Rendimento Nominal motor	(Ver placa motor)
P400	Tensão Nominal do motor	(Ver placa motor)
P401	Corrente Nominal do motor	(Ver placa motor)
P402	Rotação Nominal do motor	(Ver placa motor)
P403	Frequência Nominal do motor	(Ver placa motor)
P404	Potência Nominal do motor	(Ver placa motor)
P405	Nº pulsos Encoder	(Ver placa motor)
P406	Ventilação Motor	(Ver placa motor)
P407	Fator de potência Nom. do motor	(Ver placa motor)
P408	Fazer Auto Ajuste	2
Fazer o auto ajuste		
P000	Senha	5
P100	Tempo de Aceleração	0
P101	Tempo Desaceleração	0
P133	Velocidade Mínima	0
P134	Velocidade Máxima	(Ver placa motor)
P153	Nível Frenagem	(Ver se existe resistor)
P220	Seleção Fonte LOC/REM	10
P221	Seleção Referência LOC	11
P222	Seleção Referência REM	11
P223	Seleção Giro LOC	9
P224	Seleção Gira/Para LOC	4
P225	Seleção Jog LOC	5
P226	Seleção Giro REM	9
P227	Seleção Gira/Para REM	4
P228	Seleção Jog REM	5
P700	Protocolo Can	1
P701	Taxa Comunicação Can	3
P702	Taxa Comunicação Can	0