

**LISTA DE PARÂMETROS DO INVERSOR YASKAWA L7 PARA MAQUINAS ATÉ 60 M/MIN  
MALHA ABERTA OU MALHA FECHADA**

*Para alterar os parâmetros tecle MENU até aparecer no display PROGRAMAÇÃO tecle ENTER e a lista de parâmetros abaixo aparecerá no display*

<b>Menu</b>	<b>Parâmetro</b>	<b>Valor Scanchip</b>	<b>Valor Variável</b>	<b>Ajuste na Obra</b>	<b>Descrição</b>
<b>A1</b>	00	6			Idioma
	01	2			Nível de Acesso
	02	3			2-Sem / 3-Com : Encoder
	03	0			Inicialização (2220)
<b>B1</b>	01	1			Seleção de Referência
	02	1			Seleção de Comando
	03	0			Método de Parada
	06	1			
	07	0			
	08	1			Rodar em Program.
<b>C1</b>	01	2,5			Rampa Aceleração
	02	2,0			Rampa Desaceleração
<b>C2</b>	01	1,0			Curva S - Inic. Aceleração
	02	1,0			Curva S - Fim Aceleração
	03	1,0			Curva S - Inic. Desaceleração
	04	1,0			Curva S- Fim Desaceleração
<b>C3</b>	01	1,0	0,7 / 0,8		Compensação de escorregamento
	05	1			Habilita Limite de Voltagem
<b>C4</b>	01	1,00	0,00 / 2,50		Ganho de torque
<b>C6</b>	02	3 (8 Hz)			Frequência Portadora
<b>D1</b>	01	0 Hz			
	02	6 Hz			Velocidade Baixa
	03	25 Hz			Velocidade Manutenção
	04	50 ou 60 Hz			Velocidade Alta 1
<b>E1</b>	01	230 ou 380 V			Tensão Entrada REDE(de acordo c/ inv.)
	04	50 ou 60 Hz			Frequência Máxima
	05	240 ou 390 V			Tensão Máxima saída MOTOR
	09	0,5Hz			Frequência Mínima
<b>E2</b>	01	...A			Corrente motor
	11	...KW			Potência motor

**Somente programar os parâmetros do tipo F abaixo se o motor trabalhar em malha fechada**

<b>F1</b>	01				Número Pulsos do Encoder
	02	3			Operação durante PG Open
	03	0			Emergência Sobrevelocidade
	04	3			Operação durante desvio de vel.
	05	0			Inversão de +A -A
	06	1			
	07	105 %			
	08	Hz			Desvio de Sobre Velocidade
	09	1 s			Tempo detecção de Sobrevel.
	10	10 %			% Detecção de Sobrevel.

	11	0,5 s			