

## CONVERSÃO DE AJUSTES DO SPAM 150C PARA URP6402

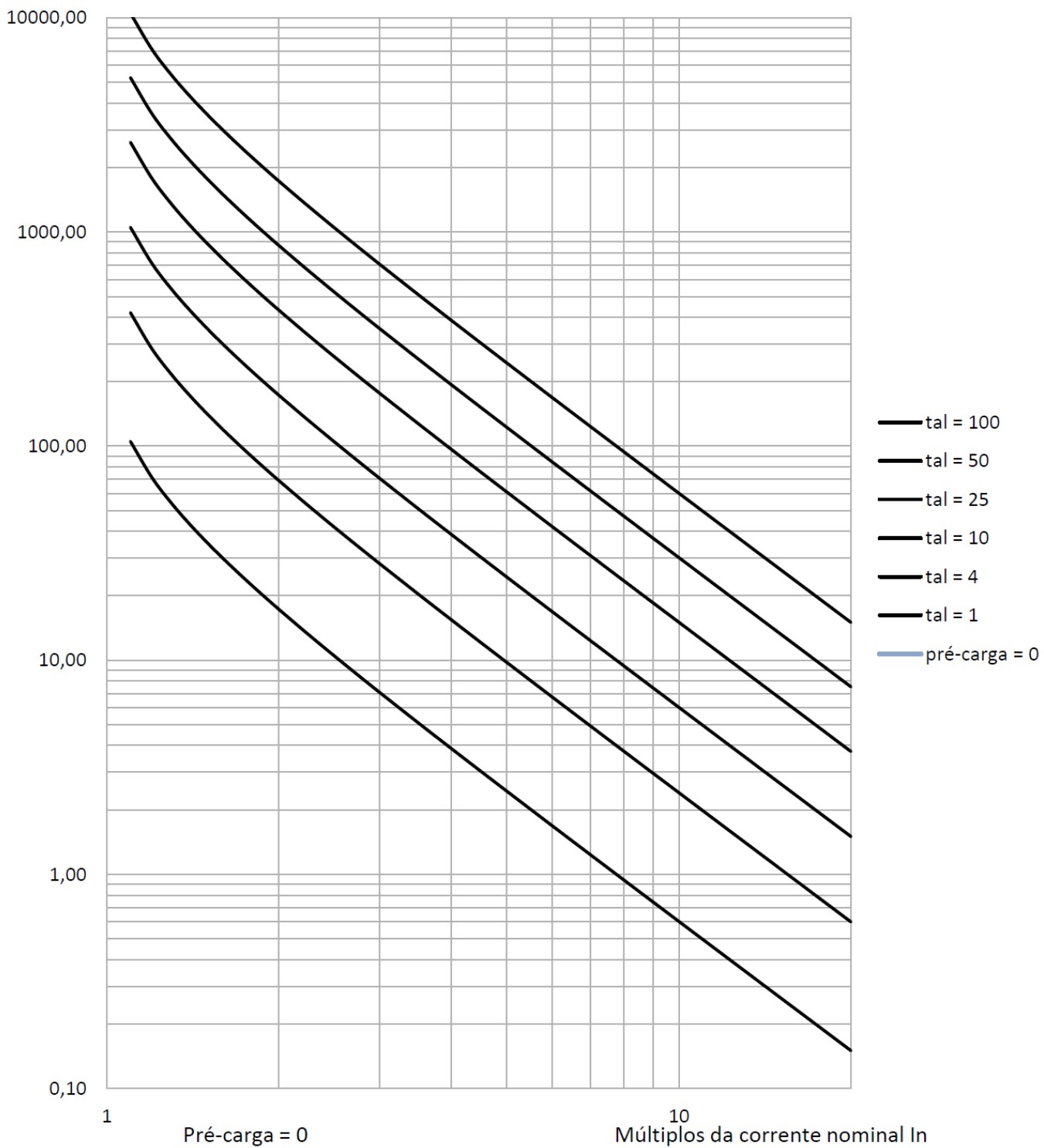
AJUSTE SPAM 150C	FUNÇÃO	AJUSTE URP6402	FUNÇÃO HABILITADA NO URP6403	CONVERSÃO
$I\theta$	Múltiplo da corrente nominal do motor	$I_n$	49	$I_n = I\theta * 5 * RTC$
$T_{6x}$	Tempo de atuação na curva fria a 6 $I\theta$	$\zeta_a, \zeta_h$	49	$\zeta_a = T_{6x} / 1,69,$ $\zeta_h = \zeta_a$
P	Fator de ponderação	Não possui	49	---
$\theta_a$	Nível térmico de alarme	ALM49	49	$ALM49 = \theta_a$
$\theta_i$	Nível térmico de partida	Drop49	49	$Drop49 = \theta_i$
$K_c$	Multiplicador de imagem térmica de resfriamento definido de fase	$\zeta_p$	49	$\zeta_p = \zeta_a * K_c$
$I>>$	Corrente de pic-up de tempo definido defase	$I>>F ip$	51	$I>>F ip = I>>*5*RTC$
$t>>$	Tempo definido de fase	$I>>F t$	51	$I>>F t = t>>$
$I_s$	Corrente de detecção de partida	Fixo 2,5 * $I_n$	48	---
$t_s$			48	Ajustar TRBF e TRBQ
$I_0$	Porcentagem de $I_n$ de pic-up de neutro	$I>>N ip$	51N	$I>>N ip = I_0 * 5 * RTP / 100$
$T_0$	Tempo definido de neutro	$I>>N t$	51N	$I>>N t = T_0$
$\Delta I$	Porcentagem de desequilíbrio	$dl>>F ip$	46	$dl>>F ip = \Delta I$
$t\Delta$	Tempo de desequilíbrio	$dl>>F t$	46	$dl>>F t = t\Delta$
$I<$	Pic-up de subcorrente	$I<<F ip$	37	$I<<F ip = I<*5*RTC$
$T<$	Tempo de subcorrente	$I<<F t$	-	$I<<F t = T<$
$ST_{si}$	Somatória de tempo de partida	NumPartF / NumPartQ	66	Analisar manual
$\Sigma\Delta T_{si}$	Tempo de reset da somatória do tempo de partida	Fixo 1 hora	66	-----

Obs:

Na função 51 ajustar:  $i>f = 6,5 * RTC$ , curva =  $I2t$ ,  $Dt = 3$ .Na função 51N ajustar:  $i>N = 6,5 * RTC$ , curva =  $I2t$ ,  $DT = 3$ .

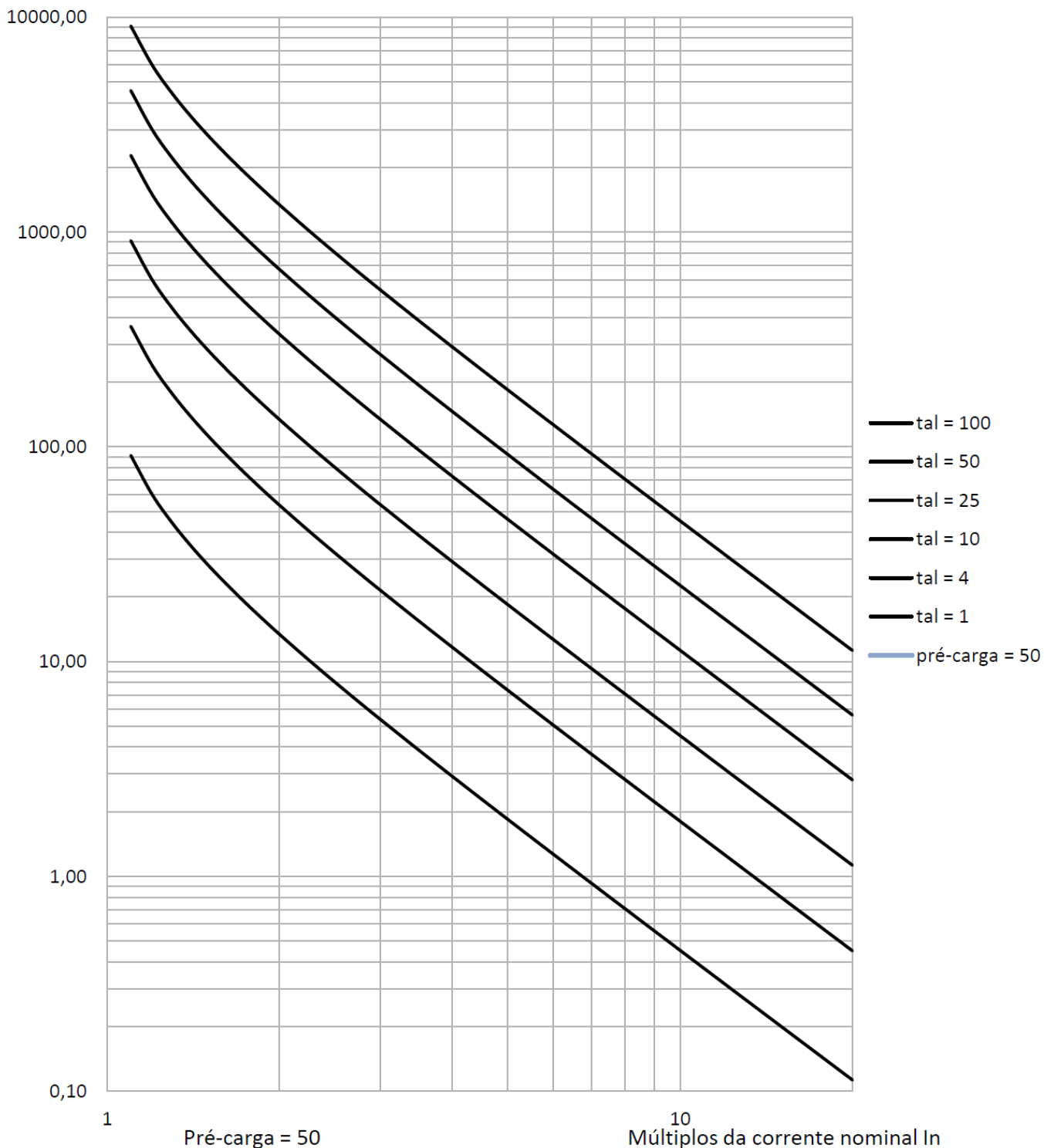
CURVA TÉRMICA – PRÉ CARGA 0

Tempo de atuação (s)



CURVA TÉRMICA – PRÉ CARGA 50

Tempo de atuação (s)



### CURVA TÉRMICA – PRÉ CARGA 95

Tempo de atuação (s)

