

Índice

1. Seguridad	3
Instrucciones de seguridad	3
Aprobaciones	3
Advertencia de tipo general	3
Evitar arranques accidentales	4
Antes de iniciar tareas de reparación	4
2. Instalación mecánica	5
Antes de empezar	5
Dimensiones mecánicas	6
3. Instalación eléctrica	7
Cómo realizar la conexión	7
Instalación eléctrica en general	7
Instalación correcta en cuanto a EMC	8
Conexión de red	9
Conexión del motor	9
Terminales de control	11
Conexión a los terminales de control	11
Interruptores	11
Circuito de potencia - Presentación	13
Carga compartida/Freno	13
4. Programación	15
Instrucciones de programación	15
Programación con MCT-10	15
Programación con LCP 11 o LCP 12	15
Menú de estado	18
Menú rápido	18
Parámetros del Menú rápido	19
Menú principal	23
5. Descripción general de parámetros	25
6. Localización de averías	29
7. Especificaciones	31
Alimentación de red	31
Otras especificaciones	34
Condiciones especiales	36
Propósito de la reducción de potencia	36
Reducción de potencia debido a la temperatura ambiente	36

Reducción de potencia debido a la baja presión atmosférica	36
Reducción de potencia para funcionamiento a velocidades lentas	36
Opciones del convertidor de frecuencia VLT Micro FC 51	37
Índice	38

1. Seguridad

1

1.1.1. Advertencia de alta tensión



La tensión del convertidor de frecuencia es peligrosa cuando el equipo está conectado a la red. La instalación incorrecta del motor o del convertidor de frecuencia puede producir daños en el equipo, lesiones físicas graves e incluso la muerte. Por tanto, es muy importante respetar las instrucciones de este manual, así como las normas y reglamentos de seguridad vigentes locales y nacionales.

1.1.2. Instrucciones de seguridad

- Asegúrese de que el convertidor de frecuencia esté conectado a tierra correctamente.
- No retire las conexiones de la red de alimentación, ni las del motor u otras conexiones de alimentación mientras el convertidor de frecuencia esté conectado a la red.
- Proteja a los usuarios de la tensión de alimentación.
- Proteja al motor contra sobrecargas conforme a la normativa vigente local y nacional.
- La corriente de fuga a tierra es superior a 3,5 mA.
- La tecla [OFF] (Apagar) no es un interruptor de seguridad. No desconecta el convertidor de frecuencia de la red de alimentación.

1.1.3. Aprobaciones



1.1.4. Advertencia de tipo general



Advertencia:

El contacto con los componentes eléctricos puede llegar a provocar la muerte, incluso una vez desconectado el equipo de la red de alimentación.

Además, asegúrese de que ha desconectado las demás entradas de tensión (enlace del circuito intermedio CC).

Tenga en cuenta que puede haber alta tensión en el enlace de CC aunque los indicadores LED estén apagados.

Antes de tocar cualquier componente del convertidor VLT Micro que pudiera tener alta tensión, espere al menos 4 minutos.

Sólo se permite un intervalo de tiempo inferior si así se indica en la placa de características de un equipo específico.



Corriente de fuga

La corriente de fuga a tierra desde el convertidor de frecuencia VLT Micro FC 51 es superior a 3,5 mA. Según IEC 61800-5-1, debe garantizarse una toma de tierra de protección reforzada por medio de un cable a tierra de Cu, 10 mm² (mínimo), o un cable a tierra adicional (con la misma sección que el cable de alimentación de red) se debe terminar por separado.

Dispositivo de corriente residual

Este producto puede originar una corriente de CC en el conductor de protección. Si se utiliza un dispositivo de corriente residual (RCD) como protección adicional, sólo debe utilizarse un RCD de tipo B (retardo temporizado) en la alimentación de este producto. Consulte también la nota de aplicación de Danfoss sobre RCD núm. MN.90.GX.YY.

La conexión protectora a tierra del convertidor VLT Micro y la utilización de dispositivos RCD siempre deben seguir las normas vigentes.



La protección contra sobrecarga del motor es posible mediante el ajuste del Parámetro 1-90 Protección térmica del motor al valor Desconexión ETR. Para EE UU y Canadá: las funciones ETR proporcionan protección contra sobrecarga del motor de clase 20 de acuerdo con el código NEC.



Instalación en altitudes elevadas:

Para altitudes superiores a 2 Km, contacte con Danfoss Drives en relación con PELV.

1.1.5. Red de alimentación IT



Red de alimentación IT

Instalación con una fuente aislada, es decir, redes IT.

Tensión máx. de alimentación permitida conectado a la red: 440 V.

Para mejorar el rendimiento de los armónicos, Danfoss ofrece filtros de línea opcionales.

1.1.6. Evitar arranques accidentales

Cuando el convertidor de frecuencia está conectado a la red de alimentación, el motor puede arrancarse o pararse mediante los comandos digitales, los comandos del bus, las referencias o el panel de control local.

- Desconecte el convertidor de frecuencia de la red de alimentación cuando así lo dicten las consideraciones de seguridad del personal, para evitar el arranque accidental de cualquier motor.
- Para evitar arranques accidentales, active siempre la tecla [OFF] (Apagar) antes de modificar cualquier parámetro.

1.1.7. Instrucciones para desecho del equipo



Los equipos que contienen componentes eléctricos no deben desecharse junto con los desperdicios domésticos. Deben recogerse de forma selectiva, junto con otros residuos de origen eléctrico y electrónico, conforme a la legislación local vigente.

1.1.8. Antes de iniciar tareas de reparación

1. Desconecte el FC 51 de la red eléctrica (y de la fuente de CC externa, si la hubiera).
2. Espere 4 minutos a que se descargue el enlace de CC.
3. Desconecte los terminales del bus de CC y de freno (si existen)
4. Retire el cable del motor

2. Instalación mecánica

2.1. Antes de empezar

2.1.1. Lista de comprobación

Al desembalar el convertidor de frecuencia, compruebe que la unidad no presenta daños y que está completa. Compruebe que el embalaje contiene lo siguiente:

- Convertidor de frecuencia VLT Micro FC 51
- Guía rápida

Opcional: LCP y/o placa de desacoplamiento.

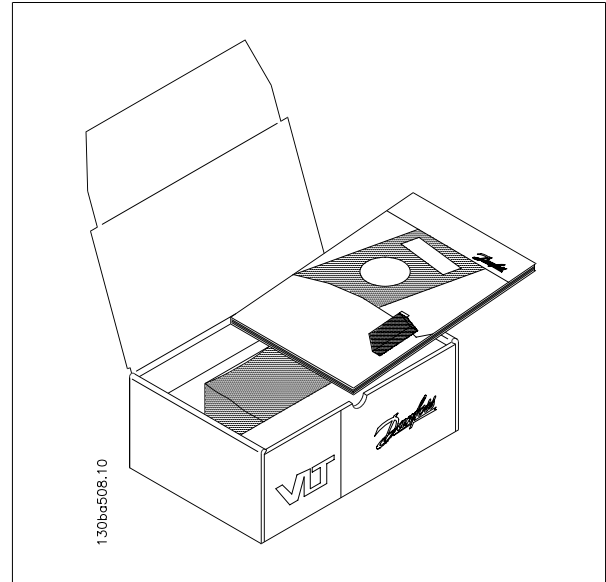


Ilustración 2.1: Contenido de la caja.

2.2. Montaje lado a lado

El convertidor de frecuencia Danfoss VLT Micro puede montarse lado a lado para unidades IP 20 y requiere 100 mm de espacio libre por encima y por debajo para su refrigeración. En relación con el entorno en general, consulte el capítulo 7. *Especificaciones*.

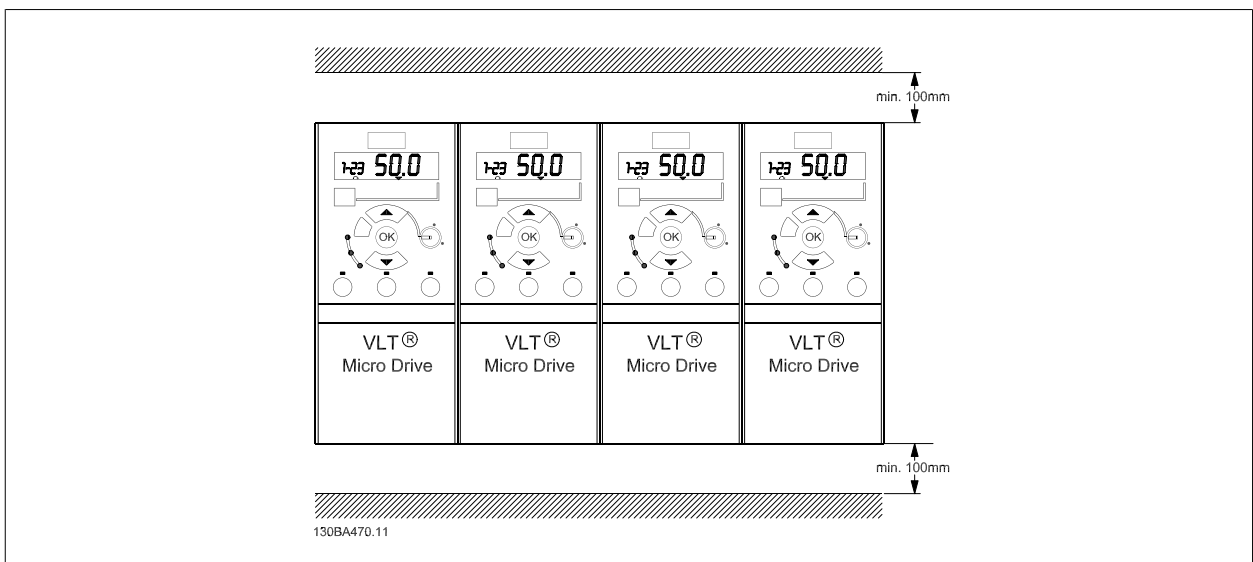


Ilustración 2.2: Montaje lado a lado.

2

2.3.1. Dimensiones mecánicas

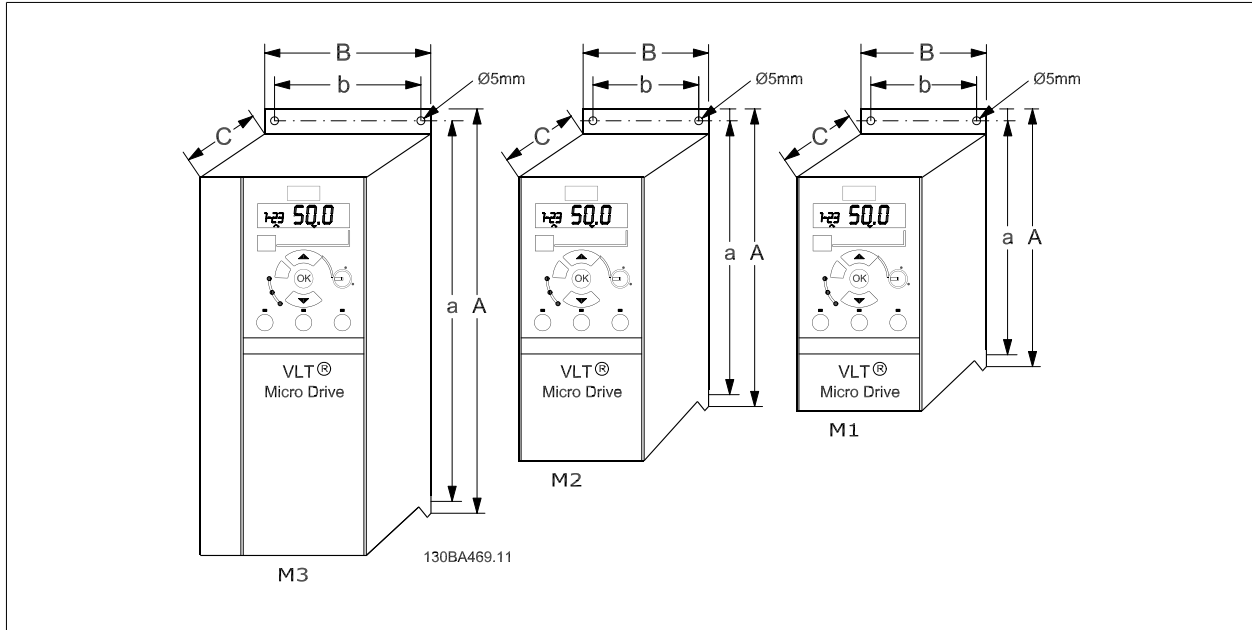


Ilustración 2.3: Dimensiones mecánicas.

¡NOTA!
En la solapa del embalaje encontrará una plantilla para taladrar.

Bastidor	Potencia (kW)			Altura (mm)			Anchura (mm)		Profundidad ¹⁾ (mm)	Peso máx. Kg
	1 X 200-240 V	3 X 200 -240 V	3 X 380-480 V	A	A (incluida la placa de desacoplamiento)	a	B	b		
M1	0.18 - 0.75	0.25 - 0.75	0.37 - 0.75	150	205	140.4	70	55	148	1.1
M2	1.5	1.5	1.5 - 2.2	176	230	166.4	75	59	168	1.6
M3	2.2	2.2 -3.7	3.0 - 7.5	²⁾	²⁾	²⁾	²⁾	²⁾	²⁾	²⁾

Tabla 2.1: Dimensiones mecánicas

¹⁾ Para LCP con potenciómetro, añadir 7,6 mm.

²⁾ Estas dimensiones se anunciarán más adelante.

¡NOTA!
Kit de montaje sobre raíl DIN disponible para M1. Utilice el número de pedido 132B0111

3. Instalación eléctrica

3.1. Cómo realizar la conexión

3.1.1. Instalación eléctrica en general



¡NOTA!

Todos los cableados deben cumplir las normas nacionales y locales sobre las secciones de cables y temperatura ambiente. Se recomienda usar conductores de cobre (60-75 °C).

Detalles de pares de apriete de los terminales.

Bastidor	Potencia (kW)			Par [Nm]					
	1 x 200-240 V	3 x 200-240 V	3 x 380-480 V	Línea	Motor	Conexión CC/ Freno ¹⁾	Terminales de control	Tierra	Relé
M1	0.18 - 0.75	0.25 - 0.75	0.37 - 0.75	1.4	0.7	-	0.15	3	0.5
M2	1.5	1.5	1.5 - 2.2	1.4	0.7	-	0.15	3	0.5
M3	2.2	2.2 - 3.7	3.0 - 7.5	1.4	0.7	-	0.15	3	0.5

¹⁾ Conectores tipo pala

Tabla 3.1: Apriete de los terminales.

3.1.2. Fusibles

Protección de la rama del circuito:

Para proteger la instalación frente a peligros eléctricos e incendios, todos los circuitos de red de una instalación, aparatos de conexión, máquinas, etc., deben estar protegidos frente a cortocircuitos y sobrecorrientes de acuerdo con las normativas nacionales e internacionales.

Protección ante cortocircuitos:

Danfoss recomienda utilizar los fusibles que se indican en las tablas siguientes para proteger al personal de servicio y otros equipos en caso de que se produzca un fallo interno de la unidad o un cortocircuito en el enlace de CC. El convertidor de frecuencia proporciona protección completa frente a cortocircuitos en la salida del motor o el freno.

Protección contra sobrecorriencia:

Proporciona una protección para evitar el sobrecalentamiento de los cables en la instalación. La protección frente a sobrecorriencia siempre debe llevarse a cabo según las normas vigentes. Los fusibles deben estar diseñados para aportar protección a un circuito capaz de suministrar un máximo de 100.000 A_{rms} (simétrico), 480 V máx.

Noconformidad con UL:

Si no es necesario cumplir las normas UL/cUL, Danfoss recomienda utilizar los fusibles que se indican en la tabla 1.3, que garantizan el cumplimiento de la norma EN50178:

En caso de mal funcionamiento, si no se sigue esta recomendación, podrían producirse daños en el convertidor de frecuencia.

FC 51	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Littel fuse	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut	Fusibles máx. no UL
1 x 200-240 V							
kW	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo RK1	Tipo CC	Tipo RK1	Tipo gG
0K18 - 0K37	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	KLN-R15	ATM-R15	A2K-15R	15 A
0K75	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	KLN-R25	ATM-R25	A2K-25R	25 A
1K5	KTN-R35	JKS-35	JJN-35	KLN-R35	-	A2K-35R	35 A
2K2	KTN-R45	JKS-45	JJN-45	KLN-R45	-	A2K-45R	45 A
3 x 200-240 V							
0K25	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	KLN-R10	ATM-R10	A2K-10R	10 A
0K37	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	KLN-R15	ATM-R15	A2K-15R	15 A
0K75	KTN-R20	JKS-20	JJN-20	KLN-R20	ATM-R20	A2K-20R	20 A
1K5	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	KLN-R25	ATM-R25	A2K-25R	25 A
2K2	KTN-R30	JKS-30	JJN-30	KLN-R30	ATM-R30	A2K-30R	30 A
3K7	KTN-R45	JKS-45	JJN-45	KLN-R45	-	A2K-45R	45 A
3 x 380-480 V							
0K37 - 0K75	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	KLS-R10	ATM-R10	A6K-10R	10 A
1K5	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	KLS-R15	ATM-R15	A2K-15R	15 A
2K2	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	KLS-R20	ATM-R20	A6K-20R	20 A
3K0	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	KLS-R25	ATM-R25	A6K-25R	25 A
4K0	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	KLS-R30	ATM-R30	A6K-30R	30 A
5K5	KTS-R35	JKS-35	JJS-35	KLS-R35	-	A6K-35R	35 A
7K5	KTS-R45	JKS-45	JJS-45	KLS-R45	-	A6K-45R	45 A

Tabla 3.2: Fusibles

3.1.3. Instalación correcta en cuanto a EMC

Se aconseja seguir estas directrices cuando sea necesario cumplir las normas de *Primer entorno* de EN 61000-6-3/4, EN 55011 o EN 61800-3. Si la instalación se lleva a cabo en EN 61800-3 *Segundo entorno*, es aceptable desviarse de estas directrices. Sin embargo, no se recomienda hacerlo.

Buena práctica de ingeniería para asegurar una instalación eléctrica correcta en cuanto a EMC:

- Utilice únicamente cables trenzados de motor y de control apantallados/blindados.
El apantallamiento debería aportar una cobertura mínima del 80%. El material del apantallamiento debe ser metálico, aunque no exclusivamente limitado a cobre, aluminio, acero o plomo. No hay requisitos especiales en cuanto al cable de red.
- En instalaciones que utilizan conductos metálicos rígidos no es necesario utilizar cable apantallado, pero el cable del motor se debe instalar en un conducto separado de los cables de control y de red. Es necesario conectar completamente el conducto desde la unidad al motor. El rendimiento EMC de los conductos flexibles varía considerablemente, se debe obtener información del fabricante.
- Conecte el apantallamiento/blindaje/conducto a tierra en ambos extremos para los cables del motor y de control.
- Evite terminar el apantallamiento/blindaje con extremos enrollados (espirales). Este tipo de terminación aumenta la impedancia de alta frecuencia del apantallamiento, lo cual reduce su eficacia a altas frecuencias. Utilice en su lugar mordazas de cable de baja impedancia.
- Compruebe que hay un buen contacto eléctrico entre la placa de desacoplamiento y el chasis metálico del convertidor de frecuencia. Consulte el manual MI.02.BX.YY
- Siempre que sea posible, evite utilizar cables de motor o de control no apantallados/no blindados en el interior de los armarios que albergan las unidades.

3.2. Conexión de red

3.2.1. Conexión a la red eléctrica

Paso 1: En primer lugar, monte y ajuste el cable de tierra.

Paso 2: Monte el cableado de los terminales L1/L, L2 y L3/N y apriételos.

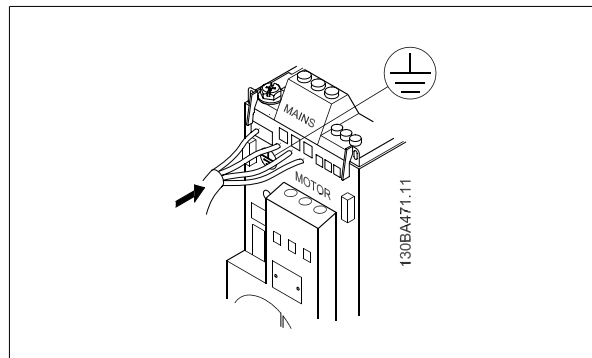


Ilustración 3.1: Montaje de los cables de red eléctrica y toma de tierra.

Para la conexión trifásica, conecte cables a los tres terminales.

Para la conexión monofásica, conecte cables a los terminales L1/L y L3/N.

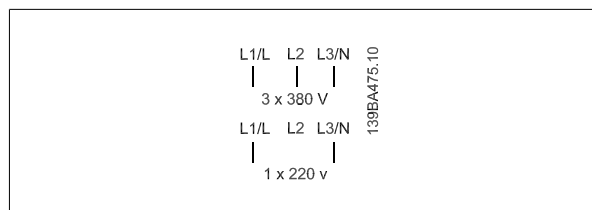


Ilustración 3.2: Conexiones de cable trifásicas y monofásicas.

3.3. Conexión del motor

3.3.1. Cómo conectar el motor

Consulte en el capítulo *Especificaciones* el dimensionamiento de la sección transversal y la longitud del cable de motor.

- Utilice un cable de motor apantallado/blindado para cumplir con las especificaciones de emisión EMC y conecte este cable tanto a la placa de desacoplamiento como al metal del motor.
- Mantenga el cable del motor tan corto como sea posible para reducir el nivel del ruido y las corrientes de fuga.

Para obtener más información sobre el montaje de la placa de desacoplamiento, consulte el manual MI.02.BX.YY.

3

Todos los tipos de motores asíncronos trifásicos estándar pueden conectarse al convertidor de frecuencia. Normalmente, los motores pequeños se conectan en estrella (230/400 V, Δ/Y). Los motores grandes se conectan en triángulo (400/690 V, Δ/Y). Consulte la placa de características del motor para conocer la conexión y la tensión correctas.

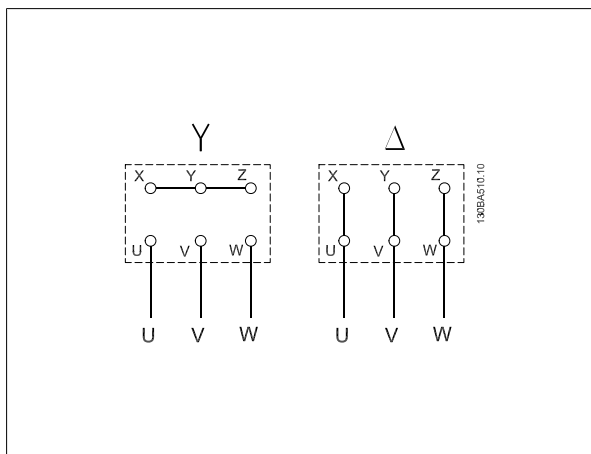


Ilustración 3.3: Conexiones en estrella y en triángulo.

Paso 1: En primer lugar, monte el cable de toma de tierra.

Paso 2: Conecte cables a los terminales en conexión en estrella o en triángulo. Para obtener más información, consulte la placa de características del motor.

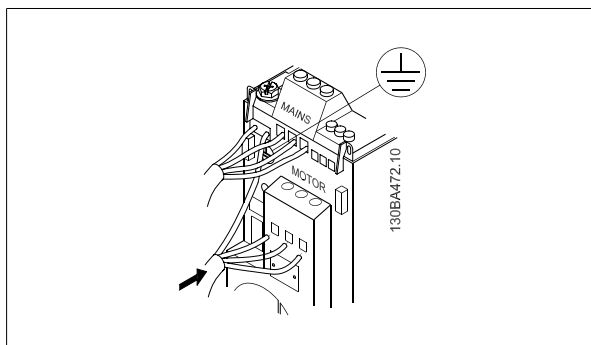


Ilustración 3.4: Montaje de los cables de toma de tierra y de motor.

Para una correcta instalación EMC, use la placa de desacoplamiento opcional. Consulte el capítulo *Opciones del convertidor frecuencia VLT Micro Drive FC 51*.

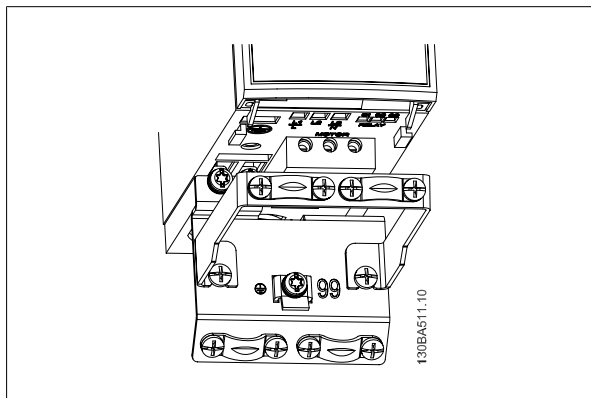


Ilustración 3.5: Convertidor VLT Micro con placa de desacoplamiento

3.4. Terminales de control

3.4.1. Acceso a los terminales de control

Todos los terminales de los cables de control se encuentran situados en la parte delantera del convertidor de frecuencia, bajo la tapa de terminales. Desmonte la tapa de terminales utilizando un destornillador.

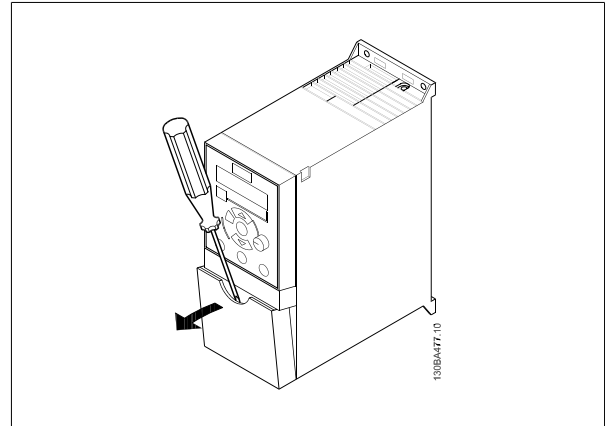



Ilustración 3.6: Desmontaje de la tapa de terminales.



¡NOTA!
Consulte en la parte posterior de la tapa de terminales un esquema de los terminales e interruptores de control.

3.4.2. Conexión a los terminales de control

Esta ilustración muestra todos los terminales de control del convertidor VLT Micro. Al aplicar Arrancar (term. 18) y una referencia analógica (term. 53 o 60) el convertidor de frecuencia se pone en funcionamiento.

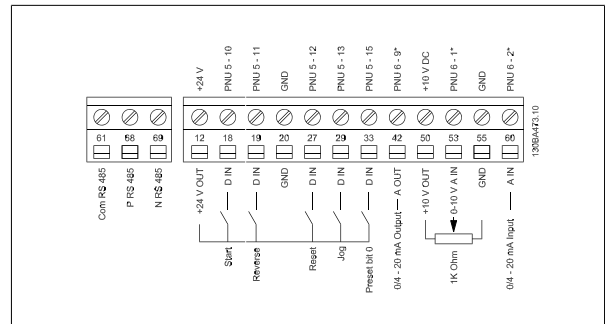



Ilustración 3.7: Visión general de los terminales de control con configuración PNP y ajustes de fábrica.

3.5. Interruptores



¡NOTA!
No deben accionarse los interruptores con la alimentación del convertidor de frecuencia conectada.

Terminación de bus:

La posición del interruptor *BUS TER* ON activa la terminación del puerto RS485 (terminales 68 y 69). Consulte el esquema del circuito de alimentación.

Ajuste predeterminado = No.

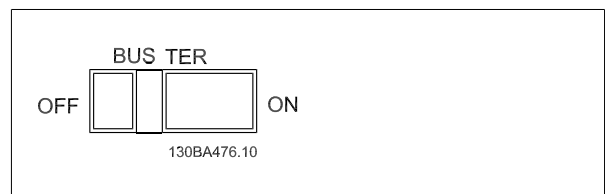


Ilustración 3.8: Terminación del bus S640.

Interruptores 1-4 del S200:

Interruptor 1:	*OFF = terminal PNP 29 ON = terminal NPN 29
Interruptor 2:	*OFF = terminales PNP 18, 19, 27 y 33 ON = terminales NPN 18, 19, 27 y 33
Interruptor 3:	Sin función
Interruptor 4:	*OFF = Terminal 53 0 - 10 V ON = Terminal 53 0/4 - 20 mA

* = ajuste predeterminado

Tabla 3.3: Ajustes de los interruptores 1-4 del S200

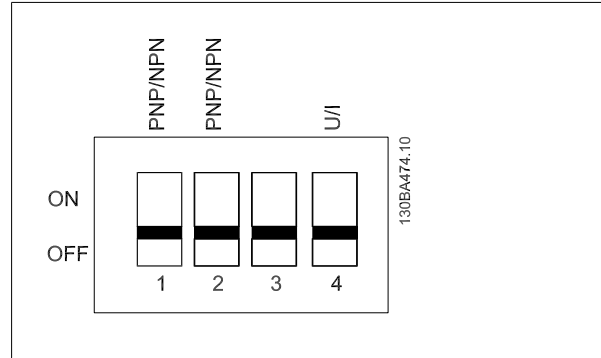


Ilustración 3.9: Interruptores 1-4 del S200



¡NOTA!

El parámetro 6-19 debe ajustarse de acuerdo con la posición del interruptor 4.

3

3.6. Circuito de potencia - Presentación

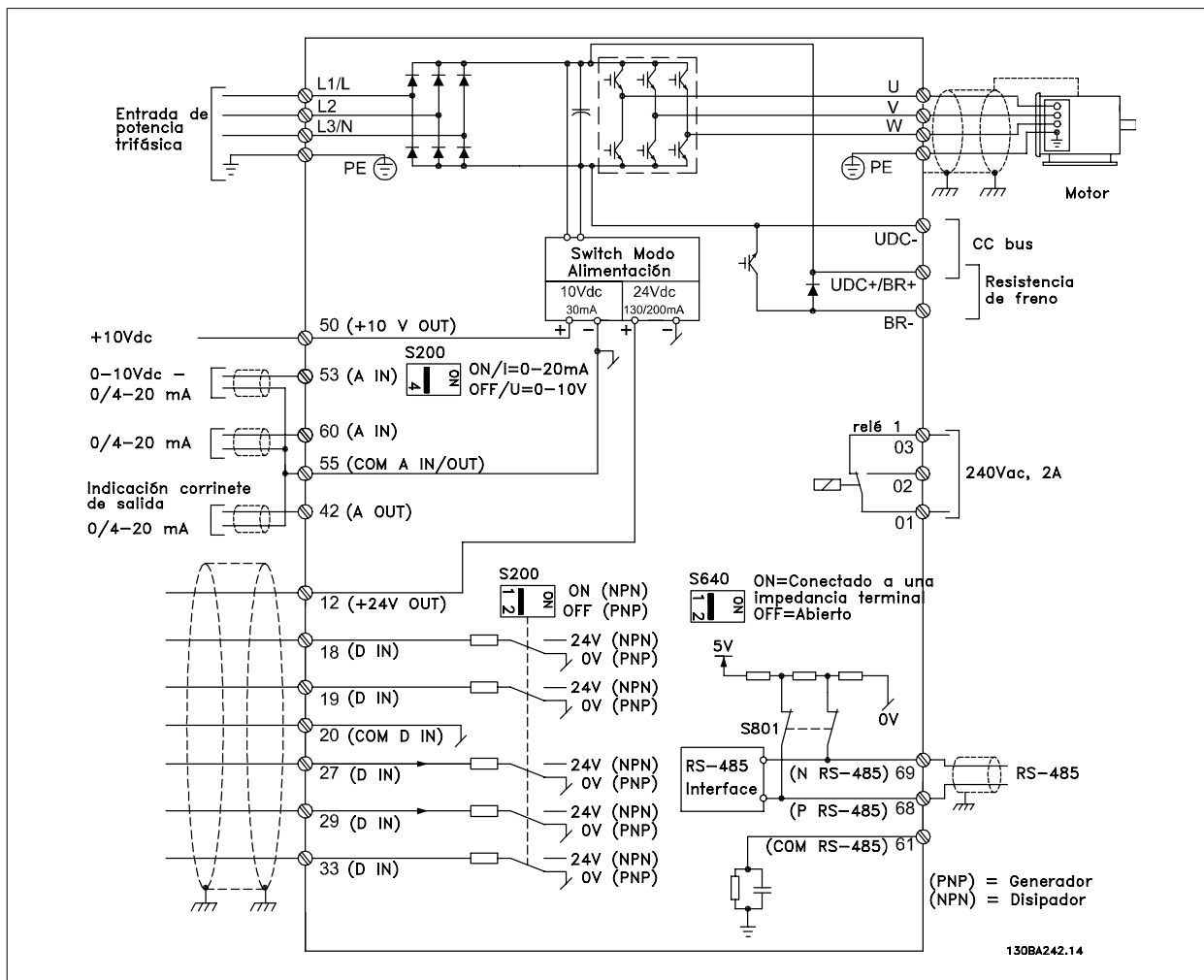


Ilustración 3.10: Diagrama que muestra todos los terminales eléctricos.

El freno no es aplicable al bastidor M1.

Danfoss dispone de resistencias de freno.

Se pueden instalar filtros de línea de Danfoss opcionales para mejorar el factor de potencia y el rendimiento EMC.

También se pueden utilizar filtros de alimentación de Danfoss para compartir carga.

3.6.1. Carga compartida/Freno

Utilice conectores Faston aislados de 6,3 mm diseñados para soportar altas tensiones de CC (carga compartida y freno).

Póngase en contacto con Danfoss o consulte la instrucción n.º MI.50.Nx.02 para la carga compartida y la instrucción n.º MI.90.Fx.02 para el freno.

Carga compartida: conecte terminales UDC- y UDC/BR+.

Freno: conecte terminales BR- y UDC/BR+.



Tenga en cuenta que puede haber una tensión de hasta 850 V CC entre los terminales UDC+/BR+ y UDC-. No están protegidos frente a cortocircuitos.

4. Programación

4.1. Instrucciones de programación

4.1.1. Programación con MCT-10

Si se instala el Software de programación MCT-10, el convertidor de frecuencia puede programarse desde un PC a través del puerto de comunicaciones RS485.

Este software se puede solicitar utilizando el código 130B1000 o se puede descargar desde el sitio web de Danfoss: www.danfoss.com, Business Area: Motion Controls.

Consulte el manual MG.10.RX.YY.

4.1.2. Programación con LCP 11 o LCP 12

El LCP se divide en cuatro grupos de funciones:

1. Display numérico.
2. Tecla [MENU].
3. Teclas de navegación.
4. Teclas de funcionamiento y luces indicadoras (LED).

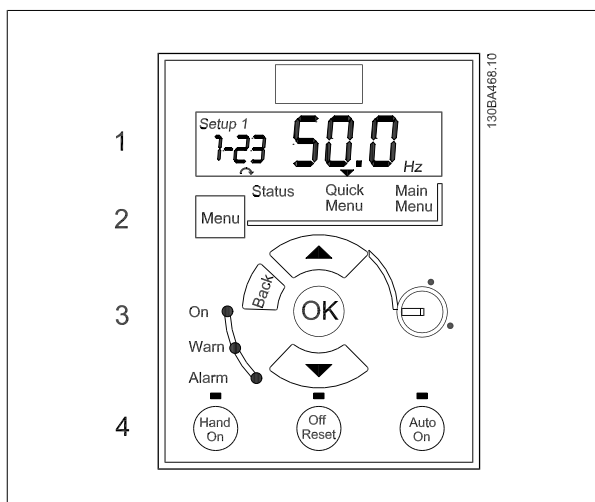


Ilustración 4.1: LCP 12 con potenciómetro

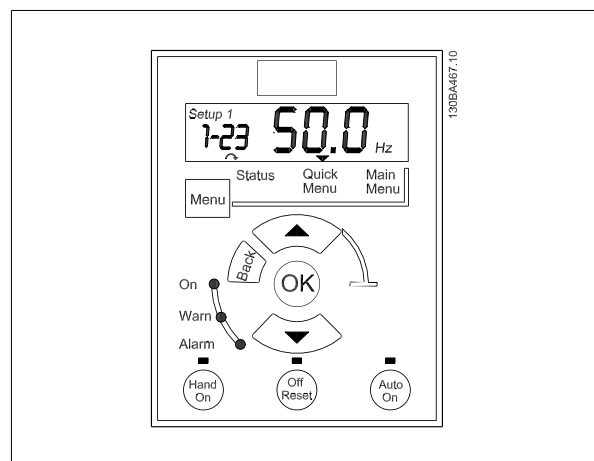


Ilustración 4.2: LCP 11 sin potenciómetro

El display:

En el display pueden leerse distintos tipos de información.

Set-up number (Número de ajuste) muestra el ajuste activo y el ajuste editado. Si el mismo ajuste actúa como ajuste activo y editado, sólo se mostrará ese número de ajuste (ajuste de fábrica).

Cuando difieren el ajuste activo y el editado, ambos números se muestran en el display (Ajuste 12). El número intermitente indica el ajuste editado.

4

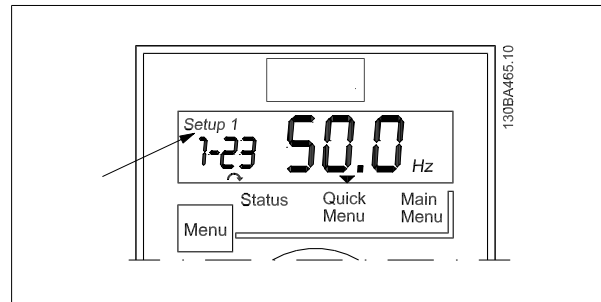


Ilustración 4.3: Indicación del ajuste

Los dígitos pequeños de la izquierda son el **número de parámetro** seleccionado.

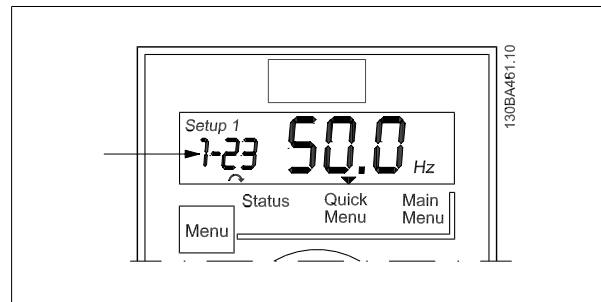


Ilustración 4.4: Indicación del nº de par.

Los dígitos grandes en el medio del display muestran el **valor** del parámetro seleccionado.

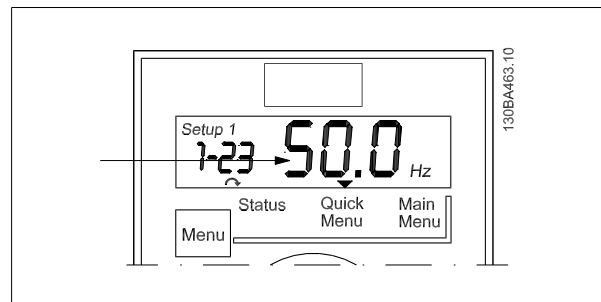


Ilustración 4.5: Indicación del valor del par. seleccionado

El lado derecho del display muestra la **unidad** del parámetro seleccionado. Ésta puede ser Hz, A, V, kW, HP (CV), %, s o RPM.

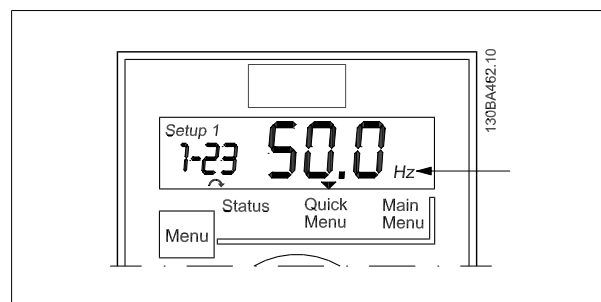


Ilustración 4.6: Indicación de la unidad del par. seleccionado

El sentido de giro del motor aparece en la parte inferior izquierda del display, con una pequeña flecha al lado que señala en el sentido de las agujas del reloj o en sentido contrario.

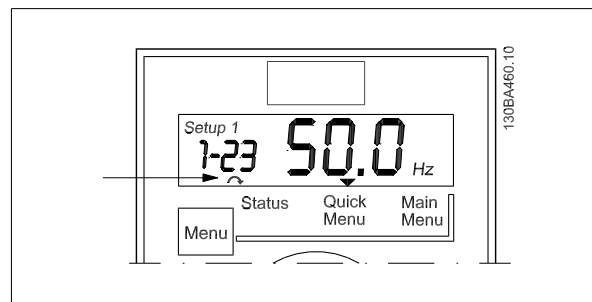


Ilustración 4.7: Indicación de la dirección del motor

Utilice la tecla [MENU] para seleccionar uno de los menús siguientes:

Status Menu (Menú Estado):

El menú de estado puede estar en *Readout Mode* (Modo de lectura de datos) o en *Hand on Mode* (Modo de marcha local). En el *Modo de lectura de datos*, se muestra en el display el valor del parámetro de lectura de datos seleccionado.

En el *Modo de marcha local* se muestra la referencia local del LCP.

Quick Menu (Menú rápido):

Muestra los parámetros del Menú rápido y su configuración. Desde aquí se puede acceder y editar los parámetros del Menú rápido. La mayoría de las aplicaciones pueden ejecutarse configurando los parámetros de los menús rápidos.

Main Menu (Menú principal):

Muestra los parámetros del Menú principal y su configuración. Desde aquí se puede acceder y editar todos los parámetros. Más adelante, en este capítulo encontrará una descripción general de los parámetros disponibles. Si desea obtener información detallada acerca de la programación, consulte la *Guía de programación*, MG02CXYY.

Luces indicadoras:

- LED verde: la alimentación del convertidor de frecuencia está conectada.
- LED amarillo: indica una advertencia.
- LED rojo intermitente: indica una alarma.

Teclas de navegación:

[Back] (Atrás): para ir al paso o nivel anterior en la estructura de navegación.

Flechas [▲] [▼]: se utilizan para desplazarse entre grupos de parámetros, entre parámetros y dentro de éstos.

[OK]: para seleccionar un parámetro y aceptar los cambios en una configuración de parámetro.

Teclas de funcionamiento:

una luz amarilla encima de las teclas de funcionamiento indica cuál es la tecla activa.

[Hand on] (Marcha local): arranca el motor y activa el control del convertidor de frecuencia a través del LCP.

[Off/Reset] (Apagado/Reiniciar): el motor se detiene, salvo en el modo de alarma. En ese caso, el motor se reiniciará.

[Auto on] (Activación automática): el convertidor de frecuencia se controla por medio de los terminales de control o a través de comunicación serie.

[Potentiometer] (LCP12) (Potenciómetro): el potenciómetro funciona de dos maneras, dependiendo del modo en que se esté utilizando el convertidor de frecuencia.

En el *Modo automático*, el potenciómetro actúa como una entrada analógica programable adicional.

En el *Modo de marcha local*, el potenciómetro controla la referencia local.

4.2. Menú de estado

Después del arranque, el menú de estado está activo. Utilice la tecla [MENU] para cambiar entre Status (Estado), Quick Menu (Menú rápido) y Main Menu (Menú principal).

Utilice las flechas [▲] y [▼] para desplazarse entre las diferentes opciones de cada menú.

El display indica el modo de estado con una pequeña flecha encima de "Status".

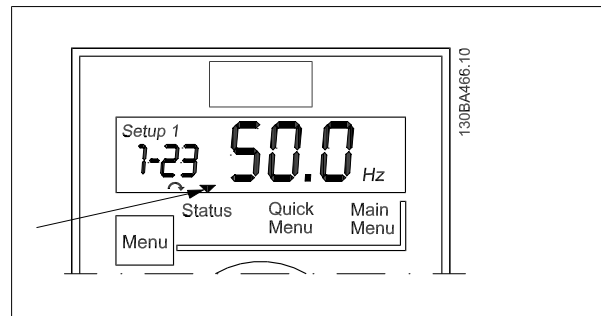


Ilustración 4.8: Indicación del modo Estado

4.3. Menú rápido

El Menú rápido proporciona un fácil acceso a los parámetros más utilizados.

1. Para entrar en el Menú rápido, pulse la tecla [MENU] hasta que el indicador del display se coloque encima de *Quick Menu* y, a continuación, pulse [OK].
2. Utilice las flechas [▲] [▼] para desplazarse por los parámetros del Menú rápido.
3. Pulse [OK] para seleccionar un parámetro.
4. Utilice las flechas [▲] [▼] para cambiar el valor de ajuste de un parámetro.
5. Pulse [OK] para aceptar el cambio.
6. Para salir, pulse [Back] (Atrás) dos veces para entrar en *Status* (Estado), o bien pulse [Menu] una vez para entrar en el *Menú principal*.

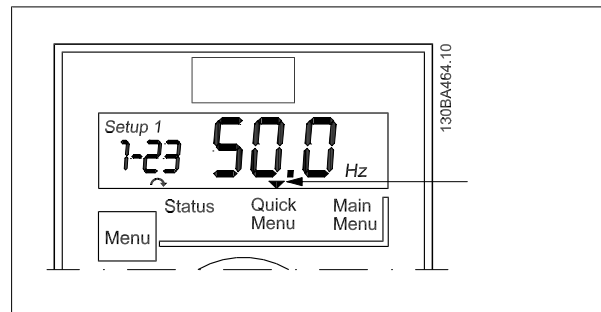


Ilustración 4.9: Indicación del modo Menú rápido

4.4. Parámetros del Menú rápido

4.4.1. Parámetros del Menú rápido - Configuración básica de QM1

A continuación encontrará las descripciones de todos los parámetros del Menú rápido.

* = Ajuste de fábrica.

1-20 Potencia motor [kW]/[CV] ($P_{m,n}$)

Option:

Función:

Introducir la potencia del motor que indica la placa de características.
Dos tamaños menos, un tamaño por encima del valor nominal de VLT.

[1]	0.09 kW/0.12 HP
[2]	0.12 kW/0.16 HP
[3]	0.18kW/0.25 HP
[4]	0.25 kW/0.33 HP
[5]	0.37kW/0.50 HP
[6]	0.55 kW/0.75 HP
[7]	0.75 kW/1.00 HP
[8]	1.10 kW/1.50 HP
[9]	1.50 kW/2.00 HP
[10]	2.20 kW/3.00 HP
[11]	3.00 kW/4.00 HP
[12]	3.70 kW/5.00 HP
[13]	4.00 kW/5.40 HP
[14]	5.50 kW/7.50 HP
[15]	7.50 HP/10.0 HP
[16]	11.00 kW/15.00 Hp



¡NOTA!

Los cambios de este parámetro afectan a los par. 1-22 a 1-25, 1-30, 1-33 y 1-35.

1-22 Tensión motor ($U_{m,n}$)

Range:

230/400 V [50 - 999 V]

Función:

Introducir la tensión del motor que figura en la placa de características.

1-23 Frecuencia motor ($f_{m,n}$)

Range:

50 Hz* []

Función:

Introducir la frecuencia de motor que figura en la placa de características del mismo.

1-24 Motor Current ($I_{m,n}$)

Range:

Dependiente del tipo de motor* [0.01 - 26.00 A]

Función:

Introducir la intensidad del motor según los datos de la placa de características.

1-25 Veloc. nominal motor ($n_{m,n}$)

Range:

Depende del tipo de motor* [100 - 9999 RPM]

Función:

Introducir la velocidad nominal según los datos de la placa de características.

1-29 Adaptación automática del motor (AMT)

Option:**Función:**

Utilizar la AMT para optimizar el rendimiento del motor.

**¡NOTA!**

Este parámetro no se puede modificar con el motor en marcha.

1. Detenga el VLT y compruebe que el motor está en reposo
2. Seleccione [2] Activar AMT
3. Aplique la señal de arranque
 - A través del LCP: Pulse Hand On (Marcha local)
 - O bien, estando activado el modo remoto: Aplique una señal de arranque en el terminal 18

[0] * [Off] (Apagado)

La función AMT está desactivada.

[2] Activar AMT

La función AMT se pone en marcha.

**¡NOTA!**

Para lograr una adaptación óptima del convertidor de frecuencia, efectúe la AMT con el motor frío.

3-02 Referencia mínima

Range:

0.00* [-4999 - 4999]

Función:

Introducir el valor de referencia mínima.

La suma de todas las referencias internas y externas está limitada al valor de referencia mínima, par. 3-02.

3-03 Referencia máxima

Range:

50.00* [-4999 - 4999]

Función:

La referencia máxima se puede ajustar dentro del rango comprendido entre Referencia mínima y 4999.

Introducir un valor para la referencia máxima.

La suma de todas las referencias internas y externas está limitada al valor de referencia máxima, par. 3-03.

3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa

Range:

3,00 s* [0,05 - 3600 s]

Función:

Introducir el tiempo de aceleración de rampa, desde 0 Hz hasta la frecuencia nominal del motor ($f_{m,n}$) ajustada en el par. 1-23.

Seleccione un tiempo de aceleración asegurándose de no superar el límite de par. Consulte el par. 4-16.

3-42 Rampa 1 tiempo desaccel. rampa

Range:

3.00* [0,05 - 3600 s]

Función:

Introducir el tiempo de rampa de desaceleración desde la frecuencia nominal del motor ($f_{m,n}$) en el par. 1-23 hasta 0 Hz.

Elija un tiempo de desaceleración de rampa que no provoque sobretensión en el inversor debido al funcionamiento regenerativo del motor. Además, el par regenerativo no debe superar el límite ajustado en el par. 4-17.

4.4.2. Parámetros del Menú rápido - Configuración básica de PI QM2

A continuación se describen brevemente los parámetros de configuración básica de PI. Consulte la descripción detallada en la *Guía de programación del convertidor VLT Micro*, MG.02.CX.YY.

1-00 Modo Configuración

Range: [] **Función:** Seleccione [3] Proceso Lazo Cerrado

3-02 Referencia mínima

Range: [-4999 - 4999] **Función:** Establece límites para puntos de referencia y realimentación.

3-03 Referencia máxima

Range: [-4999 - 4999] **Función:** Establece límites para puntos de referencia y realimentación.

3-10 Referencia interna

Range: [-100.00 - 100.00] **Función:** La referencia interna [0] funciona como punto de referencia.

4-12 Límite bajo veloc. motor

Range: [0,0 - 400 Hz] **Función:** Menor frecuencia de salida posible.

4-14 Límite alto veloc. motor

Range: [0,0 - 400,00 Hz] **Función:** Mayor frecuencia de salida posible.



¡NOTA!

El valor predeterminado de 65 Hz normalmente se debe reducir a 50 - 55 Hz.

6-22 Terminal 60 escala baja mA

Range: [0,00 - 19,99 mA] **Función:** Normalmente se ajusta a 0 ó 4 mA.

6-23 Terminal 60 escala alta mA

Range: [0,01 - 20,00 mA] **Función:** Normalmente (por omisión) se ajusta 20 mA.

6-24 Term. 60 valor bajo realimentación

Range: [-4999 - 4999] **Función:** Valor correspondiente al ajuste P. 6-22.

6-25 Term. 60 valor alto realimentación

Range: [-4999 - 4999] **Función:** Valor correspondiente al ajuste P. 6-23.

6-26 Terminal 60 tiempo filtro constante

Range: [0,01 - 10,00 s] **Función:** Filtro supresor de ruido.

7-20 Fuente realim. lazo cerrado proceso

Range: **Función:** Seleccione [2] Entrada analógica 60.

7-30 Ctrl. normal/inverso de PID de proceso

Range: **Función:** La mayoría de los controladores PI son "Normal".

7-31 7-31 Saturación de PID de proceso

Range: **Función:** Normalmente, dejarlo *Activado*.

7-32 7-32 Valor arran. para ctrlldor. PID proceso

Range: [0,0 - 200,0 Hz] **Función:** Seleccione la velocidad esperada en funcionamiento normal.

7-33 7-33 Ganancia propor. PID de proc.

Range: [0.00 - 10.00] **Función:** Introduzca el factor P.

7-34 7-34 Tiempo integral PID proc.

Range: [0,10 - 9999,00 s] **Función:** Introduzca el factor I.

7-38 Factor directo aliment. de proc.

Range: [0 - 400%] **Función:** Sólo se aplica con puntos de referencia cambiantes.

4.5. Menú principal

El Menú principal proporciona acceso a todos los parámetros.

1. Para entrar en el Menú principal, pulse la tecla [MENU] hasta que el indicador del display se coloque sobre *Main Menu*.
2. Utilice las flechas [▲] [▼] para desplazarse por los grupos de parámetros.
3. Pulse [OK] para seleccionar un grupo de parámetros.
4. Utilice las flechas [▲] [▼] para desplazarse por los parámetros de ese grupo en concreto.
5. Pulse [OK] para seleccionar el parámetro.
6. Utilice las flechas [▲] [▼] para ajustar/cambiar el valor del parámetro.
7. Pulse [OK] para aceptar el valor.
8. Para salir, pulse dos veces [Back] (Atrás) para entrar al *Quick Menu* (Menú rápido), o pulse [Menu] una vez para entrar en *Status* (Estado).

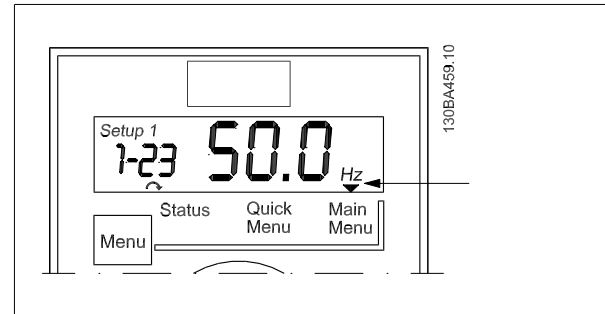


Ilustración 4.10: Indicación del modo Menú principal

5. Descripción general de parámetros

Descripción general de los parámetros	
0- ** Func. / Display	1-0* Ajustes generales
0-0* Ajustes básicos	1-00 Modo de configuración
0-03 Ajustes regionales	*[0] Veloc. Lazo Abierto
*[0] Internacional	[3] Proceso
[1] US	1-01 Principio Control Motor
0-04 Estado de func. al conectar (manual)	[0] U/f
[0] Auto-arranque	*[1] VVC+
*[1] Par. forz., ref. guard	1-03 Características de par
[2] Par. forz., ref. = 0	*[0] Par constante
0-1* Gestión de ajustes	[2] Optim. auto. energía
0-10 Ajuste activo	1-05 Configuración modo local
*[1] Ajuste 1	[0] Lazo Abierto de velocidad
[2] Ajuste 2	*[2] Según par. 1-00
[9] Ajuste múltiple	1-2* Datos de motor
0-11 Editar ajuste	1-20 Potencia motor [kW] [CV]
*[1] Ajuste 1	0,09 kW / 0,12 CV ... 11 kW / 15 CV
[2] Ajuste 2	1-22 Tensión motor
[9] Ajuste activo	50 - 999 V * 230 - 400 V
0-12 Ajuste actual enlazado a	1-23 Frecuencia motor
[0] Sin enlazar	20 - 400 Hz * 50 Hz
*[20] Enlazado	1-24 Intensidad motor
0-4* Teclado LCP	0,01 - 26,00 A * Dep. tipo motor
0-40 Tecla [Hand on] en el LCP	1-25 Veloc. nominal motor
[0] Desactivado	100 - 9.999 rpm * Dep. tipo motor
*[1] Activado	1-29 Adaptación automática del motor (AMT)
0-41 Botón [Off / Reset] en el LCP	*[0] Off
[0] Desactivar todos	[2] Act. AMT
[1] Activar todos	1-3 Dat. avanz. motor
[2] Activar solo Reset	1-30 Resistencia estátor (Rs)
0-42 Tecla [Auto on] en el LCP	[Ohm] * Dep. de datos del motor
[0] Desactivado	1-33 Reactancia fuga estátor (X1)
*[1] Activado	[Ohm] * Dep. de datos del motor
0-5* Copiar/Guardar	1-35 Reactancia princ. (Xh)
*[0] No copiar	[Ohm] * Dep. on motor data
[1] Trans. LCP tod. par.	1-5* Indep. de carga ajuste
[2] Tr d LCP tod. par.	1-50 Magnet. motor a veloc. cero
[3] Tr d LCP par ind tam	0 - 300 % * 100 %
0-51 Copia de ajuste	1-52 Velocidad mínima a magn. normal [Hz]
*[0] No copiar	0,0 - 10,0 Hz * 0,0 Hz
[1] Copiar del ajuste 1	1-55 Característica U/f - U
[2] Copiar del ajuste 2	0 - 999,9 V
[9] Copiar del ajuste de fábrica	1-56 Característica U/f - F
0-6* Contraseña	0 - 400 Hz
0-60 Contraseña menú principal	1-6* Aj. depend. de la carga
0 - 999 * 0	1-60 Compensación carga baja veloc.
1- ** Carga/motor	0 - 199 % * 100 %
	1-61 Compensación carga alta velocidad
	0 - 199 % * 100 %
	1-62 Compensación deslizam.
	-400 - 399 % * 100 %
	1-63 Constante de tiempo compens. deslizam.
	0,05 - 5,00 s * 0,10 s
	1-7* Ajustes arranque
	1-71 Retardo arr.
	0,0 - 10,0 s * 0,0 s
	1-72 Función de arranque
	[0] CC mant./tiempo ret.
	[1] Freno CC/tiempo retar.
	*[2] Inerc. / tiempo retardo
	1-73 Motor en giro
	*[0] Desactivado
	[1] Activado
	1-8* Ajustes de parada
	1-80 Función de parada
	*[0] Inercia
	[1] CC mantenida
	1-82 Vel. min. para func. parada [Hz]
	0,0 - 20,0 Hz * 0,0 Hz
	1-9* Temperatura motor
	1-90 Protección térmica del motor
	*[0] Sin protección
	[1] Advert. termistor
	[2] Descon. termistor
	[3] Advert. ETR
	[4] Descon. ETR
	1-93 Fuente de termistor
	*[0] Ninguna
	[1] Entrada analógica 53
	[6] Entrada digital 29
	2- ** Frenos
	2-0* Freno CC
	2-00 Intensidad de CC mantenida
	0 - 150 % * 50 %
	2-01 Intens. freno CC
	0 - 150 % * 50 %
	2-02 Tiempo de frenado CC
	0,0 - 60,0 s * 10,0 s
	2-04 Velocidad de conexión del freno CC
	0,0 - 400,0 Hz * 0,0 Hz
	2-1* Func. energ. freno
	2-10 Función de freno
	*[0] Off
	[1] Freno con resistencia
	[2] Frenado de CA
	5 - 5000 * 5
	2-16 Intensidad máx. de frenado de CA
	0 - 150 % * 100 %
	2-17 Control de sobretensión
	*[0] Desactivado
	[1] Activado (no parada)
	[2] Activado
	2-2* Freno mecánico
	2-20 Intensidad freno liber.
	0,00 - 100,0 A * 0,00 A
	2-22 Activar velocidad freno [Hz]
	0,0 - 400,0 Hz * 0,0 Hz
	3- ** Ref./Rampas
	3-0* Límites referencia
	3-00 Rango de referencia
	*[0] Min - Máx
	[1] -Máx - +Máx
	3-02 Referencia mínima
	-4.999 - 4.999 * 0,000
	3-03 Referencia máxima
	-4.999 - 4.999 * 50,00
	3-1* Referencias
	3-10 Referencia interna
	-100,0 - 100,0 % * 0,00 %
	3-11 Velocidad fija [Hz]
	0,0 - 400,0 Hz * 5,0 Hz
	3-12 Valor de enganche/arriba-abajo
	0,00 - 100,0 % * 0,00 %
	3-14 Referencia relativa interna
	-100,0 - 100,0 % * 0,00 %
	3-15 Recurso de referencia 1
	[0] Sin función
	*[1] Entrada analógica 53
	[2] Entrada analógica 60
	[8] Entrada de pulsos 33
	[11] Ref. bus local
	[21] Potenciómetro Lcp
	3-16 Recurso de referencia 2
	[0] Sin función
	[1] Entrada analógica 53
	*[2] Entrada analógica 60
	[8] Entrada de pulsos 33
	[11] Ref. bus local
	[21] Potenciómetro Lcp

<p>3-17 Recurso de referencia 3 [0] Sin función [1] Entrada analógica 53 [2] Entrada analógica 60 [8] Entrada de pulsos 33 * [11] Ref. bus local [21] Potenciómetro Lcp</p> <p>3-18 Recurso escal. rel. de referencia * [0] Sin función [1] Entrada analógica 53 [2] Entrada analógica 60 [8] Entrada de pulsos 33 [11] Ref. bus local [21] Potenciómetro Lcp</p> <p>3-4* Rampa 1 * [0] Lineal [2] Rampa Sine2</p> <p>3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>3-5* Rampa 2 * [0] Lineal</p> <p>[2] Rampa Sine2</p> <p>3-51 Rampa 2 tiempo acel. rampa 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>3-52 Rampa 2 tiempo desacel. ramp 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>3-8* Otras rampas</p> <p>3-80 Tiempo rampa veloc. fija 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>3-81 Tiempo rampa parada rápida 0,05 - 3.600 s * 3,00 s</p> <p>4-1* Límites motor [0] Izqda. a dcha. [1] Dcha. a izqda. * [2] Ambos sentidos</p> <p>4-12 Limite bajo veloc. motor [Hz] 0,0 - 400,0 Hz * 0,0 Hz</p> <p>4-14 Motor Speed High Limit [Hz] 0,1 - 400,0 Hz * 65,0 Hz</p> <p>4-16 Modo motor limite de par 0 - 400 % * 150 %</p>	<p>4-17 Modo generador limite de par 0 - 400 % * 100 %</p> <p>4-5* Ajuste advertencias 4-50 Advert. Intens. baja 0,00 - 26,00 A * 0,00 A</p> <p>4-51 Advert. Intens. alta 0,00 - 26,00 A * 26,00 A</p> <p>4-58 Función Fallo Fase Motor [0] Off * [1] On</p> <p>4-6* Bypass veloc. 0,0 - 400,0 Hz * 0,0 Hz</p> <p>4-63 Veloc. bypass hasta [Hz] 0,0 - 400,0 Hz * 0,0 Hz</p> <p>5-1* Entradas digitales</p> <p>5-10 Terminal 18 entrada digital [0] Sin función [1] Reinicio [2] Inercia [3] Inercia y reinicio [4] Parada rápida [5] Freno CC [6] Parada * [8] Arranque [9] Arranque por pulsos [10] Cambio de sentido [11] Arranque e inversión [12] Act. arranque adelan. [13] Act. arranque inverso [14] Veloc. fija [16-18] Ref.interna EXB [19] Mantener referencia [20] Mant. salida [21] Aceleración [22] Deceleración [23] Selec.ajuste LSB [28] Enganc. arriba [29] Enganc. abajo [34] Bit 0 rampa [60] Contador A (ascend) [61] Contador A (descend) [62] Reset del contador A [63] Contador B (ascend) [64] Contador B (descend) [65] Reset del contador B</p> <p>5-11 Terminal 19 entrada digital Vea el par. 5-10. * [10] Cambio de sentido</p>	<p>5-12 Terminal 27 entrada digital Vea el par. 5-10. [1] Reinicio</p> <p>5-13 Terminal 29 entrada digital Vea el par. 5-10. * [14] Veloc. fija</p> <p>5-15 Terminal 33 entrada digital Vea el par. 5-10. [16] Ref.interna LSB [26] Parada precisa [27] Arranq./parada prec. [32] Entra de pulsos</p> <p>5-4* Relés</p> <p>5-40 Relé de función * [0] Sin función [1] Ctri prep. [2] Conv. preparado [3] Conv. preparado, remoto [4] Activar / sin advert. [5] Unidad en func. [6] Func./sin advert. [7] Func. en ran./sin adv. [8] Func. en ref./sin adv. [9] Alarma [10] Alarma o advertencia [12] Fuera ran. intensidad [13] Corriente posterior, baja [14] Corriente anterior, alta [21] Advertencia térmica [22] Listo, sin adv. térm. [23] Rem list sin adv tér [24] Listo, tensión OK [25] Cambio sentido [26] Bus OK [28] Freno, sin advert. [29] Fren. prep. sin fallos [30] Fallo freno (IGBT) [32] Ctri. freno mec. [36] Bit cód. control 11 [51] Ref. local activa [52] Ref. remota activa [53] Sin alarma [54] Coman. arran. activo [55] Func. inverso [56] Conv. en modo manual [57] Conv. en modo auto. [60-63] Comparador 0-3 [70-73] Regla lógica 0-3 [81] Salida digital SL B</p>	<p>5-5* Entrada de pulsos 5-55 Term. 33 baja frecuencia 20 - 4.999 Hz * 20 Hz 5-56 Term. 33 alta frecuencia 21 - 5.000 Hz * 5.000 Hz 5-57 Term. 33 valor bajo ref. /realim -4.999 - 4.999 * 0,000 5-58 Term. 33 valor alto ref. /realim -4.999 - 4.999 * 50,00</p> <p>6-** E/S analógica</p> <p>6-0* Modo E/S analógico</p> <p>6-00 Tiempo Limite Cero Activo 1 - 99 s * 10 s</p> <p>6-01 Tiempo Limite Cero Activo * [0] Off [1] Mant. salida [2] Parada [3] Velocidad fija [4] Velocidad máx. [5] Parada y desconexión</p> <p>6-1* Entrada analógica 1</p> <p>6-10 Tensión baja Terminal 53 0,00 - 9,99 V * 0,07 V</p> <p>6-11 Tensión alta Terminal 53 0,01 - 10,00 V * 10,00 V</p> <p>6-12 Terminal 53 Intensidad baja 0,00 - 19,99 mA * 0,14 mA</p> <p>6-13 Intensidad alta terminal 53 0,01 - 20,00 mA * 20,00 mA</p> <p>6-14 Term. 53 valor bajo ref. /realim -4.999 - 4.999 * 0,000</p> <p>6-15 Term. 53 valor alto ref. /realim -4.999 - 4.999 * 50,00</p> <p>6-16 Terminal 54 constante tiempo filtro 0,01 - 10,00 s * 0,01 s</p> <p>6-19 Terminal 53 modo * [0] Modo V [1] Modo mA</p> <p>6-2* Entrada analógica 2</p> <p>6-22 Terminal 60 escala baja mA 0,00 - 19,99 mA * 0,14 mA</p> <p>6-23 Terminal 60 escala alta mA 0,01 - 20,00 mA * 20,00 mA</p>
---	--	---	---

<p>6-24 Term. 60 valor bajo ref. /realim -4,999 - 4,999 * 0,000</p> <p>6-25 Term. 60 valor alto ref. /realim -4,999 - 4,999 * 50,00</p> <p>6-26 Terminal 60 constante tiempo filtro 0,01 - 10,00 s * 0,01 s</p> <p>6-8* Potmetro. LCP 6-81 Potmetro. LCP Referencia baja -4,999 - 4,999 * 0,000</p> <p>6-82 Potmetro. LCP Referencia alta -4,999 - 4,999 * 50,00</p> <p>6-9* Salida analógica xx 6-90 Modo terminal 42 *[0] 0-20 mA [1] 4-20 mA [2] Salida digital</p> <p>6-91 Terminal 42 salida analógica *[0] Sin función [10] Frecuencia de salida [11] Referencia [12] Realimentación [13] Intensidad motor [16] Potencia [20] Control de bus</p> <p>6-92 Terminal 42 salida digital Vea el par. 5-40 * [0] Sin función [80] Salida digital SL A</p> <p>6-93 Terminal 42 salida esc. mín. 0,00 - 200,0 % * 0,00 %</p> <p>6-94 Terminal 42 salida esc. máx. 0,00 - 200,0 % * 100,0 %</p> <p>7.** Controladores</p> <p>7-2* Ctrl. realim. proceso</p> <p>7-20 Fuente 1 realim. lazo cerrado proceso *[0] Sin función [1] Entrada analógica 53 [2] Entrada analógica 60 [8] Entrada pulsos 33 [11] Ref. bus local</p> <p>7-3* Process PI</p> <p>Ctrl. 7-30 Ctrl Normal/ Invers proceso PI *[0] Normal [1] Inverso</p>	<p>7-31 Saturación de PI de proceso [0] Desactivar *[1] Activar</p> <p>7-32 Valor arran. para ctrlidor. PID proceso 0,0 - 200,0 Hz * 0,0 Hz</p> <p>7-33 Ganancia proporc. PID de proc. 0,00 - 10,00 * 0,01</p> <p>7-34 Tiempo integral PI proceso 0,10 - 9,999 s * 9,999 s</p> <p>7-38 Factor directo aliment. PID de proc. 0 - 400 % * 0 %</p> <p>7-39 Ancho banda en referencia 0 - 200 % * 5 %</p> <p>8.** Comunic. y opciones</p> <p>8-0* Ajustes generales</p> <p>8-01 Puesto de control *[0] Digital y cód. ctrl [1] Sólo digital</p> <p>8-02 Fuente código control [0] Ninguna *[1] FC RS485</p> <p>8-03 Valor de tiempo limite cód. ctrl. 0,1 - 6,500 s * 1,0 s</p> <p>8-04 Función tiempo limite cód. ctrl. *[0] Off [1] Mant. salida [2] Parada [3] Velocidad fija [4] Max. Velocidad [5] Parada y desconexión</p> <p>8-06 Reiniciar si tiempo limite cód. ctrl. *[0] Sin función [1] Reiniciar</p> <p>8-3* Ajuste puerto FC</p> <p>8-30 Protocolo *[0] FC [2] Modbus</p> <p>8-31 Dirección 1 - 247 * 1</p> <p>8-32 Veloc. baudios port FC [0] 2.400 baudios [1] 4.800 baudios *[2] 9.600 baudios</p>	<p>8-33 Paridad de puerto FC *[0] Paridad par, 1 bit parada [1] Paridad impar, 1 bit parada [2] Sin paridad, 1 bit parada [3] Sin paridad, 2 bits parada</p> <p>8-35 Retardo respuesta mín. 0,001-0,5 * 0,010 s</p> <p>8-36 Retardo respuesta máx. 0,100 - 10,00 s * 5,000 s</p> <p>8-5* Digital/Bus</p> <p>8-50 Selección inercia [0] Entrada digital [1] Bus [2] Lógico Y *[3] Lógico O</p> <p>8-51 Selección parada rápida Vea el par. 8-50 * [3] Lógico O</p> <p>8-52 Selección freno CC Véase el par. 8-50 * [3] O Lógico</p> <p>8-53 Selec. arranque Véase el par. 8-50 * [3] O Lógico</p> <p>8-54 Selec. sentido inverso Véase el par. 8-50 * [3] O Lógico</p> <p>8-55 Selec. ajuste Véase el par. 8-50 * [3] O Lógico</p> <p>8-56 Selec. referencia interna Véase el par. 8-50 * [3] O Lógico</p> <p>8-9* Vel. fija del bus / Realimentación</p> <p>8-94 Realim. de bus 1 0x8000 - 0x7FFF * 0</p> <p>13.** Smart Logic</p> <p>13-00 Modo Controlador SL *[0] Off [1] On</p> <p>13-01 Evento arranque [0] Falso [1] Verdadero</p> <p>[2] En funcionamiento [3] En rango [4] En referencia [7] Fuera ran. intensidad</p>	<p>[8] I posterior bajo [9] I anterior alto [16] Advertencia térmica [17] Tens. alim. fuera ran. [18] Cambio de sentido [19] Advertencia [20] Descon._alarma [21] Bloq._descon._alarma [22-25] Comparador 0-3 [26-29] Regla lógica 0-3 [33] EntradaDigital_18 [34] EntradaDigital_19 [35] EntradaDigital_27 [36] EntradaDigital_29 [38] EntradaDigital_33 *[39] Comando de arranque [40] Convert. parado</p> <p>13-02 Evento parado Vea el par. 13-01 * [40] Convert. parado</p> <p>13-03 Reiniciar SLC *[0] No reiniciar [1] Reiniciar SLC</p> <p>13-7* Comparadores</p> <p>13-10 Operando comparador *[0] Desactivado [1] Referencia [2] Realimentación [3] Veloc. motor [4] Intensidad motor [6] Potencia motor [7] Tensión motor [8] Tensión Bus CC [12] Entr. analóg.53 [13] Entr. analóg.60 [18] Entrada pulsos33 [20] Número de alarma [30] Contador A [31] Contador B</p> <p>13-11 Operador comparador [0] Menor que</p>
--	--	--	---

*[1] Aprox. igual [2] Mayor que 13-12 Valor comparador -9.999 - 9.999 * 0,0 13-2* Temporizadores 13-20 Temporizador Smart Logic Controller 0,0 - 3.600 s 13-4* Reglas lógicas 13-40 Regla lógica booleana 1 Vea el par. 13-01. * [0] Falso [30] - [32] SL Time-out 0-2 13-41 Operador regla lógica 1 *[0] Desactivado [1] And [2] Or [3] And not [4] Or not [5] Not and [6] Not or [7] Not and not [8] Not or not 13-42 Regla lógica booleana 2 Vea el par. 13-40 13-43 Operador regla lógica 2 Vea el par. 13-41. * [0] Desactivado 13-44 Regla lógica booleana 3 Vea el par. 13-40 13-5* Estados 13-51 Evento Controlador SL Vea el par. 13-40 13-52 Acción Controlador SL *[0] Desactivado [1] Sin acción [2] Selección de ajuste 1 [3] Selección de ajuste 2 [10-17] Selec. ref. presel. 0-7 [18] Seleccionar rampa 1 [19] Seleccionar rampa 2 [22] En funcionamiento [23] Func. sentido inverso [24] Parada [25] Parada rápida [26] DCstop [27] Inercia [28] Mant. salida [29] Tempor. inicio 0 [30] Tempor. inicio 1	[31] Tempor. inicio 2 [32] A]. sal. dig. A baja [33] A]. sal. dig. B baja [38] A]. sal. dig. A alta [39] A]. sal. dig. B alta [60] Reset del contador A [61] Reset del contador B 14-4* Func. especiales 14-0* Conmut. Inversor 14-01 Frecuencia conmutación [0] 2 kHz *[1] 4 kHz [2] 8 kHz [4] 16 kHz 14-03 Sobremodulación [0] Off * [1] On 14-1* Control alimentación 14-12 Función desequil. alimentación *[0] Desconexión [1] Advertencia [2] Desactivado 14-2* Reinicio desconex. 14-20 Modo Reset *[0] Reset manual [1-9] Reset autom. 1-9 [10] Reset autom. 10 [11] Reset autom. 15 [12] Reset autom. 20 [13] Reinic. auto. infinito 14-21 Tiempo de reinicio automático 0 - 600 s * 10 s 14-22 Modo funcionamiento *[0] Funcionam. normal [2] Inicialización 14-26 Ret. de desc. en fallo del convert. [0] Desconexión *[1] Advertencia 14-4* Optimización energ 14-41 Mínima magnetización AEO 40 - 75 % * 66 % 15-0* Datos func. 15-00 Tiempo de funcionamiento 15-01 Horas funcionam. 15-02 Contador kWh 15-03 Arranques	15-04 Sobretemperat. 15-05 Sobretensión 15-06 Reiniciar contador kWh *[0] No reiniciar [1] Reiniciar contador 15-07 Reinicio contador de horas funcionam. *[0] No reiniciar [1] Reiniciar contador 15-3* Registro fallos 15-30 Registro fallos: Código de error 15-4* Id. convertidor 15-40 Tipo FC [1] 8 kV [2] 16 kV 15-42 Tensión 15-43 Versión de software 15-46 N° de pedido convertidor de frecuencia 15-48 No id LCP 15-51 N° serie convert. frecuencia 16-0* Lecturas de datos 16-00 Código de control 0 - 0XFFFF -4999 - 4999 16-01 Referencia [Unidad] 16-02 Referencia % -200,0 - 200,0 % 16-03 Cód. estado 0 - 0XFFFF 16-05 Valor real princ. [%] -200,0 - 200,0 % 16-1* Estado motor 16-10 Potencia [kW] 16-11 Potencia [CV] 16-12 Tensión motor [V] 16-13 Frecuencia [Hz] 16-14 Intensidad motor [A] 16-15 Frecuencia [%] 16-18 Térmico motor [%]	16-3* Estado convertidor 16-30 Tensión Bus CC 16-36 Int. Nom. inv. 16-37 Máx. Int. inv. 16-38 Estado cñador SL 16-5* Ref. y realim. 16-50 Referencia externa 16-51 Referencia de pulsos 16-52 Realimentación [Unit] 16-6* Entradas y salidas 16-60 Entrada digital 18,19,27,33 0 - 1111 16-61 Entrada digital 29 0 - 1 16-62 Entrada analógica 53 (tensión) 16-63 Entrada analógica 53 (intensidad) 16-64 Entrada analógica 60 16-65 Salida analógica 42 [mA] 16-68 Entrada de pulsos [Hz] 16-71 Salida Relé [bin] 16-72 Contador A 16-73 Contador B 16-8* Fieldb. / Puerto FC 16-86 Puerto FC REF 1 0x8000 - 0x7FFF 16-9* Lect. diagnóstico 16-90 Código de alarma 0 - 0XFFFFFFF 16-92 Cód. de advertencia 0 - 0XFFFFFFF 16-94 Cód. estado amp. 0 - 0XFFFFFFF
--	--	---	---

6. Localización de averías

Nº	Descripción	Adver- tencia	Alarma	Bloq. alarma	Causa del problema
2	Error de cero activo	X	X		La señal en el terminal 53 ó 60 es inferior al 50% del valor ajustado en los parámetros 6-10, 6-12 y 6-22.
4	Pérdida de fase de alimentación ¹⁾	X	X	X	Falta una fase en la alimentación de red o el desequilibrio de tensión es demasiado alto. Compruebe la tensión de alimentación.
7	Sobretensión de CC ¹⁾	X	X		La tensión del circuito intermedio supera el límite.
8	Baja tensión de CC ¹⁾	X	X		La tensión del circuito intermedio ha caído por debajo del límite de "advertencia de tensión baja".
9	Sobrecarga del inversor	X	X		Carga superior al 100% durante demasiado tiempo.
10	Sobretemperatura del ETR del motor	X	X		El motor se ha sobrecalentado debido a una carga de más del 100% durante demasiado tiempo.
11	Sobretemperatura del termistor del motor	X	X		El termistor (o su conexión) está desconectado.
12	Límite de par		X		El par supera el valor ajustado en el par. 4-16 o 4-17.
13	Sobrecorriente	X	X	X	Se ha sobrepasado el límite de intensidad pico del inversor.
14	Fallo de conexión a tierra	X	X	X	Descarga desde las fases de salida a tierra.
16	Cortocircuito	X	X	X	Cortocircuito en el motor o en sus terminales.
17	Tiempo límite de código de control	X	X		No hay comunicación con el convertidor de frecuencia.
25	Resistencia de freno cortocircuitada	X	X	X	La resistencia de freno se ha cortocircuitado y, en consecuencia, la función de freno está desconectada.
27	Chopper de freno cortocircuitado	X	X	X	Transistor de freno cortocircuitado, en consecuencia la función de freno está desconectada.
28	Comprobación del freno	X	X		La resistencia de freno no está conectada o no funciona
29	Sobretemperatura de la placa de alimentación	X	X	X	Se ha alcanzado la temperatura de desconexión del disipador térmico.
30	Falta la fase U del motor		X	X	Falta la fase U del motor. Compruebe la fase.
31	Falta la fase V del motor		X	X	Falta la fase V del motor. Compruebe la fase.
32	Falta la fase W del motor		X	X	Falta la fase W del motor. Compruebe la fase.
38	Fallo interno		X	X	Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss.
47	Error en la tensión de control	X	X	X	24 V CC puede estar sobrecargada.
51	Comprobación AMT de U_{nom} e I_{nom}		X		Ajustes de tensión, intensidad y potencia del motor erróneos.
52	I_{nom} de AMT baja		X		Intensidad de motor demasiado baja. Compruebe los ajustes.
59	Límite de intensidad	X			Sobrecarga de VLT.
63	Freno mecánico bajo		X		La intensidad real del motor no ha sobrepasado el valor de intensidad de "liberación de freno" dentro de la ventana de tiempo "retardo de arranque".
80	Convertidor inicializado a valor pre-determinado		X		Todos los ajustes de parámetros vuelven a sus ajustes por defecto.

¹⁾ Estos errores pueden estar causados por alteraciones de la red eléctrica. Este problema se podría corregir instalando un filtro de línea Danfoss.

Tabla 6.1: Lista de códigos

7. Especificaciones

7.1. Alimentación de red

7.1.1. Red de alimentación 1 x 200 - 240 V CA

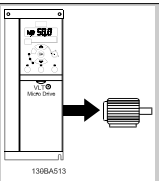
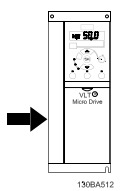
Sobrecarga normal del 150% durante 1 minuto						
	Bastidor M1	Bastidor M1	Bastidor M1	Bastidor M2	Bastidor M3	
Convertidor de frecuencia	P0K18	P0K37	P0K75	P1K5	P2K2	
Salida típica en el eje [kW]	0.18	0.37	0.75	1.5	2.2	
Salida típica de eje [CV]	0.25	0.5	1	2	3	
Intensidad de salida						
	Continua (3 x 200-240 V) [A]	1.2	2.2	4.2	6.8	No determinado
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	1.8	3.3	6.3	10.2	No determinado
	Tamaño máx. de cable:					
	(red, motor) [mm ² /AWG]	4/10				
Intensidad de entrada máxima						
	Continua (1 x 200-240 V) [A]	3.3	6.1	11.6	18.7	No determinado
	Intermitente (1 x 200-240 V) [A]	4.5	8.3	15.6	26.4	No determinado
	Fusibles previos máx. [A]	Consulte la sección <i>Fusibles</i>				
	Ambiente					
	Pérdida estimada de potencia a carga nominal [W], Caso más favorable/Típico ¹⁾	12.5/ 15.5	20.0/ 25.0	36.5/ 44.0	61.0/ 67.0	No determinado
	Peso protección IP20 [kg]	1.1	1.1	1.1	1.6	No determinado
	Rendimiento Más favorable/Típico ¹⁾	95.6/ 94.5	96.5/ 95.6	96.6/ 96.0	97.0/ 96.7	No determinado

Tabla 7.1: Alimentación de red 1 x 200 - 240 V CA

7

7.1.2. Alimentación de red 3 x 200 - 240 V CA

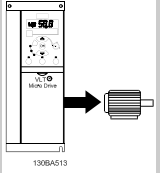
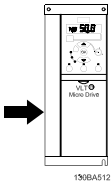
Sobrecarga normal del 150% durante 1 minuto						
	Bastidor M1	Bastidor M1	Bastidor M1	Bastidor M2	Bastidor M3	Bastidor M3
Convertidor de frecuencia	P0K25	P0K37	P0K75	P1K5	P2K2	P3K7
Salida típica en el eje [kW]	0.25	0.37	0.75	1.5	2.2	3.7
Salida típica de eje [CV]	0.33	0.5	1	2	3	5
Intensidad de salida						
	Continua (3 x 200-240 V) [A]	1.5	2.2	4.2	6.8	No determinado
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	2.3	3.3	6.3	10.2	No determinado
	Tamaño máx. de cable: (red, motor) [mm ² /AWG]	4/10				
Intensidad de entrada máxima						
	Continua (3 x 200-240 V) [A]	2.4	3.5	6.7	10.9	No determinado
	Intermitente (3 x 200-240 V) [A]	3.2	4.6	8.3	14.4	No determinado
	Fusibles previos máx. [A]	Consulte la sección <i>Fusibles</i>				
	Ambiente					
	Pérdida estimada de potencia a carga nominal [W], Caso más favorable/Típico ¹⁾	14.0/ 20.0	19.0/ 24.0	31.5/ 39.5	51.0/ 57.0	No determinado
	Peso protección IP20 [kg]	1.1	1.1	1.1	1.6	No determinado
Rendimiento	96.4/ 94.9	96.7/ 95.8	97.1/ 96.3	97.4/ 97.2	No determinado	
Más favorable/Típico ¹⁾					No determinado	

Tabla 7.2: Alimentación de red 3 x 200 - 240 V CA

1. Pérdida de potencia en condiciones de carga nominal.

7.1.3. Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA

Sobrecarga normal del 150% durante 1 minuto

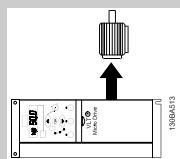
Convertidor de frecuencia

Salida típica en el eje [kW]

Salida típica de eje [CV]

IP 20

Intensidad de salida



Continua (3 x 380-440 V) [A]

Intermitente (3 x 380-440 V) [A]

Continua (3 x 440-480 V) [A]

Intermitente (3 x 440-480 V) [A]

Tamaño máx. de cable:

(red, motor) [mm²/AWG]

4/10

Intensidad de entrada máxima

Continua (3 x 380-440 V) [A]

Intermitente (3 x 380-440 V) [A]

Continua (3 x 440-480 V) [A]

Intermitente (3 x 440-480 V) [A]

Fusibles previos máx. [A]

Ambiente

Pérdida estimada de potencia

con carga nominal [W]

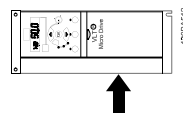
Más favorable/Típico¹⁾

Peso protección IP 20 [kg]

Rendimiento

Más favorable/Típico¹⁾

1. Pérdida de potencia en condiciones de carga nominal.



	P0K37	P0K75	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
Salida típica en el eje [kW]	0.37	0.75	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
Salida típica de eje [CV]	0.5	1	2	3	4	5	7.5	10
IP 20	Bastidor M1	Bastidor M1	Bastidor M2	Bastidor M2	Bastidor M3	Bastidor M3	Bastidor M3	Bastidor M3

Continua (3 x 380-440 V) [A]	1.2	2.2	3.7	5.3	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	1.8	3.3	5.6	8.0	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Continua (3 x 440-480 V) [A]	1.1	2.1	3.4	4.8	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	1.7	3.2	5.1	7.2	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Tamaño máx. de cable: (red, motor) [mm ² /AWG]	4/10							
Continua (3 x 380-440 V) [A]	1.9	3.5	5.9	8.5	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Intermitente (3 x 380-440 V) [A]	2.6	4.7	8.7	12.6	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Continua (3 x 440-480 V) [A]	1.7	3.0	5.1	7.3	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Intermitente (3 x 440-480 V) [A]	2.3	4.0	7.5	10.8	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Fusibles previos máx. [A]	Consulte la sección <i>Fusibles</i>							
Ambiente								
Pérdida estimada de potencia con carga nominal [W]	18.5/25.5	28.5/43.5	41.5/56.5	57.5/81.5	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Más favorable/Típico ¹⁾	1.1	1.1	1.6	1.6	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Peso protección IP 20 [kg]	96.8/95.5	97.4/96.0	98.0/97.2	97.9/97.1	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado	No determi- nado
Rendimiento								
Más favorable/Típico ¹⁾								

Tabla 7.3: Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA

7.2. Otras especificaciones

Protección y características:

- Protección térmica electrónica del motor frente a sobrecargas.
- El control de la temperatura del disipador garantiza la desconexión del convertidor de frecuencia en caso de sobretemperatura.
- El convertidor de frecuencia está protegido frente a cortocircuitos en los terminales U, V y W del motor.
- Si falta una fase del motor, el convertidor de frecuencia se desconectará y generará una alarma.
- Si falta una fase de red, el convertidor de frecuencia se desconectará o emitirá una advertencia (en función de la carga).
- El control de la tensión del circuito intermedio garantiza la desconexión del convertidor si la tensión del circuito intermedio es demasiado alta o baja.
- El convertidor de frecuencia está protegido de fallos de conexión a tierra en los terminales U, V y W del motor.

Alimentación de red (L1/L, L2, L3/N):

Tensión de alimentación	200-240 V \pm 10%
Tensión de alimentación	380-480 V \pm 10%
Frecuencia de alimentación	50/60 Hz
Máximo desequilibrio transitorio entre fases de alimentación	3,0 % de la tensión de alimentación nominal
Factor de potencia real (λ)	\geq 0,4 a la carga nominal
Factor de potencia ($\cos \phi$) prácticamente uno	(> 0,98)
Conmutación en la alimentación de la entrada L1, L2, L3/N (arranques)	máximo 2 veces/min.
Entorno según la norma EN60664-1	categoría de sobretensión III/grado de contaminación 2

Esta unidad es adecuada para utilizarse en un circuito capaz de proporcionar 100.000 amperios simétricos RMS, 240/480 V como máximo.

Salida de motor (U, V, W):

Tensión de salida	0 - 100% de la tensión de alimentación
Frecuencia de salida	0-200 Hz (VVC+), 0-400 Hz (u/f)
Conmutación en la salida	Ilimitada
Tiempos de rampa	0,05 - 3600 seg.

Longitudes y secciones de cables:

Longitud máxima del cable de motor, apantallado/blindado (instalación EMC correcta)	15 m
Longitud máxima del cable de motor, no apantallado/no blindado	50 m
Sección transversal máx. para motor, alimentación, carga compartida y freno*	
Sección máxima para los terminales de control, cable rígido	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Sección máxima para los terminales de control, cable flexible	1 mm ² /18 AWG
Sección máxima para los terminales de control, cable con núcleo recubierto	0,5 mm ² /20 AWG
Sección mínima para los terminales de control	0,25 mm ²

** Si desea obtener más información, consulte las tablas de alimentación de red.*

Entradas digitales (de pulso/encoder):

Entradas digitales programables (de pulso/encoder)	5 (1)
Núm. terminal	18, 19, 27, 29, 33,
Lógica	PNP o NPN
Nivel de tensión	0 - 24 V CC
Nivel de tensión, "0" lógico PNP	< 5 V CC
Nivel de tensión, "1" lógico PNP	> 10 V CC
Nivel de tensión, '0' lógico NPN	> 19 V CC
Nivel de tensión, '1' lógico NPN	< 14 V CC
Tensión máx. de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, R _i	4 k Ω (aprox.)
Frecuencia de pulsos máx. en terminal 33	5.000 Hz
Frecuencia de pulsos mín. en terminal 33	20 Hz

Entradas analógicas:

Nº de entradas analógicas	2
Núm. terminal	53, 60
Nivel de tensión	0 -10 V
Resistencia de entrada, R_i	10 k Ω (aprox.)
Tensión máxima	20 V
Nivel de intensidad	De 0 ó 4 a 20 mA (escalable)
Resistencia de entrada, R_i	200 Ω (aprox.)
Intensidad máxima	30 mA

Salida analógica:

Nº de salidas analógicas programables	1
Nº de terminal	42
Rango de intensidad en salida analógica	0/4 - 20 mA
Carga máx. a común en salida analógica	500 Ω
Precisión en salida analógica	Error máx.: 0,8 % de la escala completa
Resolución en salida analógica	8 bits

La salida analógica está aislada galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV) y del resto de terminales de alta tensión.

Tarjeta de control, comunicación serie RS-485:

Núm. terminal	68 (P,TX+, RX+), 69 (N,TX-, RX-)
Nº de terminal 61	Común para los terminales 68 y 69

El circuito de comunicación serie RS-485 se encuentra separado funcionalmente de otros circuitos y aislado galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV).

Tarjeta de control, salida de 24 V CC:

Núm. terminal	12
Carga máx.	200 mA

Salida de relé:

Salida de relé programable	1
Nº de terminal del relé 01	01-03 (desconectar), 01-02 (conectar)
Carga máx. del terminal (CA-1) ¹⁾ en 01-02 (NA) (Carga resistiva)	250 V CA, 2 A
Carga máx. del terminal (CA-15) ¹⁾ en 01-02 (NA) (Carga inductiva @ cos ϕ 0,4)	250 V CA, 0,2 A
Carga máx. del terminal (CC-1) ¹⁾ en 01-02 (NA) (Carga resistiva)	30 V CC, 2 A
Carga máx. del terminal (CC-13) ¹⁾ en 01-02 (NA) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga máx. del terminal (CA-1) ¹⁾ en 01-03 (NC) (Carga resistiva)	250 V CA, 2 A
Carga máx. del terminal (CA-15) ¹⁾ en 01-03 (NC) (Carga inductiva @ cos ϕ 0,4)	250 V CA, 0,2 A
Carga máx. del terminal (CC-1) ¹⁾ en 01-03 (NC) (Carga resistiva)	30 V CC, 2 A
Carga terminal mín. en 01-03 (NC), 01-02 (NA)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA
Ambiente conforme a la norma EN 60664-1	categoría de sobretensión III/grado de contaminación 2

1) IEC 60947, secciones 4 y 5

Tarjeta de control, salida de 10 V CC:

Nº de terminal	50
Tensión de salida	10,5 V \pm 0,5 V
Carga máx.	25 mA

La alimentación de 10 V CC está aislada galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV) y del resto de los terminales de alta tensión.

Entorno:

Protección	IP 20
Kit de protección disponible	IP 21
Kit de protección disponible	TIPO 1
Prueba de vibración	1,0 g
Humedad relativa máx.	5% - 95%(IEC 60721-3-3; Clase 3K3 (sin condensación) durante el funcionamiento
Entorno agresivo (IEC 60721-3-3), barnizado	clase 3C3

Método de prueba conforme a IEC 60068-2-43 H2S (10 días)

Temperatura ambiente Máx. 40 °C

Reducción de potencia por alta temperatura ambiente, consulte la sección sobre condiciones especiales

Temperatura ambiente mínima durante el funcionamiento a escala completa 0 °C

Temperatura ambiente mínima con rendimiento reducido - 10 °C

Temperatura durante el almacenamiento/transporte -25 - +65/70 °C

Altitud máxima sobre el nivel del mar sin reducción de potencia 1.000 m

Altitud máxima sobre el nivel del mar con reducción de potencia 3.000 m

Reducción de potencia por grandes altitudes, consulte la sección de condiciones especiales

Normas EMC (emisión) EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3

EN 61800-3, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3,

Normas EMC (inmunidad) EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Consulte la sección de condiciones especiales

7.3. Condiciones especiales

7.3.1. Propósito de la reducción de potencia

La reducción de potencia debe ser tenida en cuenta al utilizar el convertidor de frecuencia con bajas presiones atmosféricas (en altura), a bajas velocidades o a temperaturas ambiente elevadas. En esta sección se describen las acciones necesarias.

7.3.2. Reducción de potencia debido a la temperatura ambiente

La temperatura ambiente medida durante 24 horas debe ser al menos 5 °C inferior que la temperatura ambiente máxima.

Si el convertidor de frecuencia se utiliza a temperatura ambiente elevada, debe reducirse la intensidad de salida constante.

El convertidor de frecuencia VLT Micro FC 51 está diseñado para funcionar a una temperatura ambiente máx. de 50 °C con un tamaño de motor menor que el nominal. El funcionamiento continuo a plena carga a 50 °C de temperatura ambiente reducirá el tiempo de vida del convertidor de frecuencia.

7.3.3. Reducción de potencia debido a la baja presión atmosférica

La capacidad de refrigeración del aire disminuye al disminuir la presión atmosférica.

Para altitudes superiores a 2.000 m, contacte con Danfoss en relación a PELV.

Por debajo de 1.000 m de altitud no es necesaria ninguna reducción, pero por encima de los 1.000 m debe reducirse la temperatura ambiente o la intensidad de salida máxima.




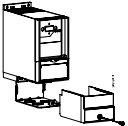
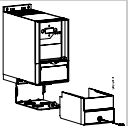
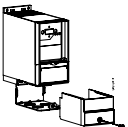
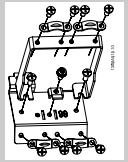
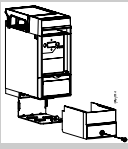
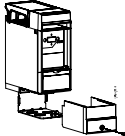
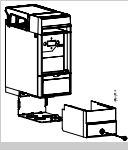

Reduzca la salida un 1% por cada 100 m de altitud por encima de 1.000 m o reduzca la temperatura máxima ambiental 1 grado cada 200 m.

7.3.4. Reducción de potencia para funcionamiento a velocidades lentas

Al conectar un motor a un convertidor de frecuencia, es necesario comprobar si el enfriamiento del motor es adecuado.

Puede aparecer un problema a bajas velocidades en aplicaciones de par constante. El funcionamiento continuo a bajas velocidades (por debajo de la mitad de la velocidad nominal del motor) podría requerir refrigeración adicional del aire. Como alternativa, elija un motor mayor (un tamaño superior).

7.4. Opciones del convertidor de frecuencia VLT Micro FC 51

Nº de pedido	Descripción	
132B0100	Panel de control del VLT LCP 11 sin potenciómetro	
132B0101	Panel de control del VLT LCP 12 con potenciómetro	
132B0102	Kit de montaje remoto para LCP incl. Cable de 3 m IP54 con LCP 11, IP21 con LCP 12	
132B0103	Kit Nema tipo 1 para bastidor M1	
132B0104	Kit Nema tipo 1 para bastidor M2	
132B0105	Kit Nema tipo 1 para bastidor M3	
132B0106	Kit de placa de desacoplamiento para bastidores M1 y M2	
132B0107	Kit de placa de desacoplamiento para bastidor M3	
132B0108	IP21 para bastidor M1	
132B0109	IP21 para bastidor M2	
132B0110	IP21 para bastidor M3	
132B0111	Kit de montaje sobre raíl DIN para M1	

Bajo pedido, se pueden suministrar filtros de línea y resistores de freno Danfoss.

Índice

A

Alimentación De Red	32
Alimentación De Red (I1/I, L2, L3/n)	34

C

Conformidad Con Ul	7
Corriente De Fuga	3
Corriente De Fuga A Tierra	3

D

Display	16
Dispositivo De Corriente Residual	3

E

Electrónico	4
Entradas Analógicas	34
Entradas Digitales:	34
Espacio Libre	5

F

Fusibles	7
----------	---

I

Instrucciones Para Desecho Del Equipo	4
Interruptores 1-4 Del S200	12
Ip21	37

K

Kit De Montaje Remoto	37
Kit De Montaje Sobre Raíl Din	6, 37
Kit De Placa De Desacoplamiento	37
Kit Nema Tipo 1	37

L

Lcp	6, 15, 17
Longitudes Y Secciones De Cables	34
Luces Indicadoras	17

M

Main Menu	17
-----------	----

N

Nivel De Tensión	34
Número De Parámetro	16

O

Opciones	37
----------	----

P

Panel De Control Del Vlt Lcp 11	37
Panel De Control Del Vlt Lcp 12	37
Plantilla Para Taladrar	6
Protección	7
Protección Contra Sobreintensidad	7
Protección Térmica Electrónica Del Motor	34
Protección Y Características	34

Q

Quick Menu	17
------------------	----

R

Red De Alimentación	31
Redes It	4
Rendimiento De Salida (u, V, W)	34

S

Salida Analógica	35
Salida De Motor	34
Salida De Relé	35
Sentido De Giro Del Motor	17
Set-up Number	16
Software De Programación	15
Status Menu	17

T

Tarjeta De Control, Comunicación Serie Rs-485	35
Tarjeta De Control, Salida De +10 V Cc	35
Tarjeta De Control, Salida De 24 V Cc	35
Teclas De Funcionamiento	17
Teclas De Navegación	17
Terminación De Bus	11

U

Unidad	16
--------------	----

V

Valor	16
-------------	----