

Índice

| | |
|---|-----------|
| 1 Introducción | 3 |
| Derechos de autor, Limitación de responsabilidad y Derechos de revisión | 3 |
| 2 Seguridad | 9 |
| Advertencia de alta tensión | 9 |
| Antes de iniciar los trabajos de reparación | 11 |
| Condiciones especiales | 11 |
| Evite los arranques accidentales | 12 |
| Parada de seguridad del convertidor de frecuencia | 13 |
| Redes aisladas de tierra (IT) | 14 |
| 3 Instalación mecánica | 15 |
| Antes de empezar | 15 |
| Dimensiones mecánicas | 17 |
| 4 Instalación eléctrica | 21 |
| Cómo realizar la conexión | 21 |
| Instalación eléctrica y cables de control | 22 |
| Descripción general del cableado de red | 27 |
| Descripción general del cableado del motor | 34 |
| Conexión de bus de CC | 38 |
| Opción de conexión de freno | 39 |
| Conexión de relés | 40 |
| Cómo probar el motor y el sentido de giro | 45 |
| 5 Ejemplos de aplicación y puesta en marcha | 51 |
| Puesta en marcha | 51 |
| Modo de Menú rápido | 51 |
| Consejos prácticos | 56 |
| Ejemplos de aplicaciones | 58 |
| Arranque/Parada | 58 |
| Marcha/paro por pulsos | 58 |
| Adaptación automática del motor (AMA) | 59 |
| 6 Uso del convertidor de frecuencia | 61 |
| Uso del LCP gráfico (GLCP) gráfico | 61 |
| Como utilizar el LCP numérico (NLCP) | 67 |
| 7 Cómo programar el convertidor de frecuencia | 71 |
| Instrucciones de programación | 71 |
| Ajustes de funciones | 71 |
| Explicaciones de los parámetros frecuentes | 77 |

| | |
|--------------------------------------|------------|
| 0-** Funcionamiento y display | 121 |
| 1-** Carga / motor | 122 |
| 2-** Frenos | 122 |
| 3-** Ref./Rampas | 123 |
| 4-** Lím./Advert. | 123 |
| 5-** E/S digital | 124 |
| 6-** E/S analógica | 125 |
| 8-** Comunicación y opciones | 126 |
| 9-** Profibus | 127 |
| 10-** Bus de campo CAN | 127 |
| 11-** LonWorks | 128 |
| 13-** Smart Logic Control | 128 |
| 14-** Func. especiales | 129 |
| 15-** Información del convertidor | 130 |
| 16-** Lecturas de datos | 131 |
| 18-** Info y lect. de datos | 132 |
| 20-** FC lazo cerrado | 133 |
| 21-** Lazo cerrado amp. | 134 |
| 22-** Funciones de aplicación | 135 |
| 23-** Funciones basadas en el tiempo | 136 |
| 24-** Funciones de aplicación 2 | 137 |
| 25-** Controlador en cascada | 138 |
| 26-** Opción E/S analógica MCB 109 | 139 |
| 8 Localización de averías | 141 |
| Alarmas y advertencias | 141 |
| Alarmas y advertencias | 141 |
| Mensajes de fallo | 145 |
| Ruido acústico o vibración | 152 |
| 9 Especificaciones | 153 |
| Especificaciones generales | 153 |
| Condiciones especiales | 163 |
| Índice | 165 |

1 Introducción

1

VLT HVAC Drive Serie FC 100 Versión de software: 3.2.x



Esta guía puede emplearse para todos los convertidores de frecuencia VLT HVAC Drive que incorporen la versión de software 3.2.x. El número de la versión de software se puede leer en par. 15-43 *Versión de software*.

1.1.1 Derechos de autor, Limitación de responsabilidad y Derechos de revisión

Este documento contiene información propiedad de Danfoss. Al aceptar y utilizar este manual, el usuario se compromete a utilizar la información incluida única y exclusivamente para utilizar equipos de Danfoss o de otros fabricantes, siempre y cuando estos últimos se utilicen para la comunicación con equipos de Danfoss a través de un enlace de comunicación serie. Esta publicación está protegida por las leyes de derechos de autor de Dinamarca y de la mayoría de los demás países.

Danfoss no garantiza que un programa de software diseñado según las pautas de este manual funcione correctamente en todos los entornos físicos, de software o de hardware.

Aunque Danfoss ha probado y revisado la documentación que se incluye en este manual, Danfoss no ofrece garantías ni representación alguna, ni expresa ni implícitamente, con respecto a esta documentación, incluida su calidad, rendimiento o idoneidad para un uso determinado.

En ningún caso, Danfoss se hará responsable de los daños directos, indirectos, especiales, incidentales o consecuentes derivados del uso o de la incapacidad de utilizar la información incluida en este manual, incluso en caso de que se advierta de la posibilidad de tales daños. En particular, Danfoss no se responsabiliza de ningún coste, incluidos, sin limitación alguna, aquellos en los que se haya incurrido como resultado de pérdidas de beneficios, daños o pérdidas de equipos, pérdida de programas informáticos, pérdida de datos, los costes para sustituirlos o cualquier reclamación de terceros.

Danfoss se reserva el derecho de revisar esta publicación en cualquier momento y de realizar cambios en su contenido sin previo aviso y sin ninguna obligación de informar previamente a los usuarios de tales revisiones o cambios.

1

1.1.2 Documentación disponible para VLT HVAC Drive

- El Manual de funcionamiento MG.11.Ax.yy proporciona toda la información necesaria para la puesta en marcha del convertidor de frecuencia.
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive High Power, MG.11.Fx.yy
- La Guía de Diseño MG.11.Bx.yy incluye toda la información técnica acerca del diseño del convertidor y las aplicaciones del cliente.
- La Guía de programación MG.11.Cx.yy proporciona información acerca de cómo programar el equipo e incluye descripciones completas de los parámetros.
- Instrucciones de montaje, Opción E/S analógica MCB109, MI.38.Bx.yy
- Nota sobre la aplicación, Guía de reducción de potencia por temperatura, MN.11.Ax.yy
- El software de programación MCT 10, MG.10.Ax.yy permite al usuario configurar el convertidor desde un ordenador con sistema operativo Windows™.
- Energy Box Software de Danfoss para VLT® en www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions y seleccione luego "PC Software Download"
- Aplicaciones del convertidor de frecuencia VLT® VLT HVAC Drive, MG.11.Tx.yy
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive Profibus, MG.33.Cx.yy.
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive Device Net, MG.33.Dx.yy
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive BACnet, MG.11.Dx.yy
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive LonWorks, MG.11.Ex.yy
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive Metasys, MG.11.Gx.yy
- Manual de funcionamiento de VLT HVAC Drive FLN, MG.11.Zx.yy
- Guía de Diseño de los filtros de salida MG.90.Nx.yy
- Guía de Diseño de la resistencia de freno, MG.90.Ox.yy

x = Número de revisión

yy = Código de idioma

La documentación técnica de Danfoss se encuentra disponible en formato impreso en la oficina de ventas local de Danfoss o en Internet en:
www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/Technical+Documentation.htm

1.1.3 Abreviaturas y convenciones

| Abreviaturas: | Términos: | Unidades SI: | Unidades I-P: |
|-------------------|--|-----------------------|------------------------|
| a | Aceleración | m/s ² | pies/s ² |
| AWG | Diámetro de cable norteamericano | | |
| Ajuste automático | Ajuste automático del motor | | |
| °C | Celsius | | |
| I | Intensidad | A | Amp |
| I _{LIM} | Límite intensidad | | |
| Joule | Energía | J = N•m | ft-lb, Btu |
| °F | Grados Fahrenheit | | |
| FC | Convertidor de frecuencia | | |
| f | Frecuencia | Hz | Hz |
| kHz | Kilohercio | kHz | kHz |
| LCP | Panel de control local | | |
| mA | Miliamperio | | |
| ms | Milisegundo | | |
| min | Minuto | | |
| MCT | Herramienta de control de movimiento | | |
| M-TYPE | Dependiente del tipo de motor | | |
| Nm | Newton por metro | | pulg.-lb |
| I _{M,N} | Intensidad nominal del motor | | |
| f _{M,N} | Frecuencia nominal del motor | | |
| P _{M,N} | Potencia nominal del motor | | |
| U _{M,N} | Tensión nominal del motor | | |
| par. | Descripción | | |
| PELV | Tensión protectora muy baja | | |
| Vatios | Potencia | W | Btu/h, CV |
| Pascal | Presión | Pa = N/m ² | psi, psf, pies de agua |
| I _{INV} | Intensidad nominal de salida del convertidor | | |
| RPM | Revoluciones por minuto | | |
| SR | Dependiente del tamaño | | |
| T | Temperatura | C | F |
| t | Tiempo | s | s, h |
| T _{LIM} | Límite de par | | |
| U | máxima | V | V |

Tabla 1.1: Tabla de abreviaturas y convenciones.

1.1.4 Identificación del convertidor de frecuencia

1

A continuación, se muestra una etiqueta de identificación de ejemplo. Esta etiqueta está colocada sobre el convertidor de frecuencia y muestra el tipo y las opciones instaladas en la unidad. Consulte a continuación la información sobre la forma de leer el código descriptivo (T/C).



Ilustración 1.1: Este ejemplo muestra una etiqueta de identificación.



¡NOTA!

Tenga a mano el T/C (código descriptivo) y el número de serie cuando se ponga en contacto con Danfoss.

1.1.5 Código descriptivo de potencia baja y media

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|----|
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 21 | 22 | 23 | 24 | 25 | 26 | 27 | 28 | 29 | 30 | 31 | 32 | 33 | 34 | 35 | 36 | 37 | 38 | 39 |
| FC- | 0 | P | | | | | | | | T | | | | | | | | | | | | X | S | X | X | X | X | A | B | C | | | | | | | | D |

130BA052.15

1

| Descripción | Pos. | Elección posible |
|--|-------|--|
| Grupo de producto y serie de convertidor de frecuencia | 1-6 | FC 102 |
| Clasificación de potencia | 8-10 | 1,1 - 90 kW (P1K1 - P90K) |
| Número de fases | 11 | Trifásico (T) |
| Tensión de red | 11-12 | T 2: 200-240 V CA T 4: 380-480 V CA T 6: 525-600 V CA |
| Protección | 13-15 | E20: IP20 E21: IP 21/NEMA Tipo 1 E55: IP 55/NEMA Tipo 12 E66: IP66 P21: IP21/NEMA Tipo 1 c/placa trasera P55: IP55/NEMA Tipo 12 c/placa trasera |
| Filtro RFI | 16-17 | H1: Filtro RFI clase A1/B H2: Filtro RFI clase A2 H3: Filtro RFI clase A1/B (longitud de cable reducida) Hx: Sin filtro RFI |
| Freno | 18 | X: Chopper de frenado no incluido B: Chopper de frenado incluido T: Parada de seguridad U: Seguridad + freno |
| Display | 19 | G: Panel gráfico de control local (GLCP) N: Panel numérico de control local (NLCP) X: Sin panel de control local |
| PCB barnizado | 20 | X: PCB no barnizado C: PCB barnizado |
| Opción de alimentación | 21 | X: Sin interruptor de desconexión de la red y carga compartida 1: Con interruptor de desconexión de la red (sólo IP55) 8: Desconexión de la red y carga compartida D: Carga compartida Consultar el capítulo 8 para dimensiones máximas de cables. |
| Adaptación | 22 | X: Estándar 0: Roscado métrico europeo en entradas de cables. |
| Adaptación | 23 | Reservado |
| Versión de software | 24-27 | Software actual |
| Idioma del software | 28 | |
| Opciones A | 29-30 | AX: Sin opciones A0: MCA 101 Profibus DP V1 A4: MCA 104 DeviceNet AG: MCA 108 Lonworks AJ: MCA 109 Puerta de enlace BACnet |
| Opciones B | 31-32 | BX: Sin opciones BK: MCB 101 Opción de E/S de propósito general BP: MCB 105 Opción de relé BO: Opción E/S analógica MCB 109 |
| Opciones C0 MCO | 33-34 | CX: Sin opciones |
| Opciones C1 | 35 | X: Sin opciones |

Tabla 1.2: Descripción del código.

1

| | | |
|----------------------|-------|--|
| Software de opción C | 36-37 | XX: Software estándar |
| Opciones D | 38-39 | DX: Sin opciones D0: Alimentación CC auxiliar |


Tabla 1.3: Descripción del código.


Las diferentes opciones y accesorios se describen más detalladamente en la *Guía de diseño del VLT HVAC Drive MG.11.BX.YY*.

2 Seguridad

2.1.1 Símbolos

Símbolos utilizados en este manual:


| | |
|---|---|
|  | ¡NOTA! Indica algo que debe ser tenido en cuenta por el lector. |
|---|---|

| | |
|---|---|
|  | Indica una advertencia de tipo general. |
|---|---|


| | |
|---|---|
|  | Indica una advertencia de alta tensión. |
|---|---|

| | |
|---|--------------------------------|
| * | Indica ajustes predeterminados |
|---|--------------------------------|

2.1.2 Advertencia de alta tensión

| | |
|---|---|
|  | La tensión del convertidor de frecuencia y de la tarjeta opcional MCO 101 es peligrosa cuando el equipo está conectado a la red. La instalación incorrecta del motor o del convertidor de frecuencia puede producir daños al 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. |
|---|---|

2.1.3 Nota de seguridad

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

Medidas de seguridad

1. En caso de que haya que realizar actividades de reparación, el convertidor de frecuencia deberá desconectarse de la red eléctrica. Antes de retirar las conexiones del motor y de la red eléctrica, compruebe que se haya desconectado la alimentación de red y que haya transcurrido el tiempo necesario.
2. La tecla [STOP/RESET] (Parada/Reset) del LCP del convertidor de frecuencia no desconecta el equipo de la red, por lo que no debe utilizarse como un interruptor de seguridad.
3. Debe establecerse una correcta conexión protectora a tierra del equipo, el usuario debe estar protegido de la tensión de alimentación y el motor debe estar protegido de sobrecargas conforme a la normativa nacional y local aplicable.
4. La corriente de fuga a tierra es superior a 3,5 mA.
5. La protección contra sobrecarga del motor se establece en par. 1-90 *Protección térmica motor*. Si se desea esta función, ajuste par. 1-90 *Protección térmica motor* al valor de dato [Descon. ETR] (valor por defecto) o al valor de dato [Advert. ETR]. Nota: la función es

inicializada a 1,16x la intensidad y la frecuencia nominales del motor. Para el mercado norteamericano: las funciones ETR proporcionan protección contra sobrecarga del motor de la clase 20, de acuerdo con NEC.

6. No retire las conexiones del motor ni de la red de alimentación mientras el convertidor de frecuencia VLT esté conectado a la red eléctrica. Antes de retirar las conexiones del motor y de la red eléctrica, compruebe que se haya desconectado la alimentación de red y que haya transcurrido el tiempo necesario.
7. Tenga en cuenta que el convertidor tiene otras entradas de tensión además de las entradas L1, L2 y L3 cuando la carga está compartida (enlace del circuito intermedio CC) y se ha instalado el suministro externo de 24 V CC. Antes de efectuar cualquier actividad de reparación, compruebe que se hayan desconectado todas las entradas de tensión y que haya transcurrido un período de tiempo suficiente.

Instalación en altitudes elevadas



Instalación en altitudes elevadas:

380 - 500 V, protecciones A, B y C: para altitudes por encima de los 2.000 m, póngase en contacto con Danfoss en relación con PELV.
 380 - 500 V, protecciones D, E y F: para altitudes por encima de los 3.000 m, póngase en contacto con Danfoss en relación con PELV.
 525 - 690 V: para altitudes por encima de los 2.000 m, póngase en contacto con Danfoss en relación con PELV.



Advertencia contra arranques no deseados

1. Mientras el convertidor de frecuencia esté conectado a la red eléctrica, el motor podrá pararse mediante comandos digitales, comandos de bus, referencias o parada local por LCP. Si la seguridad de las personas requiere que no se produzca bajo ningún concepto un arranque accidental, estas funciones de parada no son suficientes.
2. El motor podría arrancar mientras se modifican los parámetros. Por lo tanto, siempre debe estar activada la tecla de parada [STOP/RESET]; después de lo cual pueden modificarse los datos.
3. Un motor parado podría arrancar si se produjese un fallo en los componentes electrónicos del convertidor de frecuencia, si se produjese una sobrecarga temporal, un fallo de la red eléctrica o un fallo en la conexión del motor.

Por lo tanto, desconecte toda la potencia eléctrica, incluidos los desconectores remotos, antes de realizar cualquier intervención. Siga todos los procedimientos pertinentes de bloqueo/señalización para asegurarse de que la potencia no sea conectada de forma involuntaria. Si no se siguen estas recomendaciones, se puede producir la muerte o graves daños.



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 haber desconectado el resto de las entradas de tensión, como el suministro externo de 24 V CC, la carga compartida (enlace del circuito intermedio CC) y la conexión del motor para energía regenerativa. Consulte el Manual de Funcionamiento para obtener más instrucciones de seguridad.



Los condensadores del enlace de CC del convertidor de frecuencia permanecen cargados después de desconectar la alimentación. Para evitar el peligro de descargas eléctricas, antes de llevar a cabo tareas de mantenimiento, desconecte el convertidor de frecuencia de la toma de alimentación. Antes de iniciar tareas de mantenimiento en el convertidor de frecuencia, espere como mínimo el tiempo indicado:

| Tensión (V) | Referencia de espera mín. (minutos) | | | | |
|-------------|-------------------------------------|-------------|--------------|---------------|---------------|
| | 4 | 15 | 20 | 30 | 40 |
| 200 - 240 | 1,1 - 3,7 kW | 5,5 - 45 kW | | | |
| 380 - 480 | 1,1 - 7,5 kW | 11 - 90 kW | 110 - 250 kW | | 315 - 1000 kW |
| 525-600 | 1,1 - 7,5 kW | 11 - 90 kW | | | |
| 525-690 | | 11 - 90 kW | 45 - 400 kW | 450 - 1400 kW | |

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

2.1.4 Antes de iniciar los trabajos de reparación

1. Desconecte el convertidor de frecuencia de la red eléctrica
2. Desconecte los terminales 88 y 89 del bus de CC
3. Espere al menos el tiempo indicado en la sección Advertencias generales, más arriba
4. Retire el cable del motor

2.1.5 Condiciones especiales

Clasificaciones eléctricas:

La clasificación que se muestra en la placa de características del convertidor de frecuencia se basa en una alimentación de red trifásica típica, dentro de los rangos de tensión, intensidad y temperatura especificados que se espera que se utilicen en la mayoría de las aplicaciones.

Los convertidores de frecuencia también admiten otras aplicaciones especiales, que afectan a las clasificaciones eléctricas del convertidor de frecuencia. Las condiciones especiales que pueden afectar a las clasificaciones eléctricas pueden ser:

- Aplicaciones monofásicas
- Aplicaciones de alta temperatura, que requieren reducción de las clasificaciones eléctricas
- Aplicaciones marinas, con condiciones ambientales más duras.

Otras aplicaciones también podrían afectar a las clasificaciones eléctricas.

Para obtener información sobre las clasificaciones eléctricas, consulte los apartados correspondientes en la *Guía de diseño VLT HVAC Drive, MG.11.BX.YY*.

Requisitos de instalación:

La seguridad eléctrica en general del convertidor de frecuencia exige unas condiciones especiales de instalación en cuanto a:

- Fusibles y magnetotérmicos para protección de sobreintensidades y cortocircuitos.
- Selección de los cables de alimentación (red, motor, freno, carga compartida y relé)
- Configuración de la red (rama de conexión delta del transformador a tierra, IT, TN, etc.)
- Seguridad de los puertos de baja tensión (condiciones PELV).

Para obtener información sobre los requisitos de la instalación, consulte los apartados correspondientes en estas instrucciones y en la *Guía de diseño VLT HVAC Drive*.

2.1.6 Instalación en altitudes elevadas (PELV)



¡Tensión peligrosa!

En altitudes superiores a 2 km, póngase en contacto con Danfoss en relación con PELV

Evite arranques involuntarios.

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 LCP.

- Desconecte el convertidor de frecuencia de la red de alimentación cuando así lo dicten las consideraciones de seguridad personal para evitar arranques accidentales.
- Para evitar arranques accidentales, active siempre la tecla [OFF] antes de modificar cualquier parámetro.
- Salvo que el terminal 37 esté desconectado, una avería electrónica, una sobrecarga temporal, un fallo en la red de alimentación o la interrupción de la conexión del motor podrían hacer que un motor parado arrancase.

Si no se siguen estas recomendaciones, se puede producir la muerte o graves daños.

2.1.7 Evite los arranques accidentales

2

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 desde el teclado del.

- Desconecte el convertidor de frecuencia de la red de alimentación cuando así lo dicten las consideraciones de seguridad personal para evitar arranques accidentales.
- Para evitar arranques accidentales, active siempre la tecla [OFF] antes de modificar cualquier parámetro.
- Salvo que el terminal 37 esté desconectado, una avería electrónica, una sobrecarga temporal, un fallo en la red de alimentación o la interrupción de la conexión del motor podrían hacer que un motor parado arrancase.

2.1.8 Parada de seguridad del convertidor de frecuencia

Para las versiones equipadas con una entrada de parada de seguridad del terminal 37, el convertidor de frecuencia puede llevar a cabo la función de seguridad *Desconexión segura de par* (como se define en el borrador CD IEC 61800-5-2) o *Parada categoría 0* (tal y como se define en la norma EN 60204-1).

El convertidor de frecuencia está diseñado y homologado conforme a los requisitos de la categoría de seguridad 3 de la norma EN 954-1. Esta funcionalidad recibe el nombre de "parada de seguridad". Antes de integrar y utilizar la parada de seguridad en una instalación, hay que realizar un análisis completo de los riesgos de dicha instalación para determinar si la funcionalidad de parada de seguridad y la categoría de seguridad son apropiadas y suficientes. Para instalar y usar la función de parada segura según los requisitos de la categoría de seguridad 3 de la norma EN 954-1, deberá seguir la información y las instrucciones al respecto incluidas en la *Guía de Diseño VLT HVAC Drive* correspondientes. La información y las instrucciones del Manual de funcionamiento no son suficientes para poder utilizar la función de parada de seguridad de forma correcta y segura.



Prüf- und Zertifizierungsstelle
im BG-PRÜFZERT



BGIA
Berufsgenossenschaftliches
Institut für Arbeitsschutz

Hauptverband der gewerblichen
Berufsgenossenschaften

Type Test Certificate

05 06004

No. of certificate

Translation
In any case, the German original shall prevail.

Name and address of the holder of the certificate (customer):

Name and address of the manufacturer:

Ref. of customer:

Product designation:

Type:

Intended purpose:

Testing based on:

Test certificate:

Remarks:

Danfoss Drives A/S, Ulnaes 1
DK-6300 Graasten, Dänemark

Danfoss Drives A/S, Ulnaes 1
DK-6300 Graasten, Dänemark

Ref. of Test and Certification Body:
Apf/Köh VE-Nr. 2003 23220

Date of issue:
13.04.2005

Frequency converter with integrated safety functions

VLT® Automation Drive FC 302

Implementation of safety function „Safe Stop“

EN 954-1, 1997-03,
DKE AK 226.03, 1998-06,
EN ISO 13849-2; 2003-12,
EN 61800-3, 2001-02,
EN 61800-5-1, 2003-09,

No.: 2003 23220 from 13.04.2005

The presented types of the frequency converter FC 302 meet the requirements laid down in the test bases.
With correct wiring a category 3 according to DIN EN 954-1 is reached for the safety function.

The type tested complies with the provisions laid down in the directive 98/37/EC (Machinery).

Further conditions are laid down in the Rules of Procedure for Testing and Certification of April 2004.

Head of certification body



(Prof. Dr. rer. nat. Dietmar Reinert)

Certification officer



(Dipl.-Ing. R. Apfeld)

F2810E
01.05



Postal address:
53754 Sankt Augustin

Office:
Alte Heerstraße 111
53757 Sankt Augustin

Phone: 0 22 41/2 31-02
Fax: 0 22 41/2 31-22 34

130BA491

Este certificado también cubre FC 102 y el FC 202.

2.1.9 Redes aisladas de tierra (IT)



Redes aisladas de tierra (IT)

No conecte nunca un convertidor de frecuencia con filtros RFI a una red de alimentación que tenga una tensión de más de 440 V entre fase y tierra para convertidores de 400 v y de 760 V para convertidores de 690 V.

Para redes de alimentación IT de 400 V y tierra en triángulo (con conexión a tierra), la tensión de red puede sobrepasar los 440 V entre fase y tierra.

Para redes de alimentación IT de 690 V y tierra en triángulo (con conexión a tierra), la tensión de red puede sobrepasar los 760 V entre fase y tierra.

Par. 14-50 *Filtro RFI* puede utilizarse para desconectar los condensadores RFI internos del filtro RFI a tierra.

2.1.10 Instrucciones de eliminación



Los equipos que contienen componentes eléctricos no deben desecharse junto con los desperdicios domésticos. Debe recogerse de forma independiente con los residuos eléctricos y electrónicos de acuerdo con la legislación local actualmente vigente.

3 Instalación mecánica

3.1 Antes de empezar

3.1.1 Lista de comprobación

Al desembalar el convertidor de frecuencia, compruebe que la unidad no presente daños y que esté completa. Utilice la siguiente tabla para identificar los componentes incluidos:

3

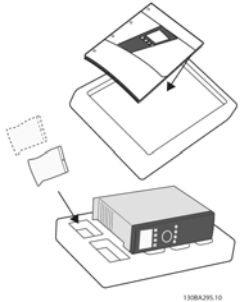
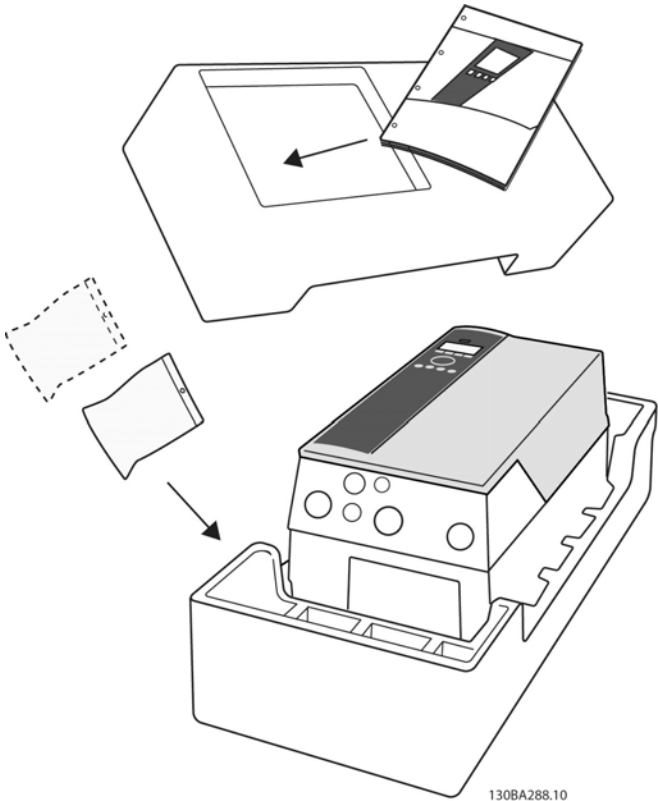
| Tipo de protección: | A2 (IP 20-21) | A3 (IP 20-21) | A5 (IP 55-66) | B1/B3 (IP 20-21-55-66) | B2/B4 (IP 20-21-55-66) | C1/C3 (IP 20-21-55-66) | C2*/C4 (IP 20-21-55-66) |
|----------------------------------|--|------------------|---|---------------------------|---------------------------|---------------------------|----------------------------|
| |  | |  | | | | |
| Tamaño de la unidad (kW): | | | | | | | |
| 200-240 V | 1,1-2,2 | 3,0-3,7 | 1,1-3,7 | 5,5-11/ 5,5-11 | 15/ 15-18,5 | 18,5-30/ 22-30 | 37-45/ 37-45 |
| 380-480 V | 1,1-4,0 | 5,5-7,5 | 1,1-7,5 | 11-18,5/ 11-18,5 | 22-30/ 22-37 | 37-55/ 45-55 | 75-90/ 75-90 |
| 525-600 V | | 1,1-7,5 | 1,1-7,5 | 11-18,5/ 11-18,5 | 22-30/ 22-37 | 37-55/ 45-55 | 75-90/ 75-90 |

Tabla 3.1: Tabla de componentes

Se recomienda tener a mano un juego de destornilladores (Phillips o estrella y Torx), así como un cúter, un taladro y un cuchillo, para desembalar y montar el convertidor de frecuencia. Tal y como se muestra, el embalaje de estas protecciones incluye: bolsa(s) de accesorios, documentación y la unidad. En función de los elementos opcionales instalados, podría haber una o dos bolsas y uno o varios manuales.

3.2.1 Vistas mecánicas frontales

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|--|-----------|--|-----------|--|------------|--|------------|--|-----------|--|-----------|--|------------|--|------------|--|-----------|--|-----------|--|
| A2 | | A3 | | A5 | | B1 | | B2 | | B3 | | B4 | | C1 | | C2 | | C3 | | C4 | |
| IP20/21* | | IP20/21* | | IP55/66 | | IP21/55/66 | | IP21/55/66 | | IP20/21* | | IP20/21* | | IP21/55/66 | | IP21/55/66 | | IP20/21* | | IP20/21* | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | <p>Ilustración 3.1: Agujeros de montaje superior e inferior.</p> | | | | | | | | <p>Ilustración 3.2: Agujeros de montaje superior e inferior. (solo B4+C3+C4)</p> | | | | | | | | | | |
| <p>Las bolsas de accesorios, que contienen los soportes, tornillos y conectores necesarios, se suministran incluidas con los convertidores.</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>* Puede establecerse IP21 con un kit, tal como se describe en la sección "Kit de protección IP 21/ IP 4X/ TIPO 1" de la Guía de Diseño.</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>Todas las medidas expresadas en mm.</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

3.2.2 Dimensiones mecánicas

| | | Dimensiones mecánicas | | | | | | | | | | | |
|--|---------------|-----------------------|---------|-----------|-----------|---------|---------|-----------|-----------|--------|--------|--|--|
| Tamaño (kW) del bastidor: | A2 | A3 | A5 | B1 | B2 | B3 | B4 | C1 | C2 | C3 | C4 | | |
| 200-240 V | 1,1-2,2 | 3,0-3,7 | 1,1-3,7 | 5,5-11 | 15 | 5,5-11 | 15-18,5 | 18,5-30 | 37-45 | 22-30 | 37-45 | | |
| 380-480 V | 1,1-4,0 | 5,5-7,5 | 1,1-7,5 | 11-18,5 | 22-30 | 11-18,5 | 22-37 | 37-55 | 75-90 | 45-55 | 75-90 | | |
| 525-600 V | | 1,1-7,5 | 1,1-7,5 | 11-18,5 | 22-30 | 11-18,5 | 22-37 | 37-55 | 75-90 | 45-55 | 75-90 | | |
| IP | 20 | 21 | 21 | 21/ 55/66 | 21/ 55/66 | 20 | 20 | 21/ 55/66 | 21/ 55/66 | 20 | 20 | | |
| NEMA | Chasis Tipo 1 | Chasis Tipo 1 | Tipo 12 | Tipo 1/12 | Tipo 1/12 | Chasis | Chasis | Tipo 1/12 | Tipo 1/12 | Chasis | Chasis | | |
| Altura (mm) | | | | | | | | | | | | | |
| Protección | A** | 246 | 372 | 420 | 480 | 350 | 460 | 680 | 770 | 490 | 600 | | |
| ...con placa de desacoplamiento | A2 | 374 | - | - | - | 419 | 595 | - | - | 630 | 800 | | |
| Placa posterior | A1 | 268 | 375 | 420 | 480 | 399 | 520 | 680 | 770 | 550 | 660 | | |
| Distancia entre los orificios de montaje | a | 257 | 350 | 402 | 454 | 380 | 495 | 648 | 739 | 521 | 631 | | |
| Anchura (mm) | | | | | | | | | | | | | |
| Protección | B | 90 | 130 | 130 | 242 | 165 | 231 | 308 | 370 | 308 | 370 | | |
| Con una opción C | B | 130 | 170 | 242 | 242 | 205 | 231 | 308 | 370 | 308 | 370 | | |
| Placa posterior | B | 90 | 130 | 130 | 242 | 165 | 231 | 308 | 370 | 308 | 370 | | |
| Distancia entre los orificios de montaje | b | 70 | 110 | 110 | 210 | 140 | 200 | 272 | 334 | 270 | 330 | | |
| Profundidad (mm) | | | | | | | | | | | | | |
| Sin opción A/B | C | 205 | 205 | 200 | 260 | 248 | 242 | 310 | 335 | 333 | 333 | | |
| Con opción A/B | C* | 220 | 220 | 200 | 260 | 262 | 242 | 310 | 335 | 333 | 333 | | |
| Orificios para los tornillos (mm) | | | | | | | | | | | | | |
| | c | 8,0 | 8,0 | 8,0 | 12 | 8 | - | 12 | 12 | - | - | | |
| Diámetro ø | d | 11 | 11 | 12 | 19 | 12 | - | 19 | 19 | - | - | | |
| Diámetro ø | e | 5,5 | 5,5 | 6,5 | 9 | 6,8 | 8,5 | 9,0 | 9,0 | 8,5 | 8,5 | | |
| | f | 9 | 9 | 9 | 9 | 7,9 | 15 | 9,8 | 9,8 | 17 | 17 | | |
| Peso máx. (kg) | | 4,9 | 5,3 | 14 | 23 | 12 | 23,5 | 45 | 65 | 35 | 50 | | |

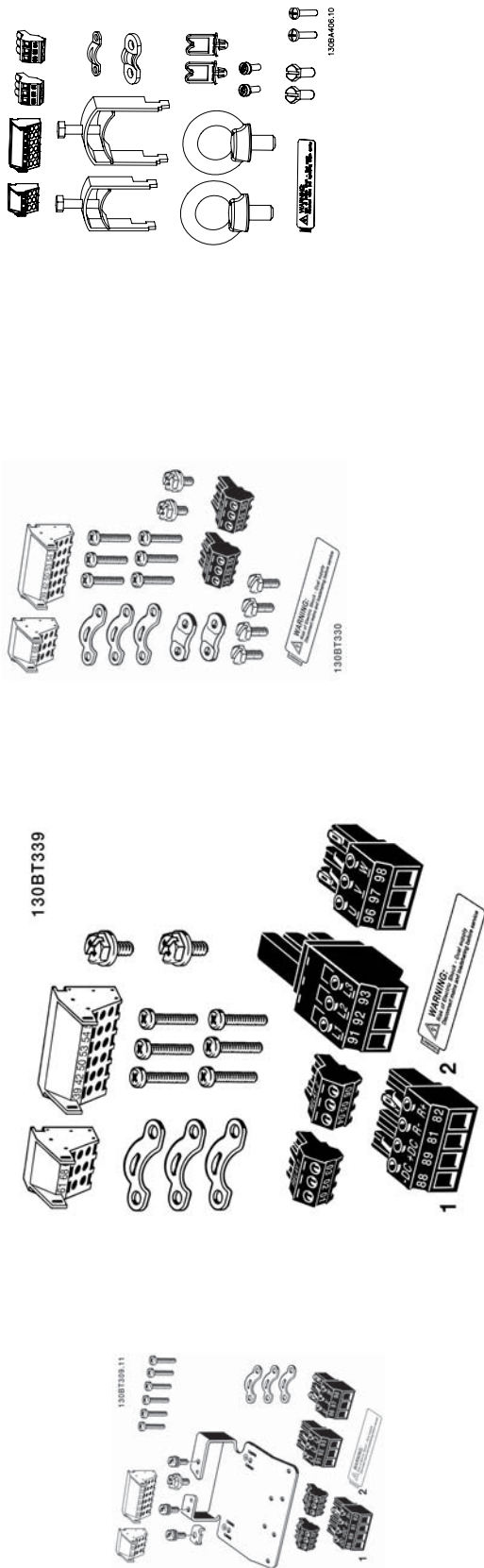
* La profundidad de la protección dependerá de las diferentes opciones instaladas.

** Los espacios libres requeridos se encuentran encima y debajo de la medida A de altura de la protección. Consulte la sección 3.2.3 para obtener más información.

3

3.2.3 Bolsa de accesorios

Bolsas de accesorios: busque las siguientes piezas incluidas en las bolsas de accesorios del convertidor de frecuencia.

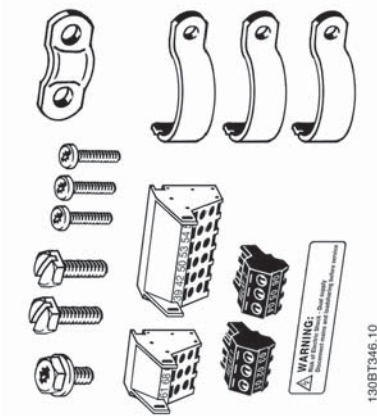


Tamaños de bastidor A1, A2 y A3

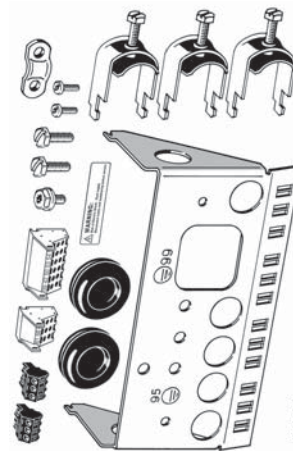
Tamaño de bastidor A5

Tamaños de bastidor B1 y B2

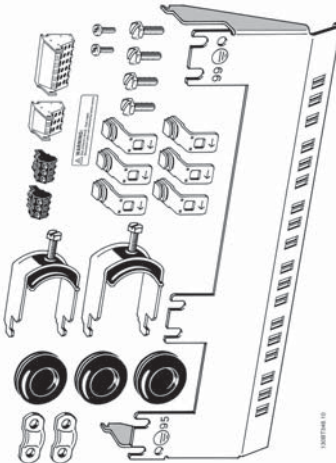
Tamaños de bastidor C1 y C2



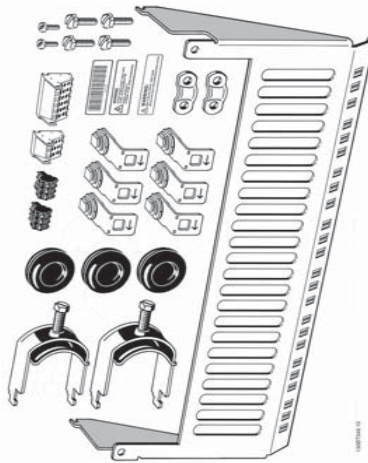
Tamaño de bastidor B3



Tamaño de bastidor B4



Tamaño de bastidor C3



Tamaño de bastidor C4

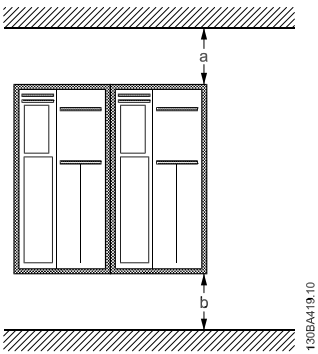
1 + 2 sólo disponibles en unidades con chopper de frenado. Para la conexión del enlace de CC (carga compartida), se puede pedir por separado el conector 1 (número de código 130B1064) Se incluye un conector de ocho polos en la bolsa de accesorios para FC 102 sin parada de seguridad.

3.2.4 Montaje mecánico

Todos los tamaños de protección IP20, así como los tamaños de protección IP21/ IP55, excepto A2 y A3 permiten la instalación lado a lado.

Si el kit de protección IP 21 (130B1122 o 130B1123) se utiliza con la protección A2 ó A3, debe haber un espacio entre los convertidores de 50 mm como mínimo.

Para conseguir unas condiciones de refrigeración óptimas, debe dejarse un espacio para que circule el aire libremente por encima y por debajo del convertidor de frecuencia. Consulte la siguiente tabla.



Pasillo de aire para distintas protecciones

| Protección: | A2 | A3 | A5 | B1 | B2 | B3 | B4 | C1 | C2 | C3 | C4 |
|-------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| a (mm): | 100 | 100 | 100 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 225 | 200 | 225 |
| b (mm): | 100 | 100 | 100 | 200 | 200 | 200 | 200 | 200 | 225 | 200 | 225 |

1. Realice las perforaciones de acuerdo con las medidas indicadas.
2. Debe contar con tornillos adecuados a la superficie en la que desea montar el convertidor de frecuencia. Vuelva a apretar los cuatro tornillos.

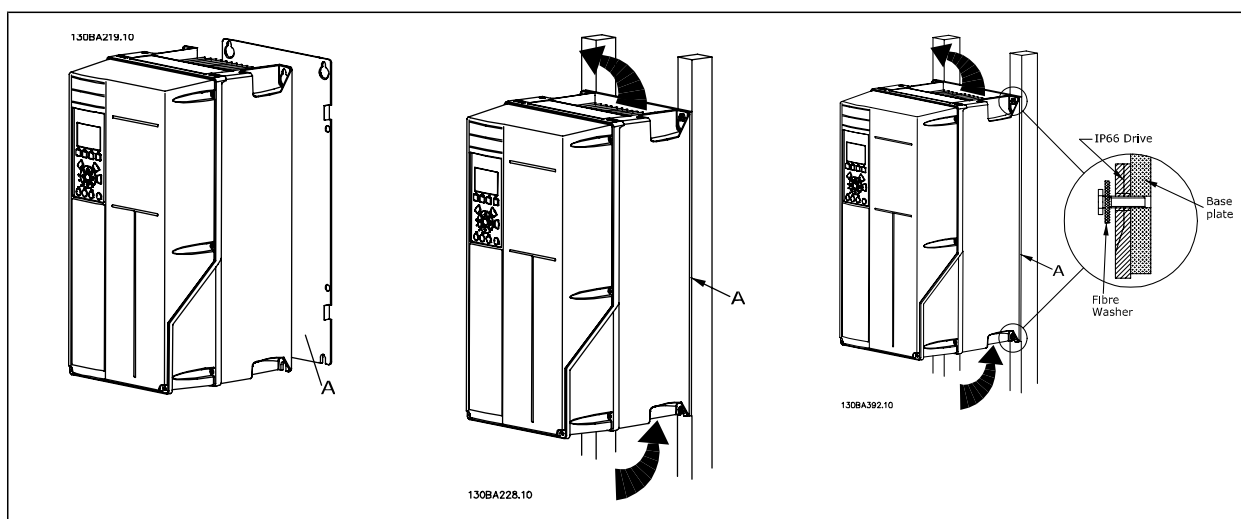


Tabla 3.2: Si se montan los tamaños de bastidor A5, B1, B2, B3, B4, C1, C2, C3 y C4 en una pared que no sea maciza, debe instalarse en el convertidor una placa posterior A para paliar la falta de aire de refrigeración sobre el disipador de calor.

Con convertidores más pesados (B4, C3, C4), utilice un dispositivo de elevación. Primero, monte en la pared los dos pernos inferiores, a continuación eleve el convertidor hasta los pernos inferiores y, finalmente, fije el convertidor a la pared con los dos pernos superiores.

3.2.5 Requisitos de seguridad de la instalación mecánica



Preste atención a los requisitos relativos a la integración y al kit de instalación de campo. Observe la información facilitada en la lista para evitar daños en el equipo o lesiones graves, especialmente al instalar unidades grandes.

3

El convertidor de frecuencia se refrigera mediante circulación de aire.

Para evitar que el convertidor de frecuencia se sobrecaliente, compruebe que la temperatura ambiente *no supera la temperatura máxima indicada para el convertidor de frecuencia* y que *no se supera* la temperatura media para 24 horas. Localice la temperatura máxima y el promedio para 24 horas en el párrafo *Reducción de potencia en función de la temperatura ambiente*.

Si la temperatura ambiente está dentro del rango 45 °C - 55 °C, la reducción de la potencia del convertidor de frecuencia será relevante; consulte *Reducción de potencia en función de la temperatura ambiente*.

La vida útil del convertidor de frecuencia se reducirá si no se tiene en cuenta la reducción de potencia en función de la temperatura ambiente.

3.2.6 Instalación de campo

Para la instalación de campo, se recomienda la unidad IP 21/IP 4X top/kits de TIPO 1 o unidades IP 54/55.

3.2.7 Montaje en panel

Hay disponible un kit de montaje en el panel para los convertidores de frecuencia de las series VLT HVAC Drive, VLT Aqua Drive y .

Para poder aumentar la refrigeración en el disipador térmico y reducir la profundidad del panel, el convertidor de frecuencia puede montarse en un panel perforado. Además, el ventilador integrado puede retirarse.

El kit está disponible para protecciones A5 a C2.

**¡NOTA!**

Este kit no puede utilizarse con cubiertas delanteras de fundición. En su lugar no debe utilizarse ninguna cubierta o una cubierta de plástico IP21.

Puede obtener información sobre los números de pedido en la *Guía de diseño*, sección *Números de pedido*.

Encontrará información más detallada en la *instrucción del Kit de Montaje en panel*, *MI.33.H1.YY*, donde yy=código de idioma.

4 Instalación eléctrica

4.1 Cómo realizar la conexión

4.1.1 Cables en general


¡NOTA!

Para obtener información sobre las conexiones de red y de motor de la serie de Alta potencia VLT HVAC Drive, véase el *Manual de funcionamiento de Alta potencia VLT HVAC Drive MG.11.FX.YY*.


¡NOTA!
Cables en general

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).

4

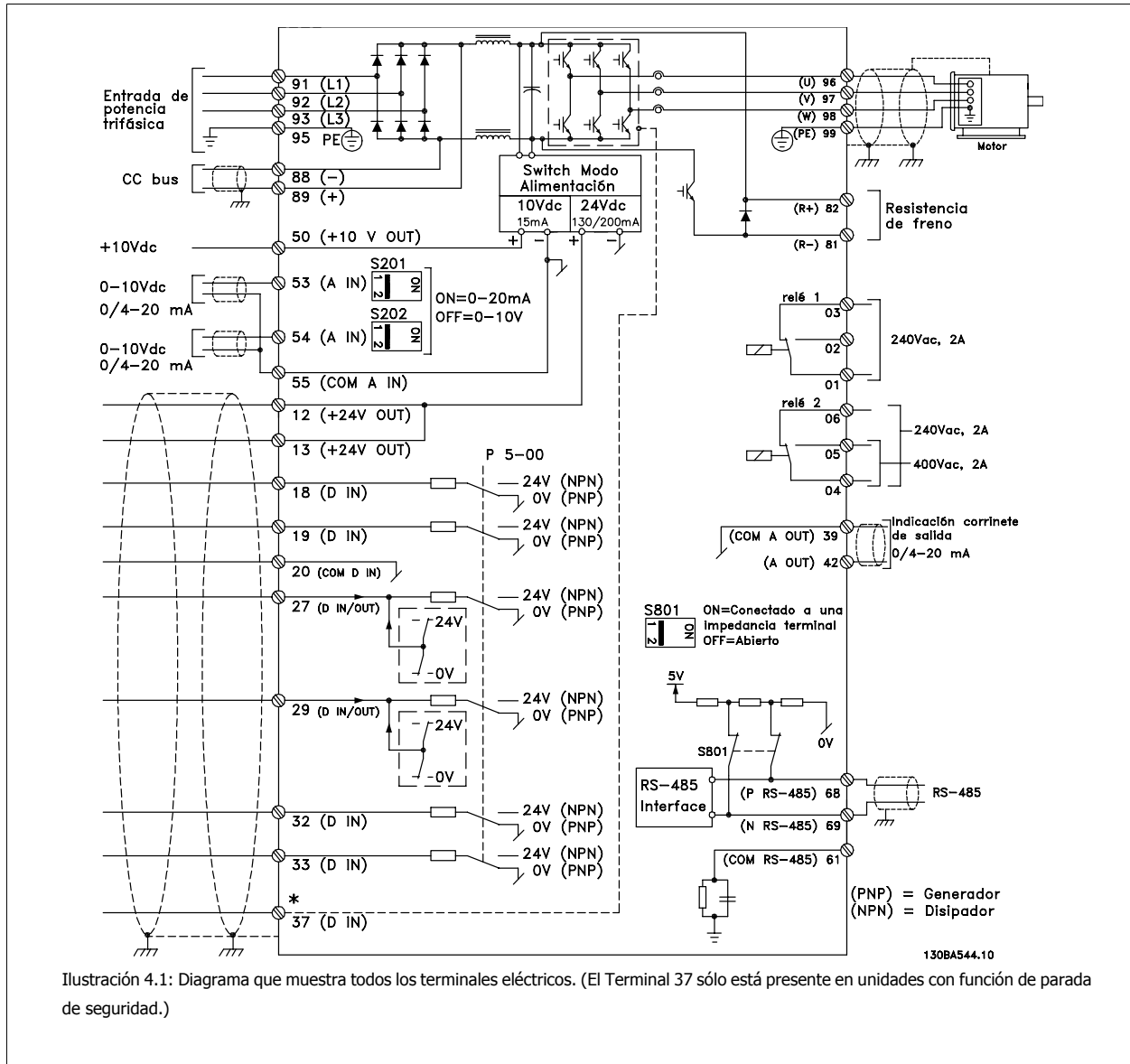
Detalles de pares de apriete de los terminales.

| Pro-tección | Potencia (kW) | | | Par [Nm] | | | | | |
|---------------------|---------------|--------------|--------------|---------------------|---------------------|-------------------|-------|--------|------|
| | 200-240 V | 380-480 V | 525-600 V | Red | Motor | Conexión de CC | Freno | Tierra | Relé |
| A2 | 1,1 - 3,0 | 1,1 - 4,0 | 1,1 - 4,0 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 3 | 0,6 |
| A3 | 3,7 | 5,5 - 7,5 | 5,5 - 7,5 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 3 | 0,6 |
| A5 | 1,1 - 3,7 | 1,1 - 7,5 | 1,1 - 7,5 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 3 | 0,6 |
| B1 | 5,5 - 11 | 11 - 18,5 | - | 1,8 | 1,8 | 1,5 | 1,5 | 3 | 0,6 |
| B2 | - | 22 | - | 4,5 | 4,5 | 3,7 | 3,7 | 3 | 0,6 |
| | 15 | 30 | - | 4,5 ²⁾ | 4,5 ²⁾ | 3,7 | 3,7 | 3 | 0,6 |
| B3 | 5,5 - 11 | 11 - 18,5 | 11 - 18,5 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 1,8 | 3 | 0,6 |
| B4 | 11 - 18,5 | 18,5 - 37 | 18,5 - 37 | 4,5 | 4,5 | 4,5 | 4,5 | 3 | 0,6 |
| C1 | 18,5 - 30 | 37 - 55 | - | 10 | 10 | 10 | 10 | 3 | 0,6 |
| C2 | 37 - 45 | 75 - 90 | - | 14/24 ¹⁾ | 14/24 ¹⁾ | 14 | 14 | 3 | 0,6 |
| C3 | 18,5 - 30 | 37 - 55 | 37 - 55 | 10 | 10 | 10 | 10 | 3 | 0,6 |
| C4 | 30 - 45 | 55 - 90 | 55 - 90 | 14/24 ¹⁾ | 14/24 ¹⁾ | 14 | 14 | 3 | 0,6 |
| Alta potencia | | | | | | | | | |
| Pro-tección | | 380-480 V | 525-690 V | Red | Motor | Conexión de CC | Freno | Tierra | Relé |
| D1/D3 | | 110-132 | 45-160 | 19 | 19 | 9,6 | 9,6 | 19 | 0,6 |
| D2/D4 | | 160-250 | 200-400 | 19 | 19 | 9,6 | 9,6 | 19 | 0,6 |
| E1/E2 | | 315-450 | 450-630 | 19 | 19 | 19 | 9,6 | 19 | 0,6 |
| F1-F3 ³⁾ | | 500-710 | 710-900 | 19 | 19 | 19 | 9,6 | 19 | 0,6 |
| F2-F4 ³⁾ | | 800-1000 | 1000-1400 | 19 | 19 | 19 | 9,6 | 19 | 0,6 |

Tabla 4.1: Apriete de los terminales

- 1) Para dimensiones x/y de cables diferentes, donde $x \leq 95 \text{ mm}^2$ e $y \geq 95 \text{ mm}^2$
- 2) Dimensiones de cables superiores a $18,5 \text{ kW} \geq 35 \text{ mm}^2$ e inferiores a $22 \text{ kW} \leq 10 \text{ mm}^2$
- 3) Consulte los datos para la serie F en el Manual de funcionamiento de Alta Potencia VLT HVAC Drive, MG.11.F1.02

4.1.2 Instalación eléctrica y cables de control




| Núm. terminal | Descripción del terminal | Número de parámetro | Valor predeterminado de fábrica |
|---------------|------------------------------------|---------------------|---------------------------------|
| 1+2+3 | Terminal 1+2+3-Relé 1 | 5-40 | Sin función |
| 4+5+6 | Terminal 4+5+6-Relé 2 | 5-40 | Sin función |
| 12 | Terminal 12 Fuente de alimentación | - | +24 V CC |
| 13 | Terminal 13 Fuente de alimentación | - | +24 V CC |
| 18 | Terminal 18 entrada digital | 5-10 | al inicio de decel. |
| 19 | Terminal 19 entrada digital | 5-11 | Sin función |
| 20 | Terminal 20 | - | Común |
| 27 | Terminal 27 Entrada/salida digital | 5-12/5-30 | Inercia |
| 29 | Terminal 29 Entrada/salida digital | 5-13/5-31 | Veloc. fija |
| 32 | Terminal 32 entrada digital | 5-14 | Sin función |
| 33 | Terminal 33 entrada digital | 5-15 | Sin función |
| 37 | Terminal 37 entrada digital | - | Parada de seguridad |
| 42 | Terminal 42 salida analógica | 6-50 | Veloc. 0-Límite Alto |
| 53 | Terminal 53 entrada analógica | 3-15/6-1*/20-0* | Referencia |
| 54 | Terminal 54 entrada analógica | 3-15/6-2*/20-0* | Realimentación |


Tabla 4.2: Conexiones de terminal

Los cables de control muy largos y las señales analógicas pueden, en raras ocasiones y en función de la instalación, producir lazos de tierra de 50/60 Hz debido al ruido introducido a través de los cables de alimentación.

Si esto ocurre, rompa la pantalla o inserte un condensador de 100 nF entre la pantalla y el chasis.



¡NOTA!
El común de las entradas y salidas digitales y analógicas debe conectarse a los terminales comunes separados 20, 39 y 55. Esto impedirá que se produzcan interferencias de la corriente de tierra entre grupos. Por ejemplo, evita que la conmutación en las entradas digitales perturbe las entradas analógicas.




¡NOTA!
Los cables de control deben estar apantallados/blindados.


4.1.3 Fusibles

Protección de circuito derivado

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



Protección ante cortocircuitos:
El convertidor de frecuencia debe protegerse ante cortocircuitos para evitar descargas eléctricas o riesgo de incendios. Danfoss recomienda utilizar los fusibles que se indican a continuación para proteger al personal de servicio y otros equipos en caso de que se produzca un fallo interno en el convertidor. El convertidor de frecuencia proporciona protección completa frente a cortocircuitos en la salida del motor.



Protección contra sobreintensidad
Utilice algún tipo de protección contra sobrecargas para evitar el peligro de incendio debido al recalentamiento de los cables en la instalación. La protección frente a sobreintensidad deberá atenerse a la normativa nacional. El convertidor de frecuencia va equipado con una protección interna frente a sobreintensidad que puede utilizarse como protección frente a sobrecargas para las líneas de alimentación (aplicaciones UL excluidas). Consulte par. 4-18 *Límite intensidad* en la *Guía de programación VLT HVAC Drive*. Los fusibles deben estar diseñados para aportar protección en un circuito capaz de suministrar un máximo de 100.000 A_{rms} (simétrico), 500/600 V máx.

Protección contra sobreintensidad

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

En caso de mal funcionamiento, el hecho de no seguir esta recomendación podría ocasionar daños al convertidor de frecuencia.

Conformidad con UL

Fusibles sin conformidad con UL

| Convertidor de frecuencia | Tamaño máx. de fusible | máx. | Tipo |
|--|------------------------|-----------|---------|
| 200-240 V - T2 | | | |
| 1K1-1K5 | 16A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 2K2 | 25A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 3K0 | 25A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 3K7 | 35A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 5K5 | 50A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 7K5 | 63A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 11K | 63A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 15K | 80A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 18K5 | 125A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 22K | 125A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 30K | 160A ¹ | 200-240 V | tipo gG |
| 37K | 200A ¹ | 200-240 V | tipo aR |
| 45K | 250A ¹ | 200-240 V | tipo aR |
| 380-480 V - T4 | | | |
| 1K1-1K5 | 10A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 2K2-3K0 | 16A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 4K0-5K5 | 25A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 7K5 | 35A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 11K-15K | 63A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 18K | 63A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 22K | 63A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 30K | 80A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 37K | 100A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 45K | 125A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 55K | 160A ¹ | 380-500 V | tipo gG |
| 75K | 250A ¹ | 380-500 V | tipo aR |
| 90K | 250A ¹ | 380-500 V | tipo aR |
| 1) Tamaño máx. de fusible. Consulte las normativas nacionales e internacionales para seleccionar el tamaño de fusible aplicable. | | | |

Tabla 4.3: Fusibles no UL para 200 V a 480 V

Si no es necesario cumplir con UL/cUL, recomendamos utilizar los siguientes fusibles, lo que asegurará el cumplimiento de EN50178:

| Convertidor de frecuencia | máx. | Tipo |
|---------------------------|-------------|---------|
| P110 - P250 | 380 - 480 V | tipo gG |
| P315 - P450 | 380 - 480 V | tipo gR |

Tabla 4.4: Conformidad con EN50178

Fusibles conformes a UL

| Convertidor de frecuencia | Bussmann | Bussmann | Bussmann | SIBA | Littel fuse | Ferraz-Shawmut | Ferraz-Shawmut |
|---------------------------|----------|----------|----------|-------------|-------------|----------------|----------------|
| 200-240 V | | | | | | | |
| kW | Tipo RK1 | Tipo J | Tipo T | Tipo RK1 | Tipo RK1 | Tipo CC | Tipo RK1 |
| K25-K37 | KTN-R05 | JKS-05 | JJN-05 | 5017906-005 | KLN-R005 | ATM-R05 | A2K-05R |
| K55-1K1 | KTN-R10 | JKS-10 | JJN-10 | 5017906-010 | KLN-R10 | ATM-R10 | A2K-10R |
| 1K5 | KTN-R15 | JKS-15 | JJN-15 | 5017906-015 | KLN-R15 | ATM-R15 | A2K-15R |
| 2K2 | KTN-R20 | JKS-20 | JJN-20 | 5012406-020 | KLN-R20 | ATM-R20 | A2K-20R |
| 3K0 | KTN-R25 | JKS-25 | JJN-25 | 5012406-025 | KLN-R25 | ATM-R25 | A2K-25R |
| 3K7 | KTN-R30 | JKS-30 | JJN-30 | 5012406-030 | KLN-R30 | ATM-R30 | A2K-30R |
| 5K5 | KTN-R50 | JKS-50 | JJN-50 | 5012406-050 | KLN-R50 | - | A2K-50R |
| 7K5 | KTN-R50 | JKS-60 | JJN-60 | 5012406-050 | KLN-R60 | - | A2K-50R |
| 11K | KTN-R60 | JKS-60 | JJN-60 | 5014006-063 | KLN-R60 | A2K-60R | A2K-60R |
| 15K | KTN-R80 | JKS-80 | JJN-80 | 5014006-080 | KLN-R80 | A2K-80R | A2K-80R |
| 18K5 | KTN-R125 | JKS-150 | JJN-125 | 2028220-125 | KLN-R125 | A2K-125R | A2K-125R |
| 22K | KTN-R125 | JKS-150 | JJN-125 | 2028220-125 | KLN-R125 | A2K-125R | A2K-125R |
| 30K | FWX-150 | - | - | 2028220-150 | L25S-150 | A25X-150 | A25X-150 |
| 37K | FWX-200 | - | - | 2028220-200 | L25S-200 | A25X-200 | A25X-200 |
| 45K | FWX-250 | - | - | 2028220-250 | L25S-250 | A25X-250 | A25X-250 |

Tabla 4.5: **Fusibles UL, 200 - 240 V**

| Convertidor de frecuencia | Bussmann | Bussmann | Bussmann | SIBA | Littel fuse | Ferraz-Shawmut | Ferraz-Shawmut |
|-----------------------------|----------|----------|----------|-------------|-------------|----------------|----------------|
| 380-480 V, 525-600 V | | | | | | | |
| kW | Tipo RK1 | Tipo J | Tipo T | Tipo RK1 | Tipo RK1 | Tipo CC | Tipo RK1 |
| K37-1K1 | KTS-R6 | JKS-6 | JJS-6 | 5017906-006 | KLS-R6 | ATM-R6 | A6K-6R |
| 1K5-2K2 | KTS-R10 | JKS-10 | JJS-10 | 5017906-010 | KLS-R10 | ATM-R10 | A6K-10R |
| 3K0 | KTS-R15 | JKS-15 | JJS-15 | 5017906-016 | KLS-R16 | ATM-R16 | A6K-16R |
| 4K0 | KTS-R20 | JKS-20 | JJS-20 | 5017906-020 | KLS-R20 | ATM-R20 | A6K-20R |
| 5K5 | KTS-R25 | JKS-25 | JJS-25 | 5017906-025 | KLS-R25 | ATM-R25 | A6K-25R |
| 7K5 | KTS-R30 | JKS-30 | JJS-30 | 5012406-032 | KLS-R30 | ATM-R30 | A6K-30R |
| 11K | KTS-R40 | JKS-40 | JJS-40 | 5014006-040 | KLS-R40 | - | A6K-40R |
| 15K | KTS-R40 | JKS-40 | JJS-40 | 5014006-040 | KLS-R40 | - | A6K-40R |
| 18K | KTS-R50 | JKS-50 | JJS-50 | 5014006-050 | KLS-R50 | - | A6K-50R |
| 22K | KTS-R60 | JKS-60 | JJS-60 | 5014006-063 | KLS-R60 | - | A6K-60R |
| 30K | KTS-R80 | JKS-80 | JJS-80 | 2028220-100 | KLS-R80 | - | A6K-80R |
| 37K | KTS-R100 | JKS-100 | JJS-100 | 2028220-125 | KLS-R100 | - | A6K-100R |
| 45K | KTS-R125 | JKS-150 | JJS-150 | 2028220-125 | KLS-R125 | - | A6K-125R |
| 55K | KTS-R150 | JKS-150 | JJS-150 | 2028220-160 | KLS-R150 | - | A6K-150R |
| 75K | FWH-220 | - | - | 2028220-200 | L50S-225 | - | A50-P225 |
| 90K | FWH-250 | - | - | 2028220-250 | L50S-250 | - | A50-P250 |

Tabla 4.6: **Fusibles UL, 380 - 600 V**

Los fusibles KTS de Bussmann pueden sustituir a los KTN en los convertidores de 240 V.

Los fusibles FWH de Bussmann pueden sustituir a los FWX en los convertidores de frecuencia de 240 V.

Los fusibles KLSR de LITTEL FUSE pueden sustituir a los KLN en los convertidores de 240 V.

Los fusibles L50S de LITTEL FUSE pueden sustituir a los L50S en los convertidores de 240 V.

Los fusibles A6KR de FERRAZ SHAWMUT pueden sustituir a los A2KR en los convertidores de 240 V.

Los fusibles A50X de FERRAZ SHAWMUT pueden sustituir a los A25X en los convertidores de 240 V.

4.1.4 Conexión a tierra y redes de alimentación IT



La sección del cable de conexión a tierra debe ser como mínimo de 10 mm² o cables de red de categoría 2 finalizados de forma independiente según las normas EN 50178 o IEC 61800-5-1, a menos que las normas nacionales especifiquen otros valores. Respete siempre las normas nacionales y locales con respecto a las secciones de los cables.

La red estará conectada al interruptor de desconexión de red, en caso de que se incluya.

4



¡NOTA!

Compruebe que la tensión de red se corresponda con la tensión de red de la placa de características del convertidor de frecuencia.

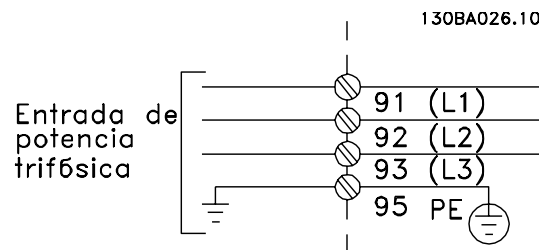


Ilustración 4.2: Terminales para la red de alimentación y la toma de tierra.



Redes aisladas de tierra (IT)

No conecte nunca un convertidor de frecuencia de 400 V con filtros RFI a una red de alimentación que tenga más de 440 V entre fase y tierra.

Para redes de alimentación IT y tierra en triángulo (con conexión a tierra), la tensión de red puede sobrepasar los 440 V entre fase y tierra.

4.1.5 Descripción general del cableado de red












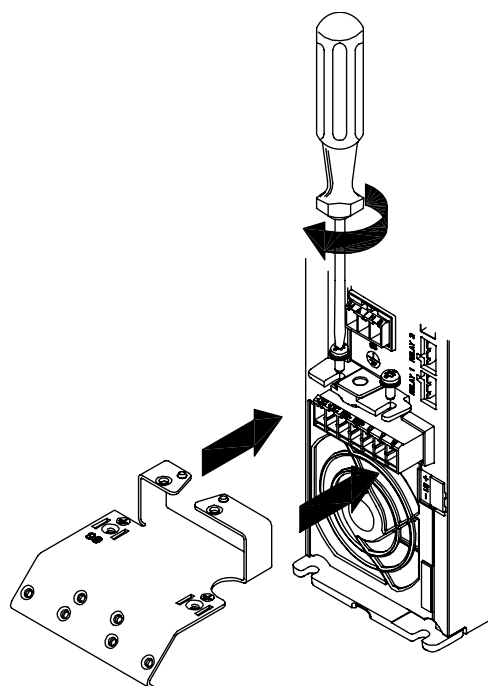
| Protección: | A2 (IP 20/IP 21) | A3 (IP 20/IP 21) | A5 (IP 55/IP 66) | B1 (IP 21/IP 55/IP 66) | B2 (IP 21/IP 55/IP 66) | B3 (IP 20) | B4 (IP 20) | C1 (IP 21/IP 55/66) | C2 (IP 21/IP 55/66) | C3 (IP 20) | C4 (IP20) |
|--------------------------|---|---|---|---|---|--|---|---|---|---|---|
| |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| Tamaño del motor: | | | | | | | | | | | |
| 200-240 V | 1,1-3,0 kW | 3,7 kW | 1,1-3,7 kW | 5,5-11 kW | 15 kW | 5,5-11 kW | 15-18,5 kW | 18,5-30 kW | 37-45 kW | 22-30 kW | 37-45 kW |
| 380-480 V | 1,1-4,0 kW | 5,5-7,5 kW | 1,1-7,5 kW | 11-18,5 kW | 22-30 kW | 11-18,5 kW | 22-37 kW | 37-55 kW | 75-90 kW | 45-55 kW | 75-90 kW |
| 525-600 V | | 1,1-7,5 kW | 1,1-7,5 kW | 11-18,5 kW | 22-30 kW | 11-18,5 kW | 22-37 kW | 37-55 kW | 75-90 kW | 45-55 kW | 75-90 kW |
| Ir a: | 4.1.5 | | 4.1.6 | 4.1.7 | | 4.1.8 | | 4.1.9 | | | |

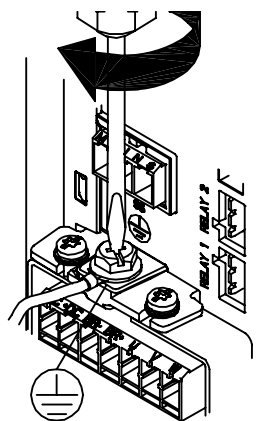
Tabla 4.7: Tabla de cableado de red.

4.1.6 Conexión de red para A2 y A3



130BA261.10

Ilustración 4.3: En primer lugar, coloque los dos tornillos de la placa de montaje, coloque la placa en su sitio y apriete los tornillos completamente.

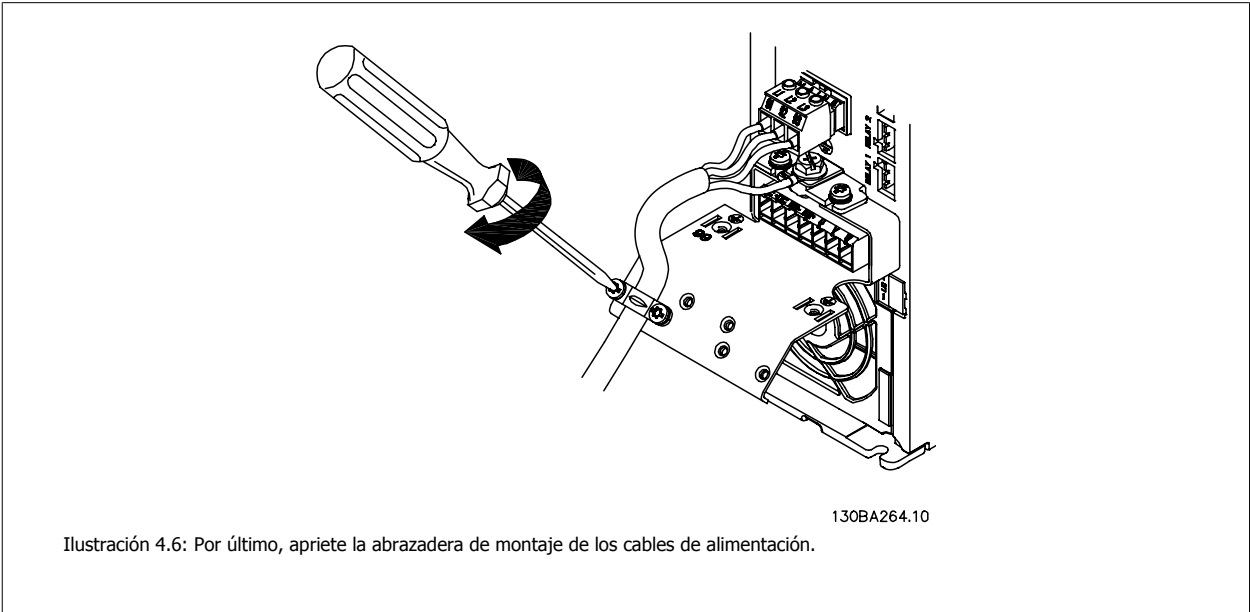
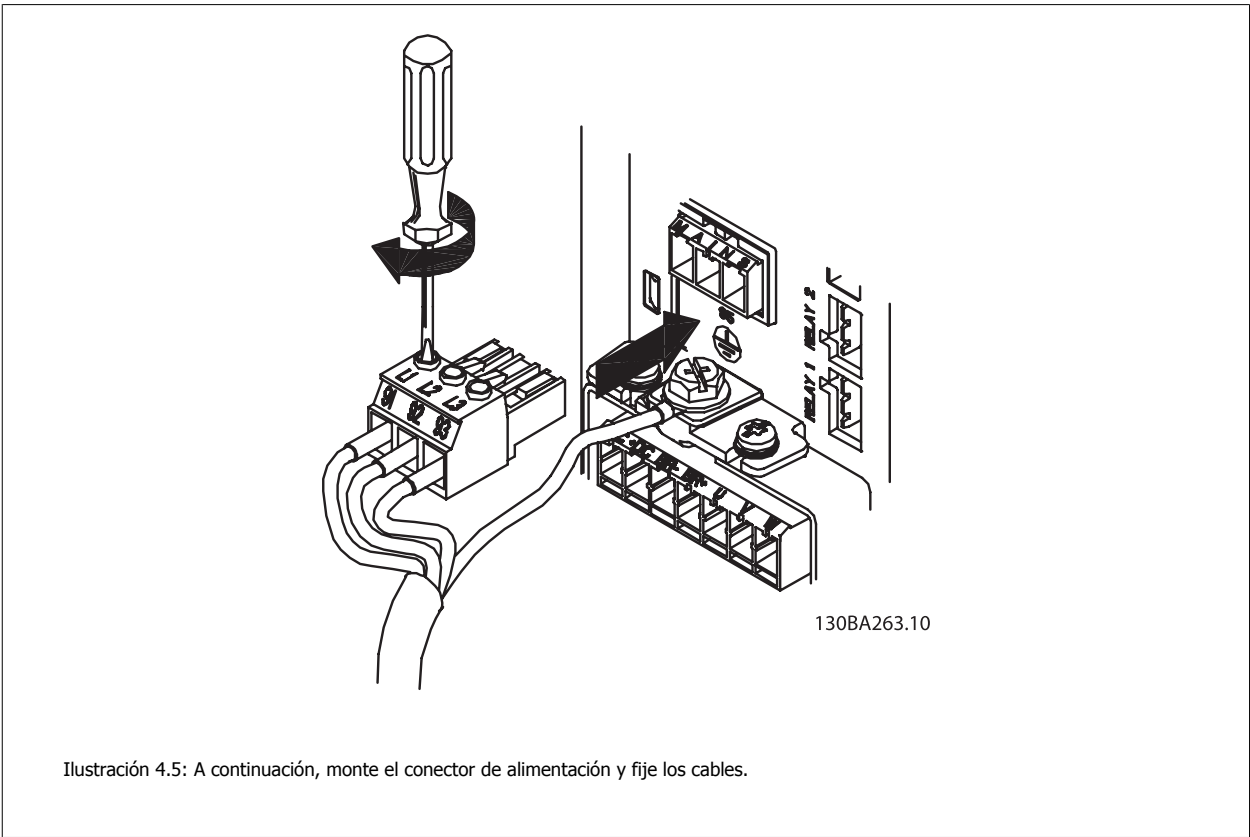


130BA262.1C

Ilustración 4.4: Cuando instale los cables, monte y ajuste en primer lugar el cable de tierra.



La sección del cable de conexión a tierra debe ser, como mínimo, de 10 mm² o 2 cables de especificación nominal terminados por separado conformes a *EN 50178/IEC 61800-5-1*.



¡NOTA!
Con A3 monofásico, utilice los terminales L1 y L2.

4.1.7 Conexión de red para A5

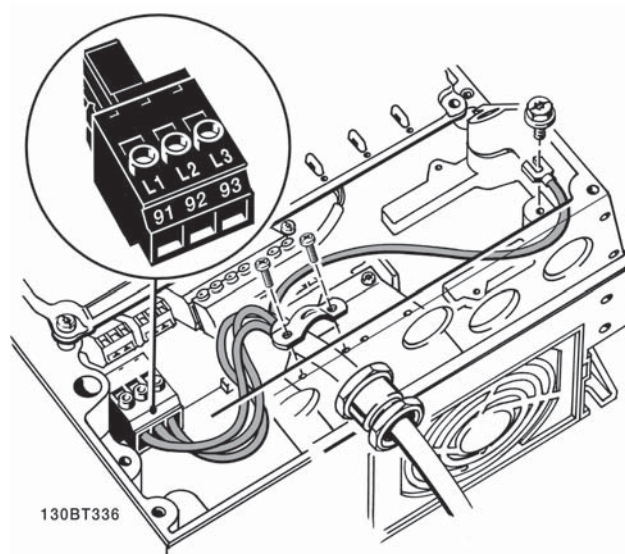


Ilustración 4.7: Cómo realizar la conexión a la red de alimentación y a tierra sin interruptor de desconexión de. Tenga en cuenta que se utiliza una abrazadera.

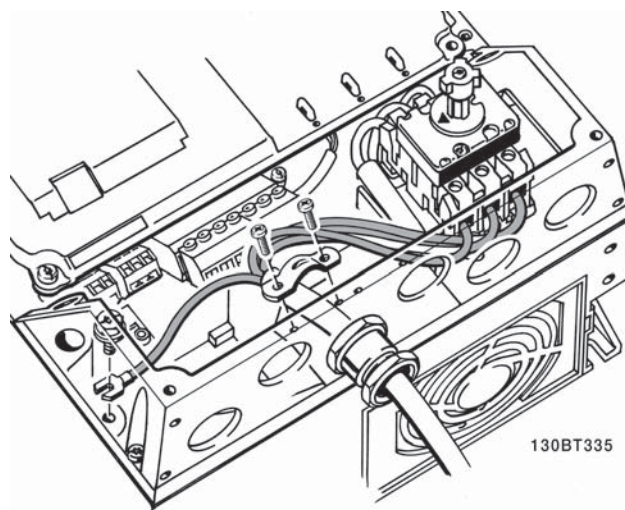


Ilustración 4.8: Cómo realizar la conexión a la red de alimentación y a tierra con interruptor de desconexión de la red

¡NOTA!

Con A5 monofásico, utilice los terminales L1 y L2.

4.1.8 Conexión de red para B1, B2 y B3

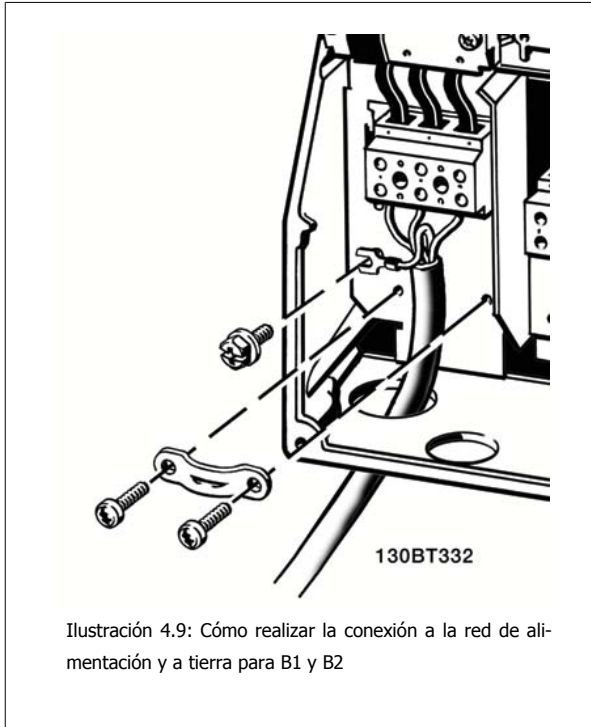


Ilustración 4.9: Cómo realizar la conexión a la red de alimentación y a tierra para B1 y B2

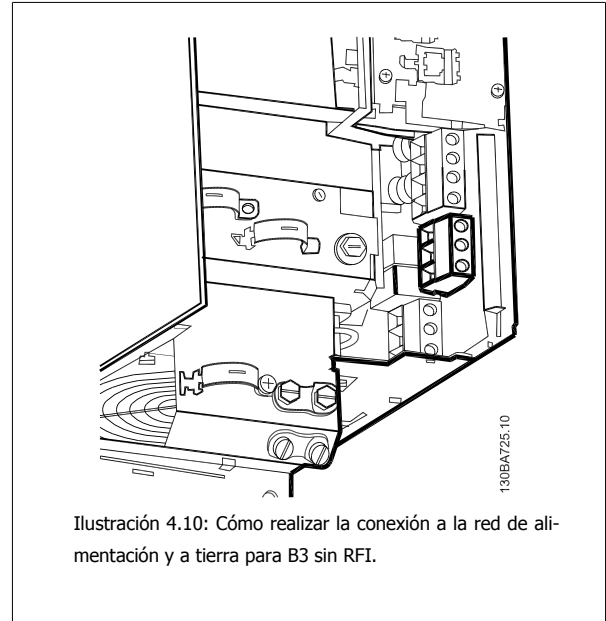


Ilustración 4.10: Cómo realizar la conexión a la red de alimentación y a tierra para B3 sin RFI.

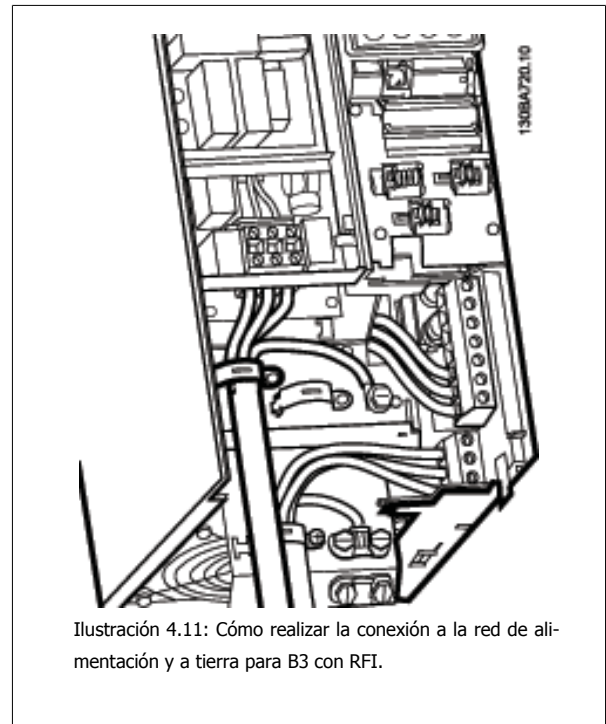


Ilustración 4.11: Cómo realizar la conexión a la red de alimentación y a tierra para B3 con RFI.

iNOTA!

Con B1 monofásico utilice los terminales L1 y L2.



iNOTA!

Para conocer las dimensiones correctas de cables, consulte la sección Especificaciones generales, que aparece al final de este manual.

4.1.9 Conexión de red para B4, C1 y C2

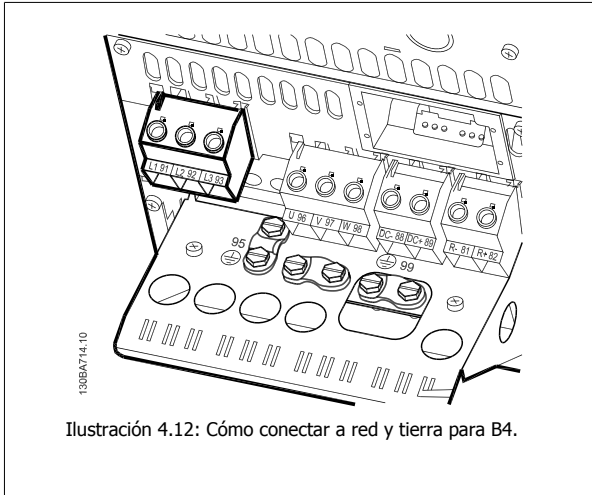


Ilustración 4.12: Cómo conectar a red y tierra para B4.

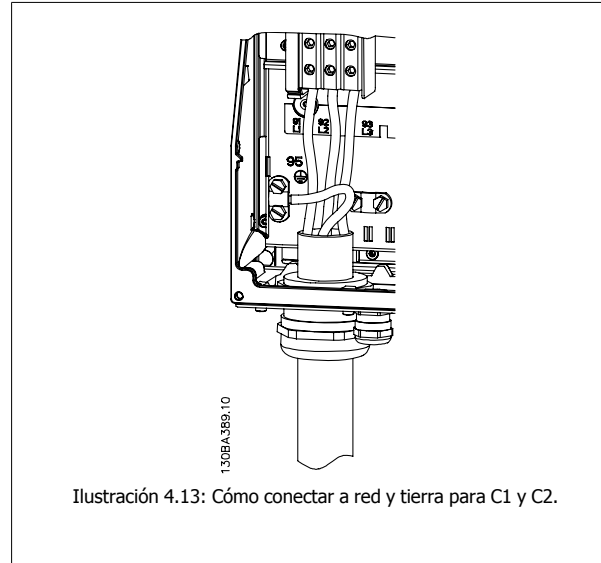


Ilustración 4.13: Cómo conectar a red y tierra para C1 y C2.

4.1.10 Conexión de red para C3 y C4

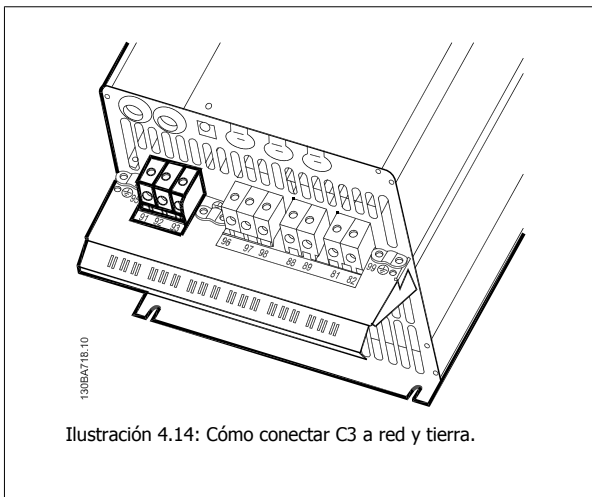


Ilustración 4.14: Cómo conectar C3 a red y tierra.

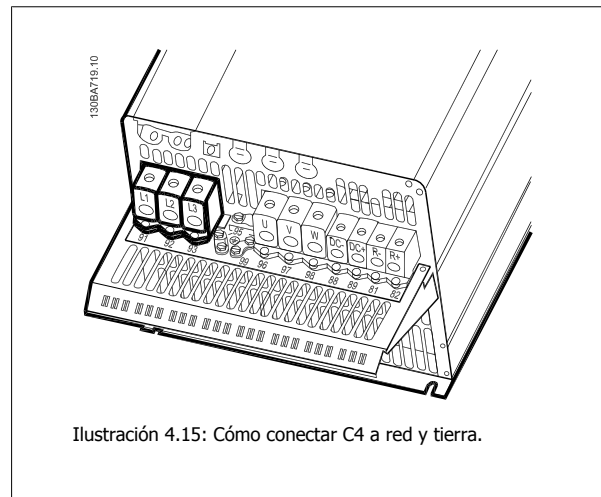


Ilustración 4.15: Cómo conectar C4 a red y tierra.

4.1.11 Cómo conectar un motor: introducción

Consulte en la sección *Especificaciones generales* las dimensiones correctas de sección y longitud del cable de motor.

- Utilice un cable de motor apantallado/blindado para ajustarse a las especificaciones de emisión EMC (o instale el cable en un conducto metálico).
- Mantenga el cable de motor tan corto como sea posible para reducir el nivel de interferencias y las corrientes de fuga.
- Conecte la pantalla/blindaje del cable del motor a la placa de desacoplamiento del convertidor de frecuencia y al metal del motor. (Esto mismo se aplica a los dos extremos del conducto metálico, si se ha utilizado en lugar del apantallamiento.)
- Realice las conexiones del apantallamiento con la mayor superficie posible (abrazadera del cable o utilizando un prensacable EMC). Para ello, utilice los dispositivos de instalación suministrados con el convertidor de frecuencia.
- Evite retorcer los extremos de la pantalla en las terminaciones (en espiral), ya que se anularían los efectos de apantallamiento de alta frecuencia.
- Si resulta necesario interrumpir el apantallamiento para instalar aisladores o relés de motor, debe mantenerse la continuidad con la menor impedancia de AF posible.

Longitud y sección del cable

Las pruebas efectuadas en el convertidor de frecuencia se han realizado con una longitud y una sección de cable determinadas. Si se utiliza una sección de cable de mayor tamaño, puede aumentar la capacitancia (y, por tanto, la corriente de fuga) del cable, por lo que su longitud debe reducirse proporcionalmente.

Frecuencia de conmutación

Si los convertidores de frecuencia se utilizan con filtros de onda senoidal para reducir el ruido acústico del motor, la frecuencia de conmutación debe ajustarse conforme a la instrucción del filtro de onda senoidal en el par. 14-01 *Frecuencia conmutación*.

Precauciones que deben tomarse al utilizar conductores de aluminio

No se recomienda utilizar conductores de aluminio para secciones del cable inferiores a 35 mm². Los terminales pueden aceptar conductores de aluminio, pero es necesario que la superficie del conductor esté limpia, y debe eliminarse cualquier resto de óxido y aislarse con vaselina sin ácidos neutros antes de conectar el conductor.

Además, el tornillo del terminal debe apretarse de nuevo al cabo de dos días debido a la poca dureza del aluminio. Es sumamente importante asegurarse de que la conexión sea impermeable a gases; de lo contrario, la superficie de aluminio volvería a oxidarse.

Es posible conectar al convertidor de frecuencia cualquier tipo de motor asíncrono trifásico estándar. Normalmente, los motores pequeños se conectan en estrella (230/400 V, D/Y). mientras que los motores de gran tamaño se conectan en triángulo (400/690 V, D/Y). Consulte la placa de características del motor para utilizar el modo de conexión y la tensión adecuados.

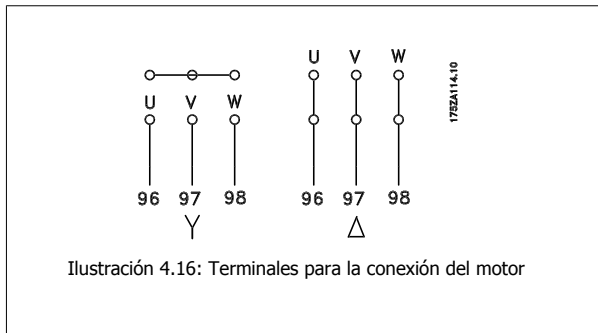


Ilustración 4.16: Terminales para la conexión del motor

¡NOTA!

Para los motores sin papel de aislamiento de fase o cualquier otro refuerzo de aislamiento adecuado para su funcionamiento con suministro de tensión (como un convertidor de frecuencia), coloque un filtro de onda senoidal en la salida del convertidor de frecuencia. Los motores que se ajustan a la norma IEC 60034-17 no necesitan un filtro de onda senoidal.

| | | | | |
|-----|----|----|----|--|
| No. | 96 | 97 | 98 | Tensión de motor 0-100% de la tensión de red. |
| | U | V | W | 3 cables que salen del motor |
| | U1 | V1 | W1 | 6 cables que salen del motor, conectados en triángulo |
| | W2 | U2 | V2 | |
| | U1 | V1 | W1 | 6 cables que salen del motor, conectados en estrella |
| | | | | U2, V2 y W2 deben interconectarse de forma independiente (bloque de terminal opcional) |
| No. | 99 | | | Conexión a tierra |
| | PE | | | |

Tabla 4.8: Conexión del motor con 3 y 6 cables.

4

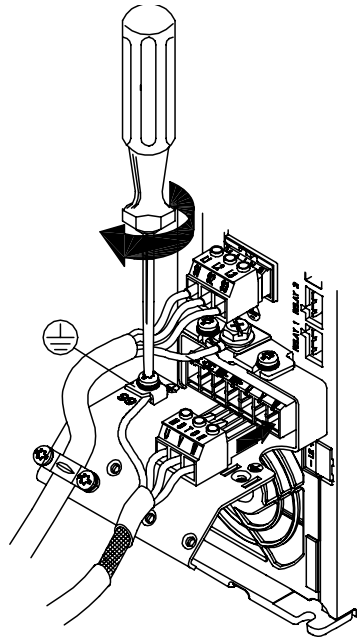
4.1.12 Descripción general del cableado del motor

| Protección: | A2 (IP 20/IP 21) | A3 (IP 20/IP 21) | A5 (IP 55/IP 66) | B1 (IP 21/IP 55/ IP 66) | B2 (IP 21/IP 55/ IP 66) | B3 (IP 20) | B4 (IP 20) | C1 (IP 21/IP 55/66) | C2 (IP 21/IP 55/66) | C3 (IP 20) | C4 (IP20) |
|--------------------------|---------------------|---------------------|---------------------|-------------------------------|-------------------------------|---------------|---------------|------------------------|------------------------|---------------|---------------|
| Tamaño del motor: | | | | | | | | | | | |
| 200-240 V | 1,1-3,0 kW | 3,7 kW | 1,1-3,7 kW | 5,5-11 kW | 15 kW | 5,5-11 kW | 15-18,5 kW | 18,5-30 kW | 37-45 kW | 22-30 kW | 37-45 kW |
| 380-480 V | 1,1-4,0 kW | 5,5-7,5 kW | 1,1-7,5 kW | 11-18,5 kW | 22-30 kW | 11-18,5 kW | 22-37 kW | 37-55 kW | 75-90 kW | 45-55 kW | 75-90 kW |
| 525-600 V | | 1,1-7,5 kW | 1,1-7,5 kW | 11-18,5 kW | 22-30 kW | 11-18,5 kW | 22-37 kW | 37-55 kW | 75-90 kW | 45-55 kW | 75-90 kW |
| Ira: | 4.1.12 | 4.1.12 | 4.1.13 | 4.1.14 | 4.1.14 | 4.1.15 | 4.1.15 | 4.1.16 | 4.1.16 | 4.1.17 | 4.1.17 |

Tabla 4.9: Tabla de cableado del motor.

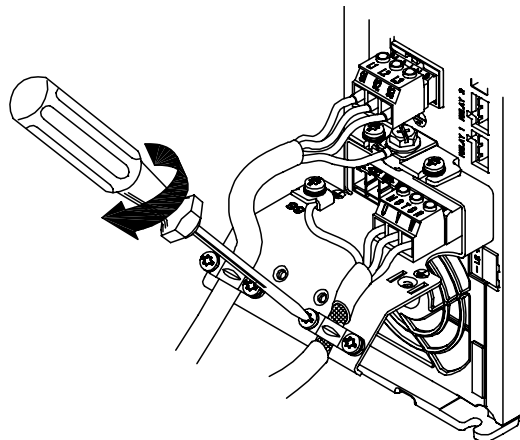
4.1.13 Conexión del motor para A2 y A3

Siga estas ilustraciones paso por paso para conectar el motor al convertidor de frecuencia.



130BA265.10

Ilustración 4.17: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale los cables U, V y W del motor y fíjelos.



130BA266.10

Ilustración 4.18: Instale la abrazadera para garantizar una conexión de 360 grados entre el chasis y la pantalla. Observe que se haya eliminado el aislamiento del cable bajo la abrazadera.

4.1.14 Conexión del motor para A5

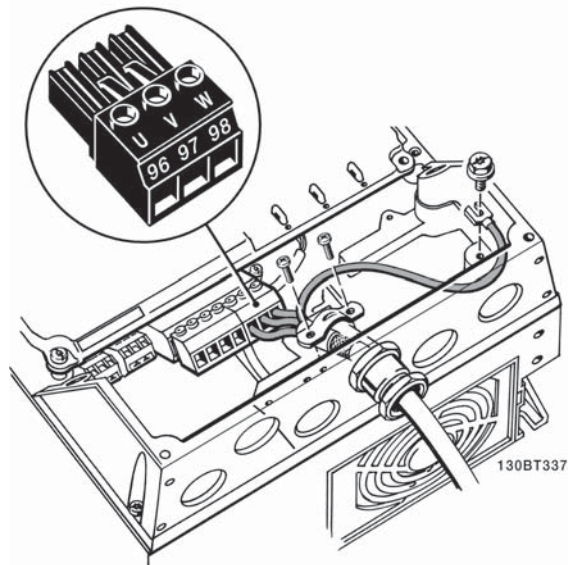


Ilustración 4.19: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

4.1.15 Conexión del motor para B1 y B2

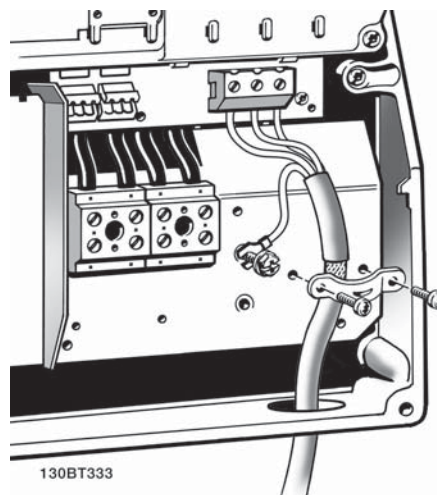


Ilustración 4.20: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

4.1.16 Conexión del motor para B3 y B4

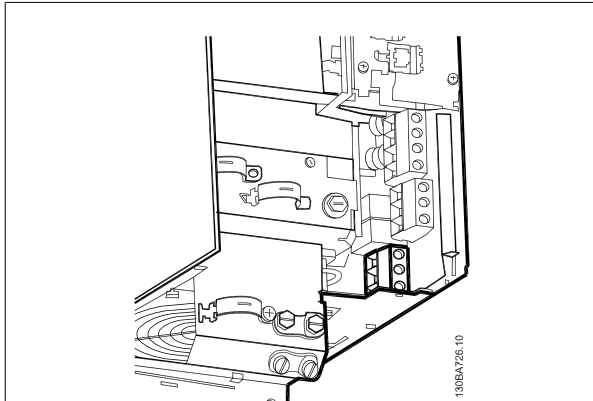


Ilustración 4.21: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

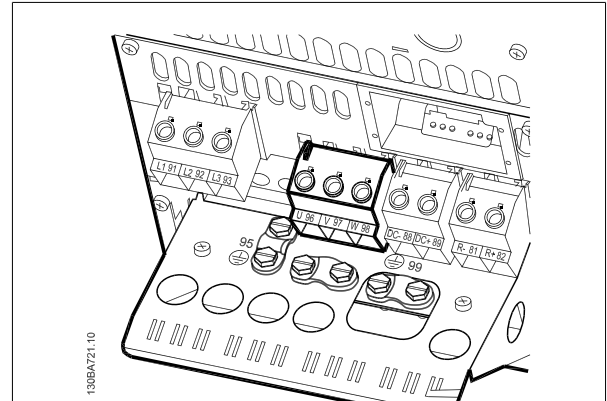


Ilustración 4.22: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

4

4.1.17 Conexión del motor para C1 y C2

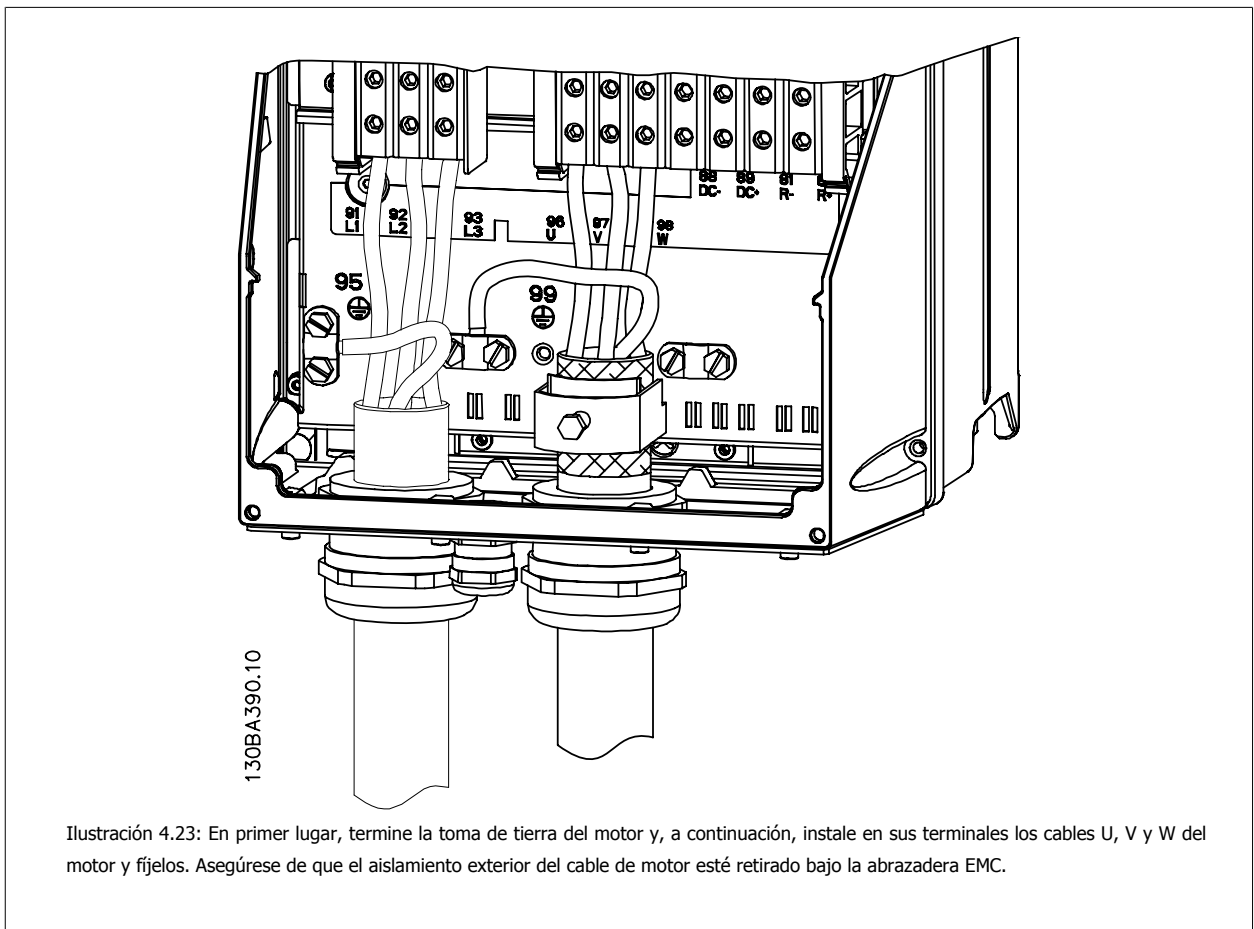


Ilustración 4.23: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

4.1.18 Conexión del motor para C3 y C4

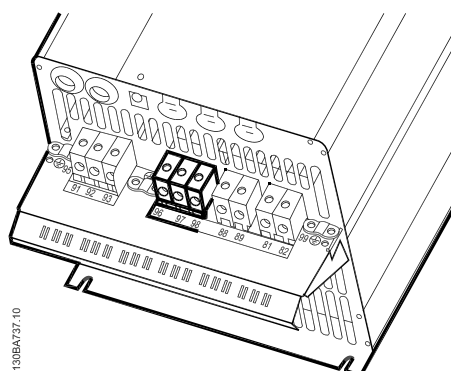


Ilustración 4.24: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

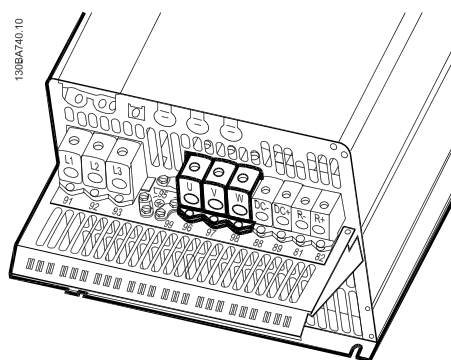


Ilustración 4.25: En primer lugar, termine la toma de tierra del motor y, a continuación, instale en sus terminales los cables U, V y W del motor y fíjelos. Asegúrese de que el aislamiento exterior del cable de motor esté retirado bajo la abrazadera EMC.

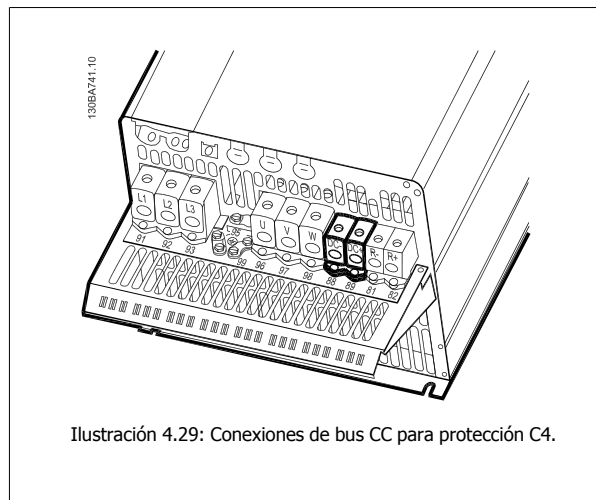
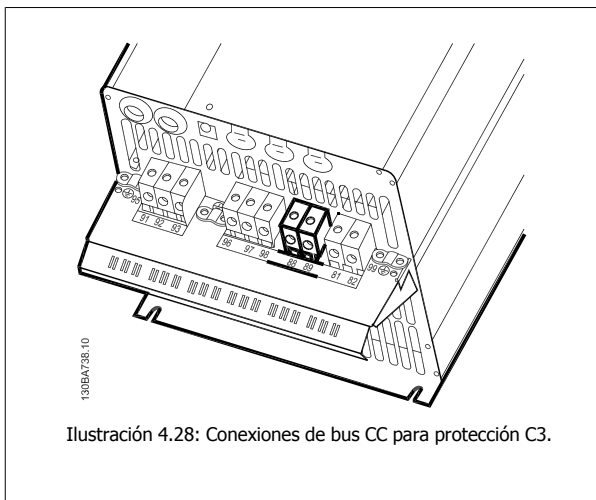
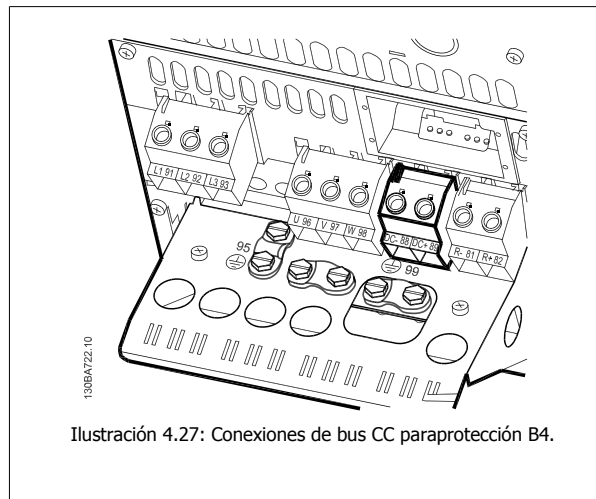
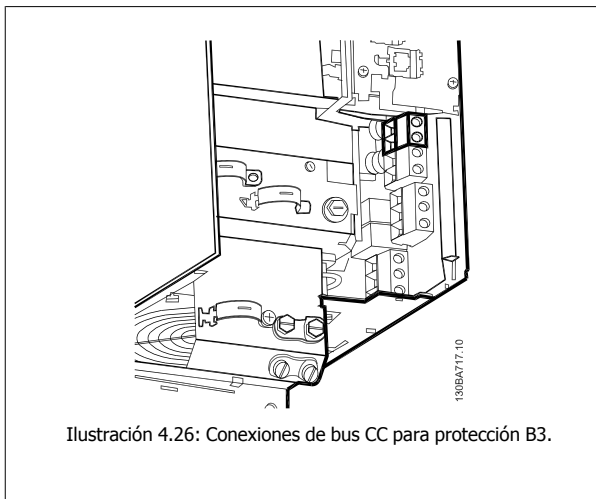
4.1.19 Ejemplo y prueba del cableado

En la siguiente sección se describe la forma de terminar los cables de control y de acceder a ellos. En el capítulo *Programación del* se explica la función, programación y cableado de los terminales de control.

4.1.20 Conexión de bus de CC

El terminal de bus de CC se utiliza para reserva de CC, con el circuito intermedio alimentado desde una fuente externa.

Números de terminales utilizados: 88, 89



Diríjase a Danfoss para obtener información más detallada.

4.1.21 Opción de conexión de freno

El cable de conexión a la resistencia de freno debe estar apantallado/blindado.

| Resistencia de freno | | |
|----------------------|----|----|
| Núm. terminal | 81 | 82 |
| Terminales | R- | R+ |

! El freno dinámico requiere equipo y condiciones de seguridad adicionales. Para obtener información adicional, póngase en contacto con Danfoss.

1. Utilice abrazaderas de cable para conectar la pantalla al armario metálico del convertidor de frecuencia y a la placa de desacoplamiento de la resistencia de freno.
2. Elija la dimensión de la sección transversal del cable de freno para que se adecue a la intensidad de frenado.

⚡ Se pueden producir tensiones de hasta 975 V CC (@ 600 V CA) entre los terminales.

4

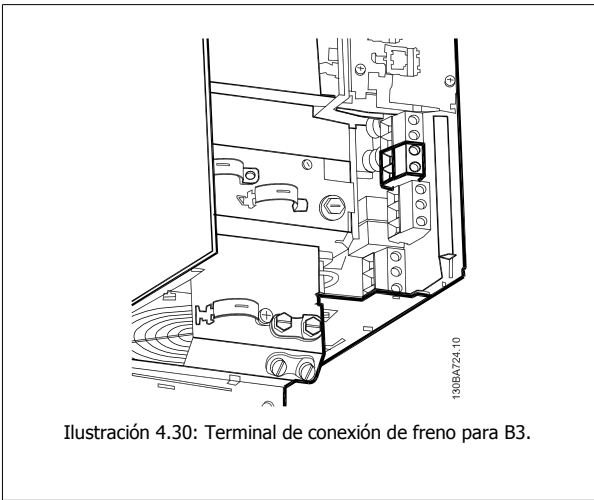


Ilustración 4.30: Terminal de conexión de freno para B3.

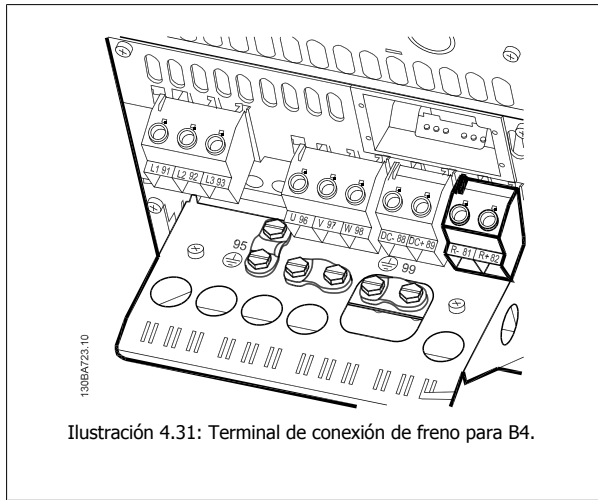


Ilustración 4.31: Terminal de conexión de freno para B4.

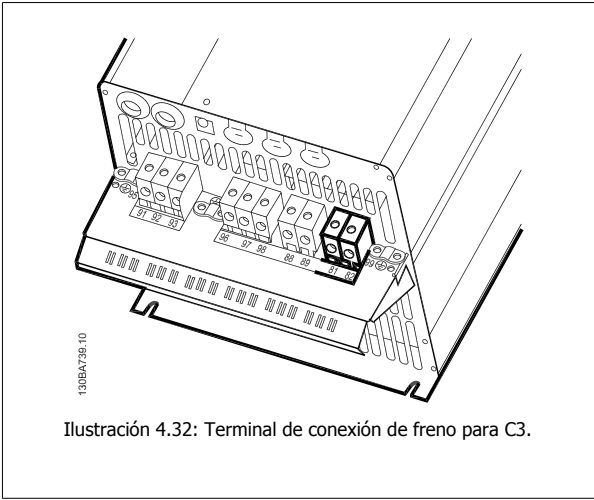


Ilustración 4.32: Terminal de conexión de freno para C3.

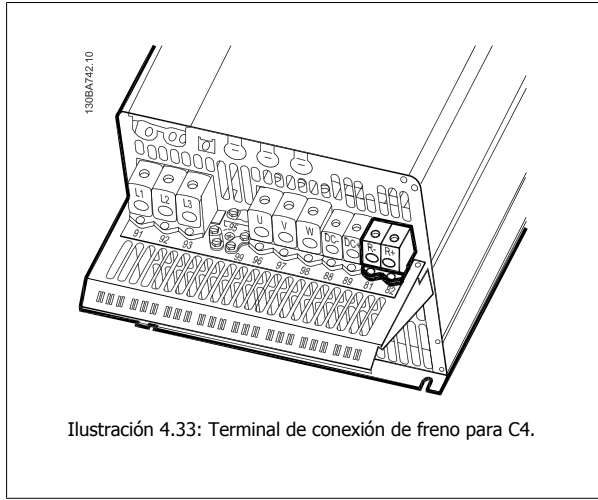


Ilustración 4.33: Terminal de conexión de freno para C4.



¡NOTA!

Si se produce un cortocircuito en el IGBT del freno, impida la disipación de potencia en la resistencia de freno utilizando un contactor o interruptor de red para desconectar de la red el convertidor de frecuencia. El contactor sólo se debe controlar con el convertidor de frecuencia.



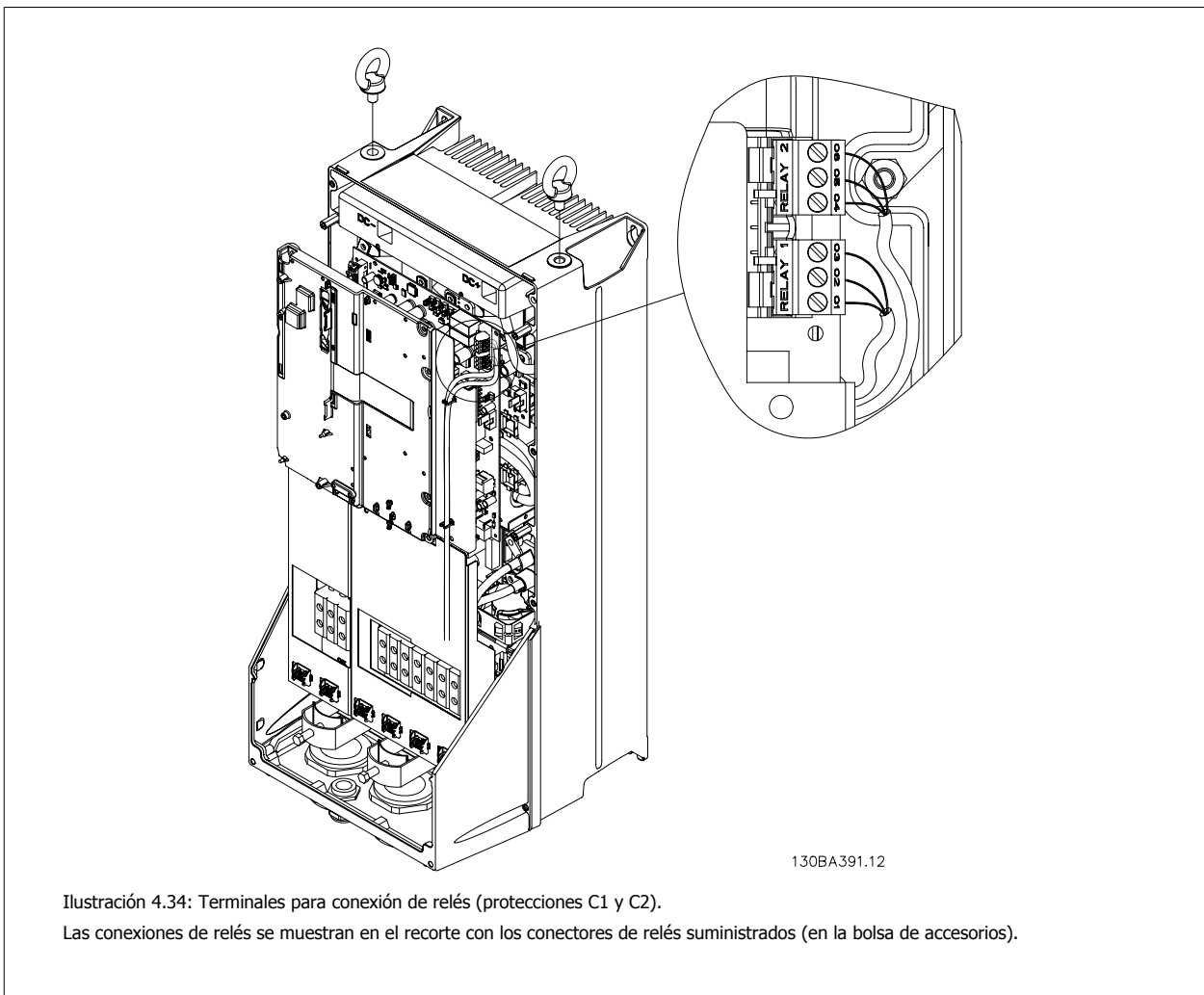
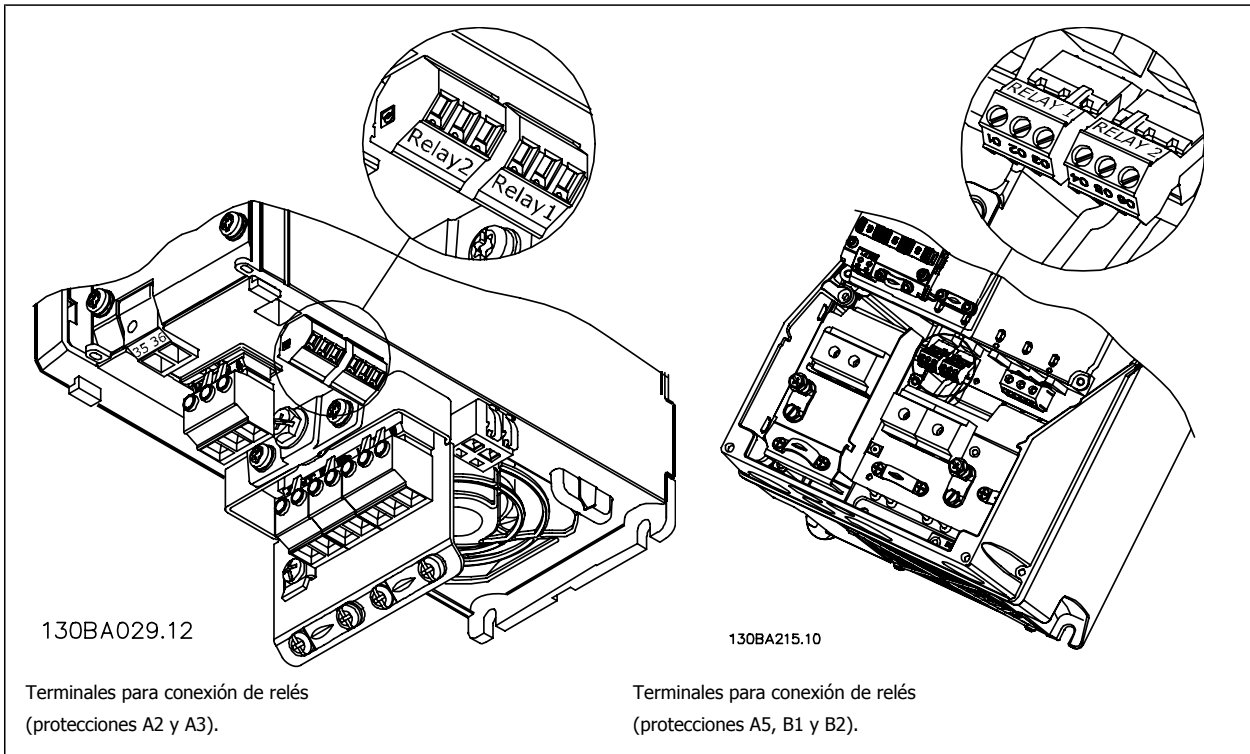
¡NOTA!

Coloque la resistencia de freno en un entorno sin riesgo de incendio y asegúrese de que ningún objeto externo pueda caer en ella a través de las ranuras de ventilación. No cubra las ranuras y rejillas de ventilación.

4.1.22 Conexión de relés

Para ajustar la salida del relé, véase el grupo de parámetros 5-4* Relés.

| | | |
|-----|---------|-----------------------------------|
| No. | 01 - 02 | conexión (normalmente abierta) |
| | 01 - 03 | desconexión (normalmente cerrada) |
| | 04 - 05 | conexión (normalmente abierta) |
| | 04 - 06 | desconexión (normalmente cerrada) |



4

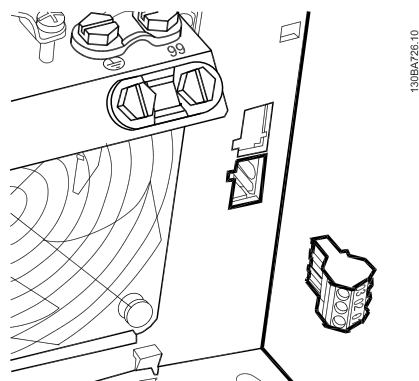


Ilustración 4.35: Terminales para conexiones de relés para B3. Sólo se suministra una entrada de relé de fábrica. Cuando sea necesario el segundo relé, retire la tapa.

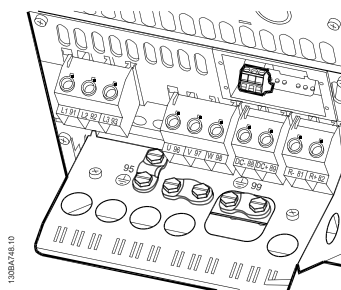


Ilustración 4.36: Terminales para conexiones de relés para B4.

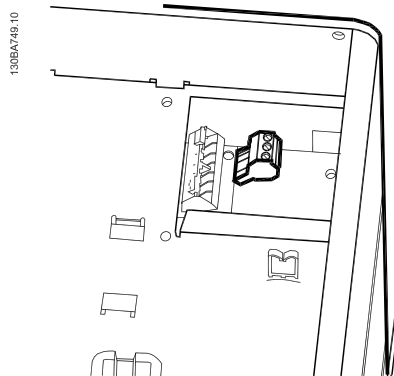


Ilustración 4.37: Terminales para conexiones de relés para C3 y C4. Situados en la esquina superior derecha del convertidor de frecuencia.

4.1.23 Salida de relé

Relé 1

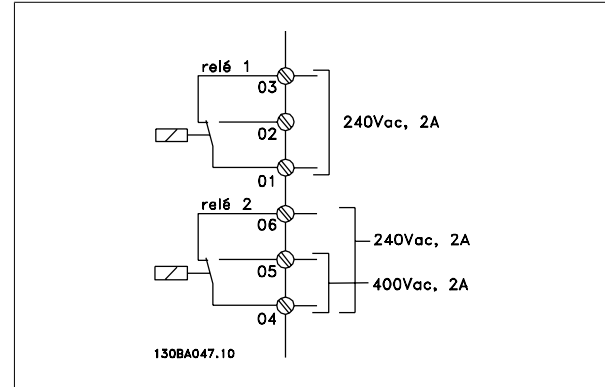
- Terminal 01: común
- Terminal 02: normal abierto 240 V CA
- Terminal 03: normal cerrado 240 V CA

El relé 1 y el relé 2 se programan en los par. 5-40 *Relé de función*, par. 5-41 *Retardo conex, relé* y par. 5-42 *Retardo desconex, relé*.

Puede utilizar salidas de relé adicionales empleando el módulo opcional MCB 105.

Relé 2

- Terminal 04: común
- Terminal 05: normal abierto 400 V CA
- Terminal 06: normal cerrado 240 V CA



4.1.24 Acceso a los terminales de control

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



Ilustración 4.38: Acceso a los terminales de control de las protecciones A2, A3, B3, B4, C3 y C4

Desmonte la tapa frontal para acceder a los terminales de control. Cuando vuelva a colocar la tapa frontal, asegure una sujeción adecuada aplicando un par de 2 Nm.

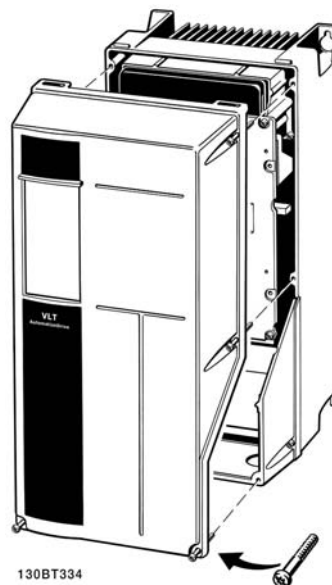


Ilustración 4.39: Acceso a los terminales de control de las protecciones A5, B1, B2, C1 y C2

4.1.25 Terminales de control

Números de referencia del dibujo:

1. Conector de 10 polos E/S digital.
2. Conector de 3 polos bus RS-485.
3. E/S analógica 6 polos.
4. Conexión USB.

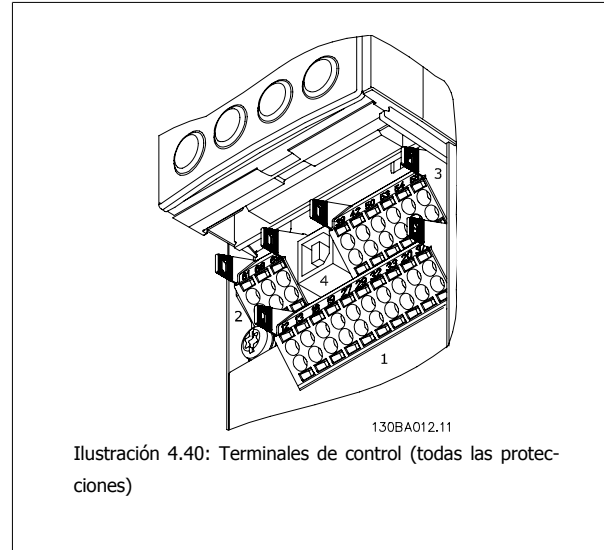


Ilustración 4.40: Terminales de control (todas las protecciones)

4.1.26 Cómo probar el motor y el sentido de giro

! Tenga en cuenta que pueden producirse arranques accidentales del motor; asegúrese de que no haya personas ni equipos en peligro.


Ilustración 4.41:
Paso 1: En primer lugar, retire el aislamiento a ambos extremos de un segmento de cable de 50 a 70 mm.

Siga estos pasos para probar la conexión del motor y el sentido de giro. Empiece sin alimentación en la unidad.

Ilustración 4.42:
Paso 2: Inserte un extremo en el terminal 27 utilizando un destornillador adecuado. (Nota: en unidades con función de parada de seguridad, para que la unidad pueda funcionar no debe quitarse el puente que hay entre el terminal 12 y el 37.)

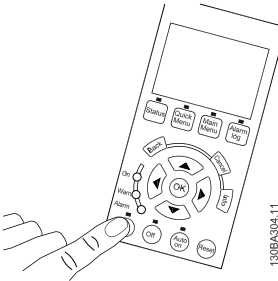
Ilustración 4.43:
Paso 3: Inserte el otro extremo en el terminal 12 ó 13. (Nota: en unidades con función de parada de seguridad, para que la unidad pueda funcionar no debe quitarse el puente que hay entre el terminal 12 y el 37.)

4



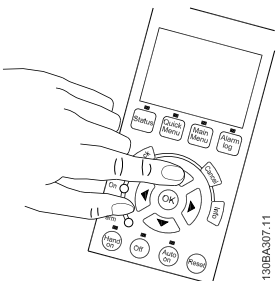
130BA305.11

Ilustración 4.44:
Paso 4: Ponga en marcha la unidad y pulse el botón [Off] (Apagar). En este estado, el motor no debería girar. Para detener el motor en cualquier momento, pulse [Off] (Apagar). Observe el LED del botón [OFF] (Apagar); debería estar encendido. Si hay alarmas o advertencias parpadeando, consulte la sección correspondiente del capítulo 7.




130BA304.11

Ilustración 4.45:
Paso 5: Al pulsar el botón [Hand on] (marcha local), el LED situado encima del botón debería encenderse y el motor debería girar.



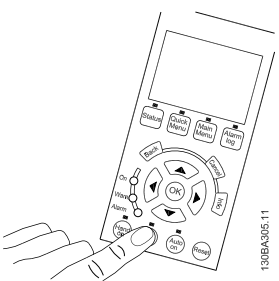
130BA307.11

Ilustración 4.46:
Paso 6: En el LCP se puede ver la velocidad del motor. Se puede ajustar pulsando los botones flecha arriba ▲ y flecha abajo ▼.



130BA306.11

Ilustración 4.47:
Paso 7: Para mover el cursor, utilice los botones flecha izquierda ◀ y flecha derecha ▶. Esto le permitirá cambiar la velocidad en incrementos mayores.



130BA305.11

Ilustración 4.48:
Paso 8: Pulse el botón [Off] (Apagar) para parar el motor de nuevo.

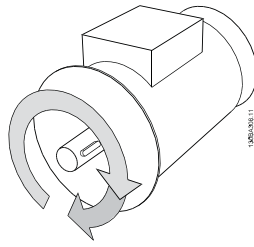


Ilustración 4.49:

Paso 9: Cambie los dos cables del motor si no consigue girar en el sentido deseado.



Desconecte la alimentación de red del convertidor de frecuencia antes de cambiar los cables del motor.

4.1.27 Interruptores S201, S202 y S801

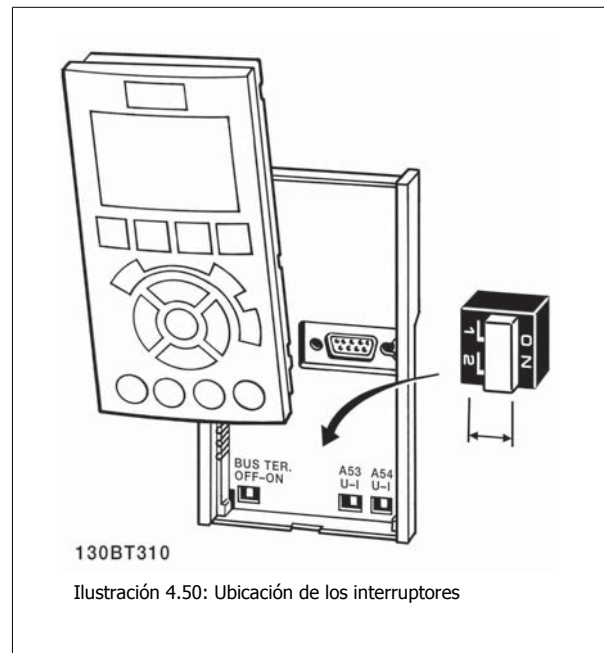
Los interruptores S201 (AI 53) y S202 (AI 54) se utilizan para seleccionar una configuración de intensidad (0-20 mA) o de tensión (de 0 a 10 V) de los terminales de entrada analógica 53 y 54, respectivamente.

El interruptor S801 (BUS TER.) se puede utilizar para activar la terminación del puerto RS-485 (terminales 68 y 69).

Tenga en cuenta que los interruptores podrían estar cubiertos por elementos opcionales, si los hubiera.

Ajuste predeterminado:

- S201 (AI 53) = OFF (entrada de tensión)
- S202 (AI 54) = OFF (entrada de tensión)
- S801 (Terminación de bus) = OFF



4.2 Optimización final y prueba

Para optimizar el rendimiento del eje del motor y optimizar el convertidor de frecuencia para la instalación y el motor conectados, siga estos pasos. Asegúrese de que el convertidor de frecuencia y el motor estén conectados, y de que el convertidor reciba alimentación.



¡NOTA!

Antes de la puesta en servicio, asegúrese de que los equipos conectados estén listos para utilizarse.

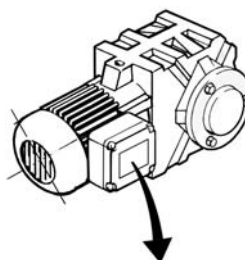
4

Paso 1: Localice la placa de características del motor



¡NOTA!

El motor puede estar conectado en estrella (Y) o en triángulo (Δ). Esta información se encuentra en la placa de características del motor.



| | |
|--------------------------------|-------------|
| BAUER D-73734 ESILINGEN | |
| 3 ~ MOTOR NR. 1827421 | 2003 |
| S/E005A9 | |
| | 1,5 kW |
| n_1 31,5 /min. | 400 V |
| n_2 1400 /min. | 50 Hz |
| $\cos \varphi$ 0,80 | 3,6 A |
| 1,7L | |
| B | IP 65 H1/1A |
| 130BT307 | |

Ilustración 4.51: Ejemplo de placa de características del motor

Paso 2: Introduzca los datos de la placa de características del motor en la siguiente lista de parámetros

Para acceder a esta lista, pulse primero [QUICK MENU] (Menú rápido) y, a continuación, seleccione "Q2 Configuración rápida".

| | |
|----|--|
| 1. | Par. 1-20 <i>Potencia motor [kW]</i> Par. 1-21 <i>Potencia motor [CV]</i> |
| 2. | Par. 1-22 <i>Tensión motor</i> |
| 3. | Par. 1-23 <i>Frecuencia motor</i> |
| 4. | Par. 1-24 <i>Intensidad motor</i> |
| 5. | Par. 1-25 <i>Veloc. nominal motor</i> |

Tabla 4.10: Parámetros relacionados con el motor

Paso 3: Active la Adaptación automática del motor (AMA)Active el Ajuste automático

Llevar a cabo un AMA garantiza el mejor rendimiento posible. El AMA realiza automáticamente medidas del motor específico conectado y compensa las variaciones de la instalación.

1. Conecte el terminal 27 al terminal 12 o utilice [QUICK MENU] (Menú rápido) y "Q2 Configuración rápida", y ajuste el Terminal 27 par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital a Sin función [0]*
2. Pulse [QUICK MENU] (Menú rápido), seleccione "Q3 Ajustes de función", seleccione "Q3-1 Ajustes generales", seleccione "Q3-10 Ajustes avanz. de motor" y desplácese hasta par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA) Adaptación automática de motor*.
3. Pulse [OK] para activar el AMA par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA)*.
4. Elija entre un AMA reducido o completo. Si hay un filtro de onda senoidal instalado, ejecute sólo el AMA reducido, o retire el filtro de onda senoidal durante el procedimiento AMA.
5. Pulse la tecla [OK] (Aceptar). El display debería mostrar el mensaje "Press [Hand on] para arrancar).
6. Pulse la tecla "Hand On". Una barra de progreso indica que el AMA se está llevando a cabo.

Detención del AMA durante el funcionamiento


1. Pulse la tecla [OFF] (Apagar); el convertidor de frecuencia entrará en modo de alarma y el display mostrará que el usuario ha finalizado el AMA.

AMA correcto

1. El display muestra el mensaje "Pulse [OK] para finalizar el AMA.
2. Pulse la tecla [OK] para salir del estado de AMA.

AMA incorrecto

1. El convertidor de frecuencia entra en modo de alarma. Se puede encontrar una descripción de la alarma en la sección *Solución de problemas*.
2. "Valor de informe" en [Alarm Log] (Registro de alarmas) muestra la última secuencia de medida llevada a cabo por el AMA, antes de que el convertidor de frecuencia entrase en modo de alarma. Este número, junto con la descripción de la alarma, le ayudará a solucionar problemas. Si se pone en contacto con el servicio de asistencia de Danfoss, asegúrese de indicar el número y la descripción de la alarma.



¡NOTA!
Una AMA fallido suele deberse a la introducción incorrecta de los datos de la placa de características del motor o a una diferencia demasiado grande entre la potencia del motor y la del convertidor de frecuencia.

Paso 4: Configurar el límite de velocidad y el tiempo de rampa

Ajuste los límites deseados para la velocidad y el tiempo de rampa.

Par. 3-02 *Referencia mínima*

Par. 3-03 *Referencia máxima*

Par. 4-11 *Límite bajo veloc. motor [RPM]* o par. 4-12 *Límite bajo veloc. motor [Hz]*

Par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* o par. 4-14 *Límite alto veloc. motor [Hz]*

Par. 3-41 *Rampa 1 tiempo acel. rampa* Tiempo de aceleración 1 [s]

Par. 3-42 *Rampa 1 tiempo desacel. rampa* Tiempo de deceleración 1 [s]

Para ajustar fácilmente estos parámetros, consulte la sección *Cómo Programar el convertidor de frecuencia, Modo Menú rápido* para ajustar fácilmente estos parámetros.

5

5 Ejemplos de aplicación y puesta en marcha

5.1 Puesta en marcha

5.1.1 Modo de Menú rápido

Datos de parámetro

El display gráfico (GLCP) proporciona acceso a todos los parámetros que se muestran en los Menús rápidos. El display numérico (NLCP) sólo proporciona acceso a los parámetros de Configuración rápida. Para configurar los parámetros utilizando el botón [Quick Menu] (menú rápido), introduzca o cambie los datos o ajustes de los parámetros de acuerdo con el siguiente procedimiento.

1. Pulse el botón [Quick Menu] (Menú rápido)
2. Utilice los botones [▲] y [▼] para encontrar el parámetro que desee cambiar
3. Pulse [OK] (Aceptar)
4. Utilice los botones [▲] y [▼] para seleccionar el ajuste de parámetro correcto
5. Pulse [OK] (Aceptar)
6. Para desplazarse a un dígito diferente dentro de un ajuste de parámetro, utilice los botones [◀] y [▶]
7. El área resaltada indica el dígito seleccionado para su modificación
8. Pulse el botón [Cancel] (Cancelar) para descartar el cambio, o pulse el botón [OK] (Aceptar) para aceptar el cambio e introducir un nuevo ajuste.

Ejemplo de cambio de datos de parámetros

Se supone que el parámetro 22-60 está ajustado como [No]. No obstante, se desea controlar el estado de la correa del ventilador (no rota o rota) de acuerdo con el siguiente procedimiento:

1. Pulse la tecla Quick Menu (Menú rápido)
2. Seleccione Ajustes de funciones con el [▼]botón
3. Pulse [OK] (Aceptar)
4. Seleccione Ajustes de aplicación con el botón [▼]
5. Pulse [OK] (Aceptar)
6. Pulse [OK] de nuevo para Funciones de ventilador
7. Seleccione Func. correa rota pulsando [OK]
8. Con el botón [▼], seleccione [2] Desconexión

El convertidor de frecuencia se desconectará si se detecta una correa de ventilador rota.

Seleccione [Mi menú personal] para mostrar los parámetros personales:

Seleccione [Mi menú personal] para que se muestren únicamente los parámetros preseleccionados y programados como parámetros personales. Por ejemplo, una AHU o una bomba OEM pueden tener parámetros personales preprogramados en Mi menú personal durante la puesta en marcha en fábrica, a fin de simplificar su puesta en marcha o su ajuste preciso en el sitio. Estos parámetros se seleccionan en par. 0-25 *Mi menú personal*. En este menú se pueden programar hasta 20 parámetros diferentes.

Seleccione [Cambios realizados] para obtener información sobre:

- los últimos 10 cambios. Use las teclas de navegación arriba/abajo para desplazarse entre los últimos 10 parámetros cambiados.
- los cambios realizados desde el ajuste predeterminado.

Seleccione [Registros]:

para obtener información sobre las lecturas de línea del display. Se muestra la información en forma gráfica.

Se pueden ver solamente parámetros de display seleccionados en par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1* y par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3*. Puede almacenar hasta 120 muestras en la memoria para futuras consultas.

Quick Setup (Ajuste rápido)

Ajuste eficaz de parámetros para aplicaciones VLT HVAC Drive:

Los parámetros pueden ajustarse fácilmente para la inmensa mayoría de las aplicaciones VLT HVAC Drive utilizando simplemente la opción **[Configuración rápida]**.

Pulsando [Quick Menu] (Menú rápido), la lista indica las diferentes opciones incluidas en el Menú rápido. Vea también la figura 6.1, debajo, y las tablas de la Q3-1 a la Q3-4 en la siguiente sección *Ajustes de funciones*.

Ejemplo de uso de la opción de Configuración rápida:

Supongamos que desea ajustar el Tiempo de rampa en 100 segundos.

1. Seleccione [Configuración rápida]. Aparece el primer par. 0-01 *Idioma* en el modo de configuración rápida
2. Pulse [▼] repetidamente hasta que par. 3-42 *Rampa 1 tiempo desaccel. rampa* aparezca con el valor predeterminado de 20 segundos
3. Pulse [OK] (Aceptar)
4. Utilice el botón [◀] para resaltar el tercer dígito antes de la coma
5. Cambie de '0' a '1' utilizando el botón [▲]
6. Utilice el botón [▶] para resaltar el dígito '2'
7. Cambie de '2' a '0' con el botón [▼]
8. Pulse [OK] (Aceptar)

El tiempo de deceleración de rampa ahora está ajustado en 100 segundos.

Se recomienda realizar los ajustes en el orden de la lista.



¡NOTA!

En las secciones de parámetros de este manual se incluye una descripción completa de la función.

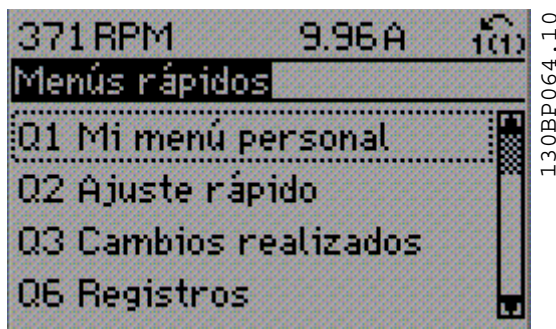


Ilustración 5.1: Vista del Menú rápido.

El menú de Configuración rápida da acceso a los 18 parámetros de ajuste más importantes del convertidor de frecuencia. Después de la programación, en la mayoría de los casos el convertidor de frecuencia estará preparado para el funcionamiento. Los 18 parámetros de la Configuración rápida se muestran en la siguiente tabla. En las secciones de descripción de parámetros de este manual se incluye una descripción completa de su función.

| Descripción | [Unidades] |
|---|------------|
| Par. 0-01 <i>Idioma</i> | |
| Par. 1-20 <i>Potencia motor [kW]</i> | [kW] |
| Par. 1-21 <i>Potencia motor [CV]</i> | [CV] |
| Par. 1-22 <i>Tensión motor*</i> | [V] |
| Par. 1-23 <i>Frecuencia motor</i> | [Hz] |
| Par. 1-24 <i>Intensidad motor</i> | [A] |
| Par. 1-25 <i>Veloc. nominal motor</i> | [RPM] |
| Par. 1-28 <i>Comprob. rotación motor</i> | [Hz] |
| Par. 3-41 <i>Rampa 1 tiempo acel. rampa</i> | [s] |
| Par. 3-42 <i>Rampa 1 tiempo desacel. rampa</i> | [s] |
| Par. 4-11 <i>Límite bajo veloc. motor [RPM]</i> | [RPM] |
| Par. 4-12 <i>Límite bajo veloc. motor [Hz]*</i> | [Hz] |
| Par. 4-13 <i>Límite alto veloc. motor [RPM]</i> | [RPM] |
| Par. 4-14 <i>Límite alto veloc. motor [Hz]*</i> | [Hz] |
| Par. 3-19 <i>Velocidad fija [RPM]</i> | [RPM] |
| Par. 3-11 <i>Velocidad fija [Hz]*</i> | [Hz] |
| Par. 5-12 <i>Terminal 27 entrada digital</i> | |
| Par. 5-40 <i>Relé de función**</i> | |

Tabla 5.1: Parámetros de Configuración rápida

*Lo que muestre el display depende de lo seleccionado en par. 0-02 *Unidad de velocidad de motor* y en par. 0-03 *Ajustes regionales*. Los ajustes predeterminados de par. 0-02 *Unidad de velocidad de motor* y par. 0-03 *Ajustes regionales* dependen de la región del mundo en la que se suministre el convertidor de frecuencia, pero pueden reprogramarse según sea necesario.

** Par. 5-40 *Relé de función*, es una matriz, donde se puede elegir entre Relé1 [0] y Relé2 [1]. El ajuste estándar es Relé1 [0], con al ajuste por omisión Alarma [9].

Para obtener descripciones detalladas acerca de los parámetros, consulte la sección *Parámetros de uso más frecuente*.

Para obtener más información acerca de ajustes y programación, consulte la *Guía de programación VLT HVAC Drive, MG.11.CX.YY*

x = número de versión

y = idioma

¡NOTA!

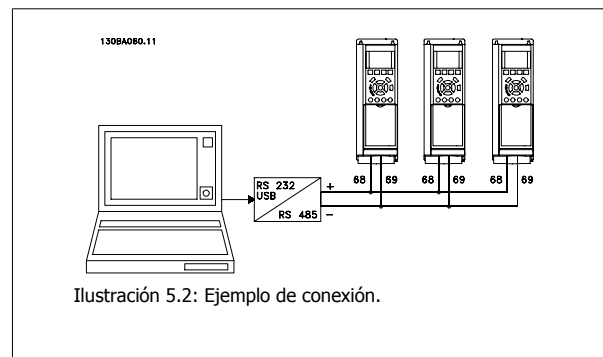
Si se selecciona [Sin función] en par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital*, no será necesaria ninguna conexión a +24 V en el terminal 27 para permitir el arranque.

Si se selecciona [Inercia] (valor predeterminado de fábrica) en par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital*, es necesaria una conexión a +24 V para activar el arranque.

5.1.2 Conexión de bus RS-485

Puede haber uno o varios convertidores de frecuencia conectados a un controlador (o maestro) mediante la interfaz estándar RS485. El terminal 68 esta conectado a la señal P (TX+, RX+), mientras que el terminal 69 esta conectado a la señal N (TX-, RX-).

Si hay más de un convertidor de frecuencia conectado a un maestro, utilice conexiones en paralelo.



Para evitar posibles corrientes equalizadoras en el apantallamiento, conecte la malla del cable a tierra a través del terminal 61, que está conectado al bastidor mediante un enlace RC.

Terminación del bus

El bus RS-485 debe terminarse con una resistencia de red en ambos extremos. Si el convertidor de frecuencia es el primero o el último dispositivo del bucle RS-485, ajuste el interruptor S801 de la tarjeta de control en ON.

Consulte más detalles en el párrafo *Interruptores S201, S202 y S801*.

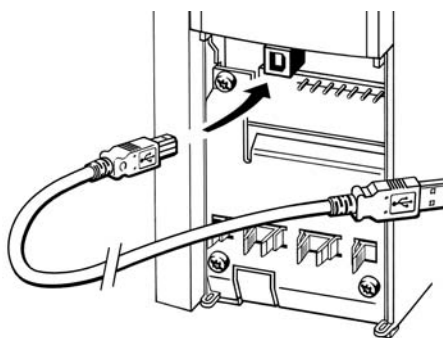
5.1.3 Cómo conectar un PC al convertidor de frecuencia

Para controlar o programar el convertidor de frecuencia desde un PC, instale la Herramienta de Configuración para PC MCT 10.

El PC se conecta mediante un cable USB estándar (ordenador central/dispositivo) o mediante la interfaz RS-485, tal como se muestra en el capítulo *Instrucciones de montaje > Instalación de diversas conexiones de la Guía de Diseño del VLT HVAC Drive*.

**¡NOTA!**

La conexión USB se encuentra galvánicamente aislada de la tensión de alimentación (PELV) y del resto de los terminales de alta tensión. La conexión USB está conectada a la protección a tierra en el convertidor de frecuencia. Utilice únicamente un ordenador portátil aislado como conexión entre el PC y el conector USB del convertidor de frecuencia.



130BT308

Ilustración 5.3: Para ver las conexiones del cable de control consulte el apartado *Terminales de Control*.

5.1.4 Herramientas de Software PC**Herramienta de configuración MCT 10**

Todos los convertidores de frecuencia están equipados con un puerto de comunicación serie. Danfoss proporciona una herramienta para PC que permite la comunicación entre el PC y el convertidor de frecuencia: la herramienta de configuración MCT 10. Consulte la sección *Documentación disponible* para obtener más información sobre esta herramienta.

Software de configuración MCT 10

El MCT 10 ha sido diseñado como una herramienta interactiva y fácil de usar, que permite ajustar los parámetros de nuestros convertidores de frecuencia. El software puede descargarse desde el sitio web de Danfoss <http://www.Danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload/DDPC+Software+Program.htm>.

El Software de programación MCT 10 es útil para:

- Planificar una red de comunicaciones sin estar conectado al sistema. MCT 10 incluye una completa base de datos de convertidores de frecuencia
- Poner en marcha convertidores de frecuencia en línea
- Guardar la configuración de todos los convertidores de frecuencia
- Sustituir un convertidor de frecuencia en una red
- Documentación precisa y sencilla de los ajustes de un convertidor de frecuencia tras su puesta en marcha.
- Ampliar una red existente
- Compatibilidad con los convertidores de frecuencia que se desarrollen en el futuro.

La herramienta MCT 10 de programación es compatible con Profibus DP-V1 a través de una conexión maestro clase 2. Esto permite escribir y leer en línea los parámetros de un convertidor de frecuencia a través de la red Profibus, lo que elimina la necesidad de una red de comunicaciones adicional.

Para guardar la configuración del convertidor de frecuencia:

1. Conecte un ordenador PC a la unidad a través del puerto USB. (NOTA: utilice un ordenador, aislado de la red de alimentación, junto con el puerto USB. De no hacerlo así, puede dañarse el equipo.)
2. Ejecute el software de Programación MCT 10
3. Seleccione "Read from drive" (Leer desde el convertidor de frecuencia)
4. Seleccione "Save as" (Guardar como)

Todos los parámetros se guardarán en el ordenador.

Para cargar los parámetros en el convertidor de frecuencia:


1. Conecte un PC al convertidor de frecuencia mediante un puerto USB
2. Ejecute el software de Programación MCT 10
3. Seleccione "Open" (Abrir); se mostrarán los archivos almacenados
4. Abra el archivo apropiado
5. Seleccione "Write to drive" (Escribir en el convertidor de frecuencia)

En este momento, todos los ajustes de parámetros se transferirán al convertidor de frecuencia.

Hay disponible un manual separado del software de Programación MCT 10: *MG.10.Rx.yy*.

Los módulos del software de Configuración MCT 10

El paquete de software incluye los siguientes módulos:

| | |
|---|---|
|  | Software de Configuración MCT 10 Parámetros de configuración Copiar en y desde convertidores de frecuencia Documentación y listado de los ajustes de parámetros, incluidos esquemas |
| | Interfaz usuario ampl. Programa de mantenimiento preventivo Ajustes del reloj Programación de acción temporizada Ajuste de controlador lógico inteligente |

Número de pedido:

Realice el pedido del CD que incluye el Software de programación MCT 10 utilizando el código 130B1000.

El software MCT 10 también puede descargarse desde el sitio web de Danfoss: WWW.DANFOSS.COM, Business Area: Motion Controls.

5.1.5 Consejos prácticos


| | |
|---|---|
| * | Para la mayoría de las aplicaciones HVAC, el Menú rápido, la Configuración rápida y el Ajuste de función, proporcionan el acceso más rápido y sencillo a todos los parámetros necesarios habitualmente. |
| * | Siempre que sea posible, realice un AMA para conseguir el mayor rendimiento posible del eje. |
| * | Puede ajustar el contraste del display pulsando [Status] (Estado) y [▲] para oscurecer el display o pulsando [Status] (Estado) y [▼] para aclararlo. |
| * | Todos los parámetros modificados con respecto a los ajustes de fábrica se muestran en [Quick Menu] (Menú rápido) y [Cambios realizados]. |
| * | Mantenga pulsado el botón [Main Menu] (Menú principal) durante tres segundos para acceder a cualquier parámetro. |
| * | Si va a realizarse una reparación, es recomendable copiar todos los parámetros en el LCP; consulte par. 0-50 <i>Copia con LCP</i> para obtener más información al respecto. |

Tabla 5.2: Consejos prácticos

5

5.1.6 Transferencia rápida de ajustes de parámetros mediante GLCP

Una vez finalizado el proceso de configuración de un convertidor de frecuencia, es recomendable almacenar (copia de seguridad) los ajustes de los parámetros en el GLCP o en un PC mediante la herramienta Software de programación MCT 10.



Antes de realizar cualquiera de estas operaciones, detenga el motor.

Almacenamiento de datos en LCP:

1. Vaya a par. 0-50 *Copia con LCP*
2. Pulse la tecla [OK] (Aceptar)
3. Seleccione "Trans. LCP tod. par." (Transferir todos los parámetros al LCP)
4. Pulse la tecla [OK] (Aceptar)

Los ajustes de todos los parámetros se almacenarán en el GLCP, lo que se indica en la barra de progreso. Cuando se alcance el 100%, pulse [OK] (Aceptar).

Ahora, el GLCP puede conectarse a otro convertidor de frecuencia para copiar los ajustes de parámetros en dicho convertidor de frecuencia.

Transferencia de datos desde el LCP al convertidor de frecuencia:

1. Vaya a par. 0-50 *Copia con LCP*
2. Pulse la tecla [OK] (Aceptar)
3. Seleccione "Tr d LCP tod. par." (Transferir todos los parámetros del LCP)
4. Pulse la tecla [OK] (Aceptar)

En ese momento, todos los ajustes de parámetros almacenados en el GLCP se transferirán al convertidor de frecuencia, lo que se indica mediante la barra de progreso. Cuando se alcance el 100%, pulse [OK] (Aceptar).

5.1.7 Inicialización a los ajustes predeterminados

Existen dos modos de inicializar el convertidor de frecuencia a los ajustes predeterminados: Inicialización recomendada y la inicialización. Tenga en cuenta que tienen características diferentes según se explica a continuación.

Inicialización recomendada (a través de par. 14-22 *Modo funcionamiento*)

1. Selección par. 14-22 *Modo funcionamiento*
2. Pulse [OK] (Aceptar)
3. Seleccione "Inicialización" (para el NLCP, seleccione "2")
4. Pulse [OK] (Aceptar)
5. Apague la alimentación de la unidad y espere a que se apague el display.
6. Vuelva a conectar la alimentación. Ya ha conseguido reiniciar el convertidor. Tenga en cuenta que para la primera puesta en marcha son necesarios unos segundos adicionales
7. Pulse [Reset]

Par. 14-22 *Modo funcionamiento* inicializa todos los parámetros salvo:

Par. 14-50 *Filtro RFI*

Par. 8-30 *Protocol*

Par. 8-31 *Address*

Par. 8-32 *Velocidad en baudios*

Par. 8-35 *Retardo respuesta mín.*

Par. 8-36 *Max Response Delay*

Par. 8-37 *Retardo máx. intercarac.*

Par. 15-00 *Horas de funcionamiento* a par. 15-05 *Sobretensión*

Par. 15-20 *Registro histórico: Evento* a par. 15-22 *Registro histórico: Tiempo*

Par. 15-30 *Reg. alarma: código de fallo* a par. 15-32 *Reg. alarma: hora*



¡NOTA!

Los parámetros seleccionados en par. 0-25 *Mi menú personal* seguirán presentes con los ajustes predeterminados de fábrica.

Inicialización manual



¡NOTA!

Cuando se lleva a cabo una inicialización manual, se reinicia la comunicación serie, los ajustes del filtro RFI y los ajustes del registro de fallos.

Borra los parámetros seleccionados en par. 0-25 *Mi menú personal*.

1. Desconecte la unidad de la red eléctrica y espere a que se apague el display.
- 2a. Pulse [Status] - [Main Menu] - [OK] (Estado - Menú principal - Aceptar) al mismo tiempo mientras enciende el LCP gráfico (GLCP).
- 2b. Pulse [Menu] mientras enciende el display numérico LCP 101.
3. Suelte las teclas después de 5 segundos
4. Ahora, el convertidor de frecuencia se encuentra configurado con los ajustes predeterminados

Con este parámetro se inicializa todo excepto:

Par. 15-00 *Horas de funcionamiento*

Par. 15-03 *Arranques*

Par. 15-04 *Sobretemperat.*

Par. 15-05 *Sobretensión*

5.2 Ejemplos de aplicaciones

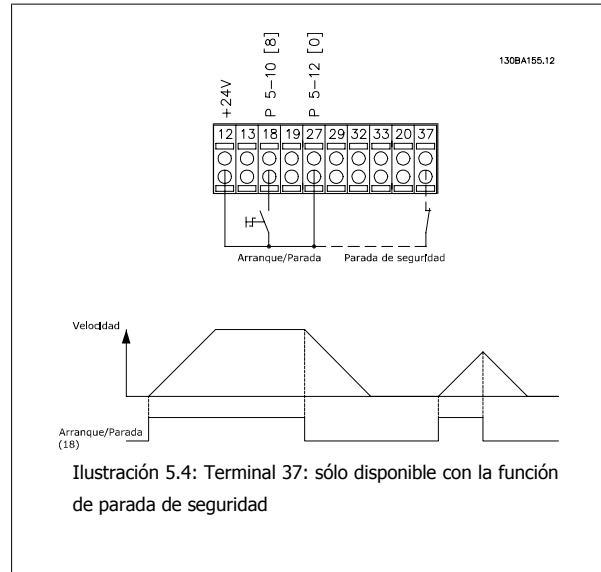
5.2.1 Arranque/Parada

Terminal 18 = arranque/parada par. 5-10 *Terminal 18 entrada digital* [8]
Arranque

Terminal 27 = par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital* [0] *Sin función* (pre-determinado: *inercia*)

Par. 5-10 *Terminal 18 entrada digital* = *Arranque* (predeterminado)

Par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital* = *inercia* (predeterminado)



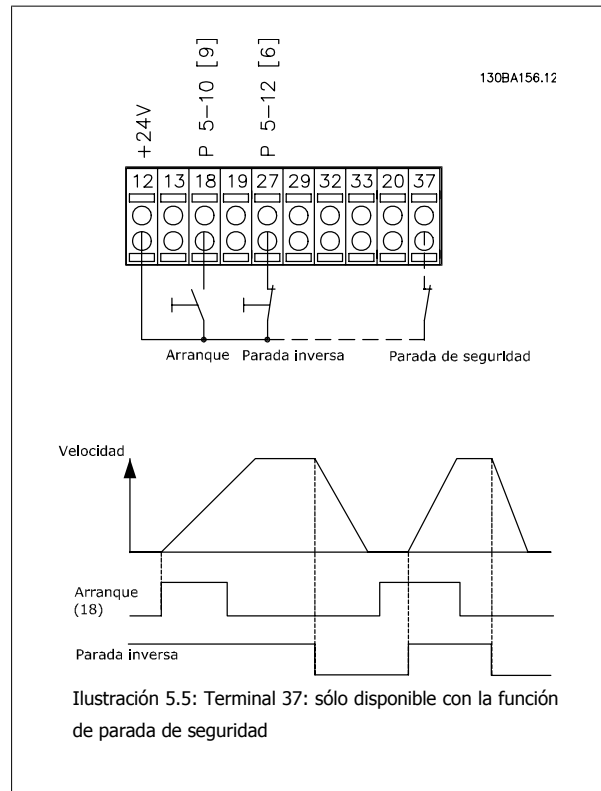
5.2.2 Marcha/paro por pulsos

Terminal 18 = marcha/paro par. 5-10 *Terminal 18 entrada digital* [9]
Arranque de pulsos

Terminal 27 = parada par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital* [6] Parada inversa

Par. 5-10 *Terminal 18 entrada digital* = *Arranque por pulsos*

Par. 5-12 *Terminal 27 entrada digital* = *Parada inversa*



5.2.3 Adaptación automática del motor (AMA)

AMA es un algoritmo para medir los parámetros eléctricos del motor con el motor parado. Esto significa que el AMA no suministra par.

El AMA resulta útil durante la puesta en marcha de los sistemas y en la optimización del ajuste del convertidor de frecuencia al motor aplicado. Esta función se utiliza principalmente cuando los ajustes predeterminados no son aplicables al motor conectado.

Par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA)* permite elegir un AMA completo con determinación de todos los parámetros eléctricos del motor, o un AMA reducido, con determinación únicamente de la resistencia del estátor, Rs.

La duración del AMA total varía entre unos minutos para motores pequeños hasta más de 15 minutos para motores grandes.

Limitaciones y condiciones necesarias:

- Para que el AMA determine de forma óptima los parámetros del motor, introduzca los datos correctos de la placa de características del mismo en los par. 1-20 *Potencia motor [kW]* a par. 1-28 *Comprob. rotación motor*.
- Para obtener el mejor ajuste del convertidor de frecuencia, lleve a cabo un AMA con el motor frío. Si se ejecuta el AMA repetidamente, se podría calentar el motor, provocando un aumento de la resistencia del estátor, Rs. Normalmente, esto no suele ser crítico.
- El AMA sólo se puede realizar si la intensidad nominal del motor es como mínimo el 35% de la intensidad de salida nominal del convertidor de frecuencia. El AMA puede realizarse en hasta una sobredimensión de motor.
- Es posible llevar a cabo una prueba de AMA reducida con un filtro de onda senoidal instalado. Evite llevar a cabo un AMA completo con un filtro de onda senoidal. Si se necesita un ajuste global, retire el filtro de onda senoidal mientras realice un AMA total. Una vez finalizado el AMA, vuelva a insertar el filtro de onda senoidal.
- Si los motores están acoplados en paralelo, utilice únicamente un AMA reducido, si fuera necesario.
- Si utiliza motores síncronos, evite realizar un AMA completo. Si se aplica a motores síncronos, lleve a cabo un AMA reducido y ajuste manualmente los datos del motor ampliados. La función AMA no se aplica a motores de magnetización permanente.
- El convertidor de frecuencia no produce par motor durante un AMA. Durante un AMA, es obligatorio que la aplicación no fuerce el eje del motor, que es lo que puede ocurrir, por ejemplo, con las aspas de los sistemas de ventilación. Esto perturba el funcionamiento del AMA.

6

6 Uso del convertidor de frecuencia

6.1.1 Tres modos de funcionamiento

El convertidor de frecuencia puede funcionar en 3 modos distintos:

1. Panel Gráfico de Control Local (GLCP), ver 5.1.2
2. Panel numérico de control local (NLCP), consulte 5.1.3
3. Comunicación serie RS-485 o USB, ambas para conexión a PC, consulte 5.1.4

Si el convertidor de frecuencia tiene instalada una opción de bus de campo, consulte la documentación correspondiente.

6.1.2 Uso del LCP gráfico (GLCP) gráfico

Las siguientes instrucciones son válidas para el GLCP (LCP 102).

El GLCP está dividido en cuatro grupos de funciones:

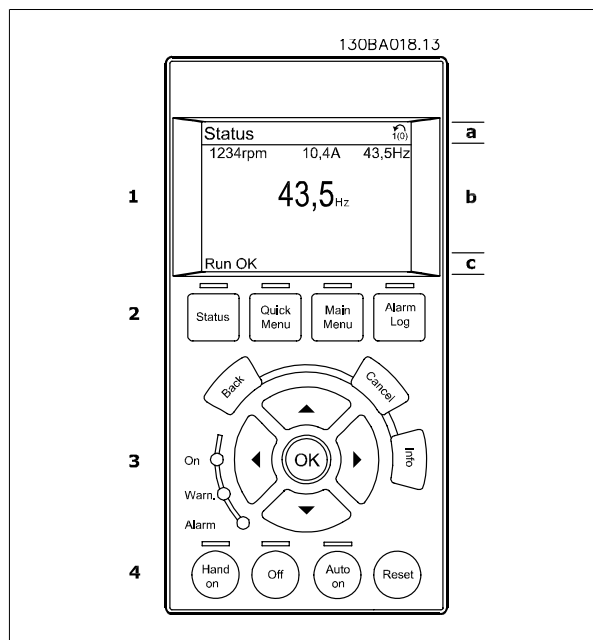
1. Display gráfico con líneas de estado.
2. Teclas de menú y luces indicadoras (LED): selección de modo, cambio de parámetros y cambio entre las funciones del display.
3. Teclas de navegación y luces indicadoras (LED).
4. Teclas de funcionamiento y luces indicadoras (LED).

Display gráfico:

El display LCD tiene iluminación y cuenta con un total de 6 líneas alfanuméricas. Todos los datos se muestran en el LCP, que puede mostrar hasta cinco variables de funcionamiento mientras se encuentra en el modo [Status] (Estado).

Líneas del display:

- a. **Línea de estado:** Mensajes de estado que muestran iconos y gráficos.
- b. **Líneas 1-2:** Líneas de datos del operador que muestran datos y variables definidos o elegidos por el usuario. Si se pulsa la tecla [Status] (Estado), puede añadirse una línea adicional.
- c. **Línea de estado:** Mensajes de estado que muestran texto.



El display se divide en 3 secciones:

La **Sección superior** (a) muestra el estado cuando está en dicho modo, o hasta 2 variables si no está en modo de estado o en caso de Alarma/advertencia.

Se muestra el número del ajuste activo (seleccionado como ajuste activo en el par. 0-10 *Ajuste activo*). Cuando se programe otro ajuste que no sea el activo, el número del ajuste que se está programando aparecerá a la derecha entre corchetes.

En la **Sección media** (b) se muestran hasta 5 variables con la unidad correspondiente, independientemente del estado. En caso de alarma/advertencia, se muestra la advertencia en lugar de las variables.

En la **Sección inferior** (c) siempre se muestra el estado del convertidor de frecuencia en el modo Estado.

Puede alternar entre tres pantallas de lectura de estado pulsando la tecla [Status] (Estado).

En cada pantalla de estado se muestran las variables de funcionamiento con diferentes formatos (véase a continuación).

6

Varios valores de medidas pueden vincularse a cada una de las variables de funcionamiento mostradas. Los valores o medidas a mostrar pueden definirse mediante par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*, par. 0-21 *Línea de pantalla pequeña 1.2*, par. 0-22 *Línea de pantalla pequeña 1.3*, par. 0-23 *Línea de pantalla grande 2* y par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3*, a los que se puede acceder mediante [QUICK MENU] (Menú rápido), "Q3 Ajustes de función", "Q3-1 Ajustes generales", "Q3-13 Ajustes de display".

Cada valor o medida de parámetro de lectura seleccionado en los par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1* a par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3* posee su propia escala y su propio número de dígitos tras una posible coma decimal. Los valores numéricos grandes se muestran con menos dígitos tras la coma decimal.

Ejemplo: lectura actual

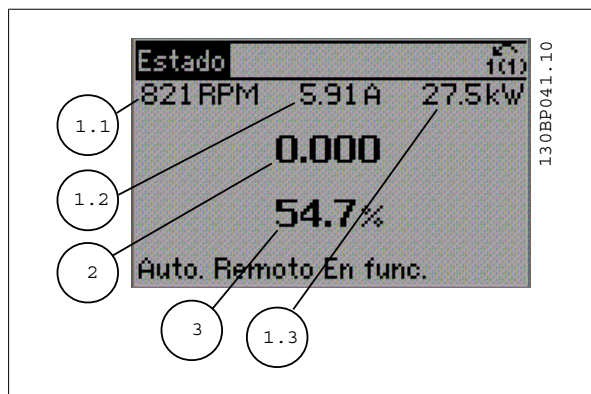
5,25 A; 15,2 A 105 A.

Display de estado I:

Éste es el estado de lectura estándar después del arranque o después de la inicialización.

Utilice [Info] (Información) para obtener información acerca del valor o la medida relacionada con las variables de funcionamiento mostradas (1.1, 1.2, 1.3, 2 y 3).

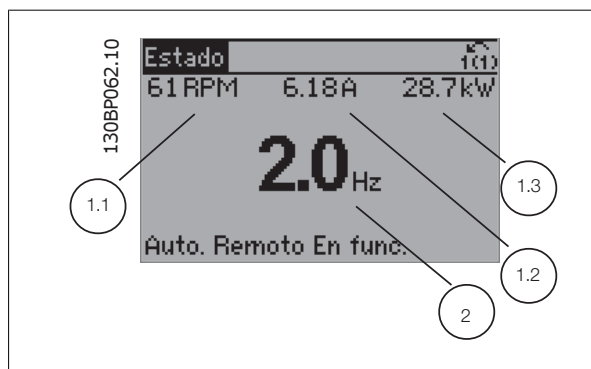
En la siguiente ilustración se muestran las variables de funcionamiento que se visualizan en el display. 1.1, 1.2 y 1.3 se muestran con un tamaño pequeño. 2 y 3 se muestran con un tamaño mediano.



Display de estado II:

Vea las variables de funcionamiento (1.1, 1.2, 1.3 y 2) que se muestran en el display en esta ilustración.

En el ejemplo están seleccionadas las variables Velocidad, Intensidad del motor, Potencia del motor y Frecuencia en la primera y la segunda líneas. 1.1, 1.2 y 1.3 se muestran en tamaño pequeño. 2 aparece en tamaño grande.



Display de estado III:

Este estado muestra el evento y la acción asociada del Smart Logic Control. Para obtener más información, consulte la sección *Smart Logic Control*.

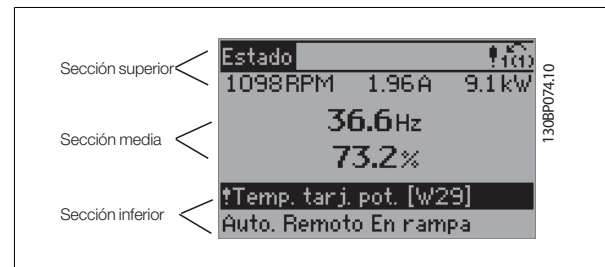


Ajuste de contraste del display

Pulse [Status] y [▲] para oscurecer el display

Pulse [Status] y [▼] para dar más brillo al display

6

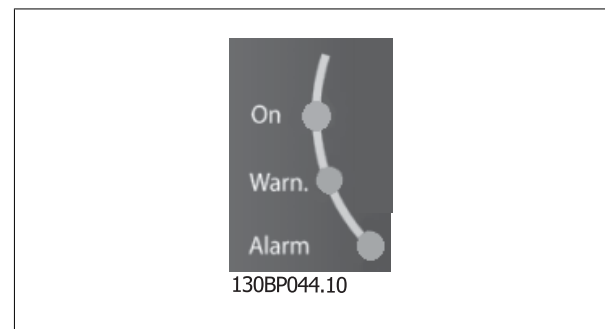


Luces indicadoras (LED):

En caso de que se sobrepasen determinados valores de umbral, se iluminarán los LED de alarma y/o advertencia. En el panel de control aparecerá un texto de alarma y estado.

El indicador de estado On se activa cuando el convertidor de frecuencia recibe tensión de la red, a través de un terminal de bus CC o del suministro externo de 24 V. Al mismo tiempo, se enciende la iluminación del display.

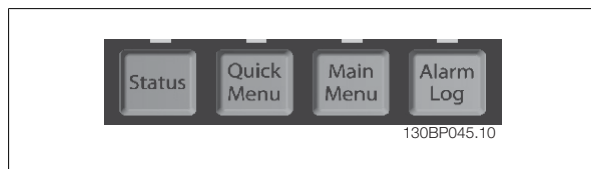
- LED verde/On: La sección de control está funcionando.
- LED amarillo/advertencia: indica una advertencia.
- LED rojo parpadeante/alarma: indica una alarma.



Teclas del GLCP

Teclas de menú

Las teclas del menú se dividen en funciones. Las teclas situadas debajo del display y las luces indicadoras se utilizan para ajustar parámetros, incluida la opción de lectura del display durante el funcionamiento normal.



[Status] (Estado)

indica el estado del convertidor de frecuencia y/o del motor. Se pueden seleccionar tres lecturas de datos distintas pulsando la tecla [Status]: lecturas de datos de 5 líneas, lecturas de 4 líneas o Smart Logic Control.

Utilice **[Status]** (Estado) para seleccionar el modo de display o para volver al modo Display, tanto desde el modo Menú rápido como desde el modo Menú principal o del de Alarma. Utilice también la tecla [Status] (Estado) para cambiar del modo de lectura simple al doble y viceversa.

[Quick Menu] (Menú rápido)

permite una configuración rápida del convertidor de frecuencia. **Las funciones más habituales del VLT HVAC Drive pueden programarse aquí.**

6

El Menú rápido consta de

- **Mi Menú personal**
- **Configuración rápida**
- **Ajuste de función**
- **Cambios realizados**
- **Registros**

El Ajuste de función proporciona acceso sencillo y rápido a todos los parámetros necesarios para la mayoría de las aplicaciones VLT HVAC Drive, incluidas la mayoría de ventiladores de alimentación y retorno VAV y CAV, ventiladores de torre de refrigeración, bombas de agua primarias, secundarias y de condensador, y otras aplicaciones de bombeo, ventilación y compresión. Entre otras funciones, también incluye parámetros para seleccionar qué variables mostrar en el LCP, velocidades preseleccionadas digitales, escalado de referencias analógicas, aplicaciones mono y multizona de lazo cerrado y funciones específicas relacionadas con ventiladores, bombas y compresores.

Se puede acceder de forma inmediata a los parámetros del Menú rápido, a menos que se haya creado una contraseña a través de par. 0-60 *Contraseña menú principal*, par. 0-61 *Acceso a menú princ. sin contraseña*, par. 0-65 *Código de menú personal* ó par. 0-66 *Acceso a menú personal sin contraseña*.

Es posible cambiar directamente entre el modo de Menú rápido y el modo de Menú principal.

[Main Menu] (menú principal)

se utiliza para programar todos los parámetros. Se puede acceder de forma inmediata a los parámetros del Menú principal a menos que se haya creado una contraseña a través de par. 0-60 *Contraseña menú principal*, par. 0-61 *Acceso a menú princ. sin contraseña*, par. 0-65 *Código de menú personal* ó par. 0-66 *Acceso a menú personal sin contraseña*. Para la mayoría de las aplicaciones VLT HVAC Drive no es necesario acceder a los parámetros del Menú principal, puesto que el Menú rápido, la Configuración rápida y el Ajuste de función proporcionan el acceso más rápido y sencillo a los parámetros más necesitados habitualmente.

Es posible cambiar directamente entre el modo de Menú principal y el modo de Menú rápido.

Se puede realizar un acceso directo a los parámetros presionando la tecla **[Main Menu]** (Menú principal) durante 3 segundos. El acceso directo proporciona acceso inmediato a todos los parámetros.

[Alarm Log] (registro de alarmas)

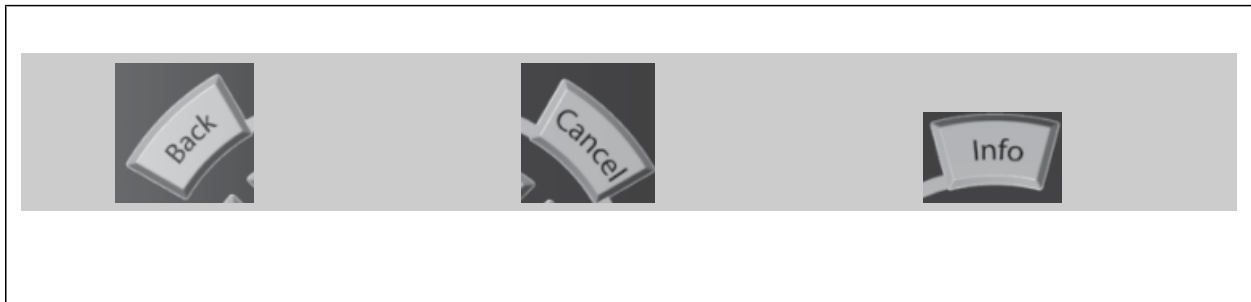
muestra una lista de alarmas con las cinco más recientes (numeradas de la A1 a la A5). Para obtener más detalles sobre una alarma, utilice las teclas de dirección para señalar el número de alarma y pulse [OK] (Aceptar). Se mostrará información sobre el estado del convertidor de frecuencia antes de entrar en el modo de alarma.

El botón Alarm log del LCP permite acceder tanto al registro de alarmas como al registro de mantenimiento.

[Back] (atrás)
vuelve al paso o nivel anterior en la estructura de navegación.

[Cancel] (cancelar)
anula el último cambio o el último comando, siempre que el display no haya cambiado.

[Info] (información)
muestra información sobre un comando, parámetro o función en cualquier ventana del display. [Info] (información) proporciona información detallada cuando es necesario.
Para salir del modo de información, pulse [Info] (Información), [Back] (Atrás) o [Cancel] (Cancelar).



6

Teclas de navegación

Las cuatro flechas de navegación se utilizan para navegar entre las distintas opciones disponibles en **[Quick Menu]** (Menú rápido), **[Main Menu]** (Menú principal) y **[Alarm log]** (Registro de alarmas). Utilice las teclas para mover el cursor.

[OK] (Aceptar) se utiliza para seleccionar un parámetro marcado con el cursor y para acceder al cambio de un parámetro.



Las **Teclas de funcionamiento** para el control local están en la parte inferior del panel de control.



[Hand On]

activa el control del convertidor de frecuencia a través del GLCP. [Hand On] también pone en marcha el motor, y además ahora es posible introducir los datos de velocidad del mismo mediante las teclas de flecha. Esta tecla puede seleccionarse como *Activada* [1] o *Desactivada* [0] por medio de par. 0-40 *Botón (Hand on) en LCP*.

Cuando [Hand On] está activado, seguirán activas las siguientes señales de control:

- [Hand On] - [Off] (Apagar) - [Auto on]
- Reinicio
- Parada por inercia
- Cambio de sentido
- Selección de ajuste del bit menos significativo - Selección de ajuste del bit más significativo
- Comando de parada desde la comunicación serie
- Parada rápida
- Freno de CC

6

**¡NOTA!**

Las señales de parada externas activadas por medio de señales de control o de un bus serie anularán los comandos de "arranque" introducidos a través del LCP.

[Off] (apagar)

detiene el motor conectado. Esta tecla puede seleccionarse como *Activada* [1] o *Desactivada* [0] por medio de par. 0-41 *Botón (Off) en LCP*. Si no se selecciona ninguna función de parada externa y la tecla [Off] (Apagar) está desactivada, el motor sólo puede detenerse desconectando la alimentación de red.

[Auto on]

permite que el convertidor de frecuencia sea controlado mediante los terminales de control y/o comunicación serie. El convertidor de frecuencia se activará cuando reciba una señal de arranque de los terminales de control o del bus. Esta tecla puede seleccionarse como *Activada* [1] o *Desactivada* [0] por medio de par. 0-42 *[Auto activ.] llave en LCP*.

**¡NOTA!**

Una señal activa HAND-OFF-AUTO mediante las entradas digitales tendrá prioridad sobre las teclas de control [Hand on] – [Auto on].

[Reset] (reiniciar)

se utiliza para reiniciar el convertidor de frecuencia tras una alarma (desconexión). Esta tecla puede seleccionarse como *Activada* [1] o *Desactivada* [0] por medio de par. 0-43 *Botón (Reset) en LCP*.


El acceso directo a los parámetros se puede realizar presionando la tecla [Main Menu] (Menú principal) durante 3 segundos. El acceso directo proporciona acceso inmediato a todos los parámetros.

6.1.3 Como utilizar el LCP numérico (NLCP)

Las siguientes instrucciones son válidas para el NLCP (LCP 101).

El panel de control está dividido en cuatro grupos de funciones:

1. Display numérico.
2. Tecla de menú y luces indicadoras (LED) - cambio de parámetros y cambio entre las funciones del display.
3. Teclas de navegación y luces indicadoras (LED).
4. Teclas de funcionamiento y luces indicadoras (LED).



¡NOTA!
La copia de parámetros no es posible con el Panel de control local numérico (LCP101).

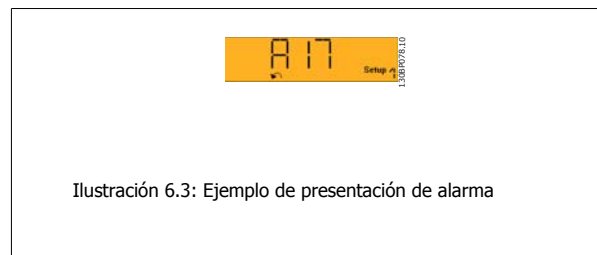
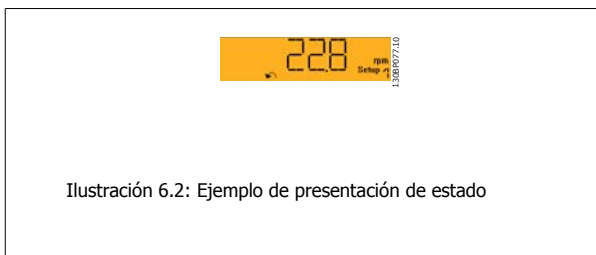
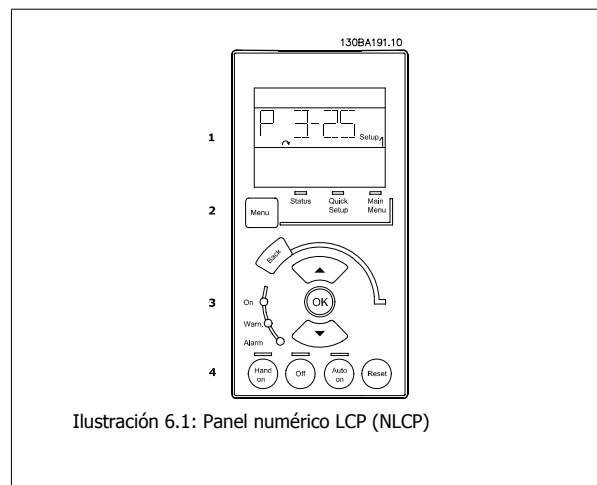
Seleccione uno de los modos siguientes:

Modo Estado: muestra el estado del convertidor de frecuencia o del motor.

Si se produce una alarma, el NLCP cambia automáticamente al modo de estado.

Se pueden mostrar varias alarmas.

Modo configuración rápida o Menú Principal: muestran parámetros y ajustes de los parámetros.



Indicadores luminosos (LEDs):

- LED verde/On: indica si la sección de control está funcionando.
- LED amarillo/Wrn.: indica una advertencia.
- LED rojo parpadeante/Alarm: indica una alarma.

Tecla de menú

Seleccione uno de los modos siguientes:

- Estado
- Quick Setup (Ajuste rápido)
- Main Menu (Menú principal)

Main Menu (Menú principal)

se utiliza para programar todos los parámetros.

Se puede acceder a los parámetros de forma inmediata, a menos que se haya creado una contraseña mediante los parámetros par. 0-60 *Contraseña menú principal*, par. 0-61 *Acceso a menú princ. sin contraseña*, par. 0-65 *Código de menú personal*, par. 0-66 *Acceso a menú personal sin contraseña*.

Quick Setup (Configuración rápida) se utiliza para configurar el convertidor de frecuencia utilizando únicamente los parámetros más esenciales.

Los valores de los parámetros pueden cambiarse utilizando las flechas arriba/abajo cuando el valor parpadea.

Para seleccionar Main Menu (Menú principal), presione varias veces el botón [Menu] hasta que se ilumine el LED Main Menu (Menú principal).

Seleccione el grupo de parámetros [xx-__] y pulse [OK] (Aceptar)

Seleccione el parámetro [__-xx] y pulse [OK] (Aceptar)

Si el parámetro es un parámetro indexado, seleccione el valor del índice y pulse [OK] (Aceptar)

Seleccione el valor de datos deseado y pulse [OK] (Aceptar)

Teclas de navegación

[Back] (Atrás)

se utiliza para volver hacia atrás

Las teclas de flecha [▲] [▼]

se utilizan para desplazarse entre grupos de parámetros, entre parámetros y dentro de éstos.

[OK]

(Aceptar) se utiliza para seleccionar un parámetro marcado con el cursor y para acceder al cambio de un parámetro.

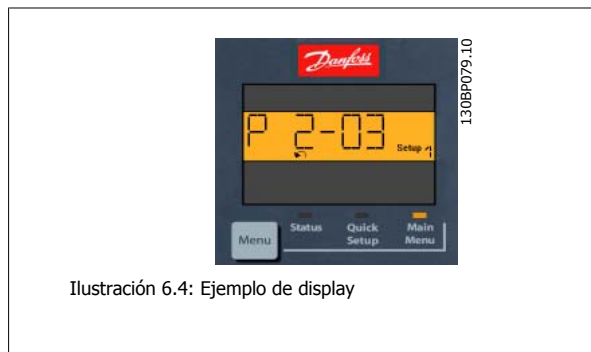


Ilustración 6.4: Ejemplo de display

6

Teclas de funcionamiento

Las teclas para el control local están en la parte inferior del panel de control.

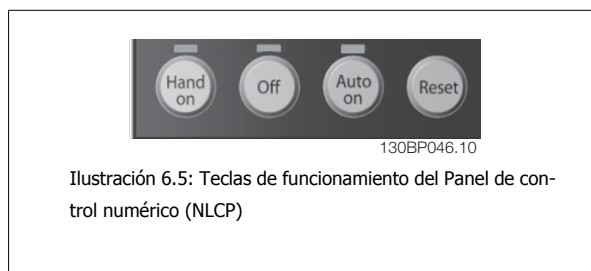


Ilustración 6.5: Teclas de funcionamiento del Panel de control numérico (NLCP)

[Hand on] (Marcha local)

activa el control del convertidor de frecuencia a través del LCP. [Hand on] también pone en marcha el motor, y además ahora es posible introducir los datos de velocidad del mismo mediante las teclas de flecha. Esta tecla puede ser *Activada* [1] o *Desactivada* [0] con par. 0-40 *Botón (Hand on) en LCP*.

Las señales de parada externas activadas por medio de señales de control o de un bus serie anularán los comandos de "arranque" introducidos a través del LCP.

Cuando [Hand on] (Marcha local) está activado, seguirán activas las siguientes señales de control:

- [Hand on] (Marcha local) - [Off] - [Auto on] (Automático)
- Reinicio
- Parada por inercia
- Cambio de sentido
- Selección de ajuste del bit menos significativo - Selección de ajuste del bit más significativo
- Comando de parada desde la comunicación serie
- Parada rápida
- Freno de CC

[Off]

detiene el motor conectado. Esta tecla puede ser *Activada* [1] o *Desactivada* [0] con par. 0-41 *Botón (Off) en LCP*.

Si no se selecciona ninguna función de parada externa y la tecla [Off] (Apagar) está desactivada, se puede detener el motor desconectando la alimentación de red.

[Auto On] (Automático)

permite que el convertidor de frecuencia se controle mediante los terminales de control y comunicación serie. El convertidor de frecuencia se activará cuando reciba una señal de arranque de los terminales de control o del bus. Esta tecla puede ser *Activada* [1] o *Desactivada* [0] con par. 0-42 *[Auto activ.] llave en LCP*.



iNOTA!

Una señal HAND-OFF-AUTO activa mediante las entradas digitales tendrá prioridad sobre las teclas de control [Hand on] (Marcha local) - [Auto on].

[Reset]

se utiliza para reiniciar el convertidor de frecuencia tras una alarma (desconexión). Esta tecla puede ser *Activada* [1] o *Desactivada* [0] con par. 0-43 *Botón (Reset) en LCP*.

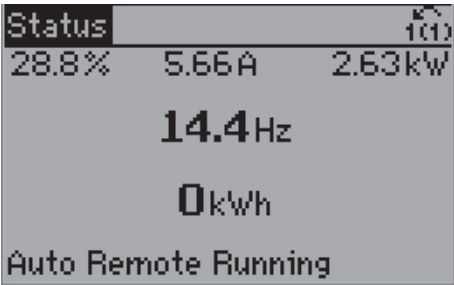
7 Cómo programar el convertidor de frecuencia

7.1 Instrucciones de programación

7.1.1 Ajustes de funciones

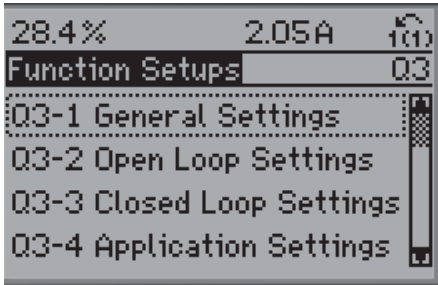
El Ajuste de función proporciona acceso sencillo y rápido a todos los parámetros necesarios para la mayoría de las aplicaciones VLT HVAC Drive, incluidas la mayoría de ventiladores de alimentación y retorno VAV y CAV, ventiladores de torre de refrigeración, bombas de agua primarias, secundarias y de condensador, y otras aplicaciones de bombeo, ventilación y compresión.

Cómo acceder al Ajuste de funciones . Ejemplo




130BT110.10

Ilustración 7.1: Paso 1: Encienda el convertidor de frecuencia (el LED amarillo se ilumina)



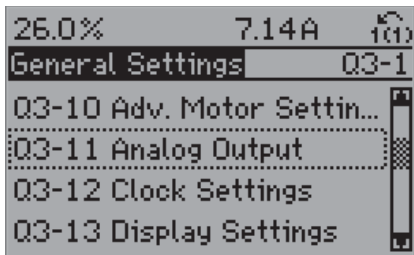
130BT113.10

Ilustración 7.4: Paso 4: Aparecen las opciones de Ajustes de función. Seleccione 03-1 *Ajustes generales*. Pulse [OK] (Aceptar)




130BT111.10

Ilustración 7.2: Paso 2: Pulse el botón [Quick Menus] (aparecen las opciones de los Menús rápidos).



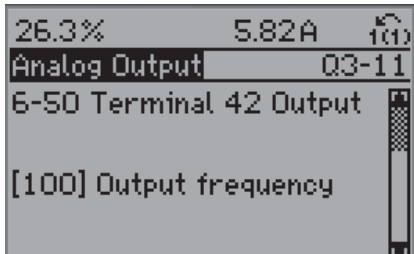
130BT114.10

Ilustración 7.5: Paso 5: Use las teclas de navegación arriba/abajo para desplazarse hasta , por ejemplo, 03-11, *Salidas analógicas*. Pulse [OK] (Aceptar).



130BT112.10

Ilustración 7.3: Paso 3: Use las teclas de navegación arriba/abajo para desplazarse por los Ajustes de función. Pulse [OK] (Aceptar)



130BT115.10

Ilustración 7.6: Paso 6: Seleccione el par. 6-50. Pulse [OK] (Aceptar)

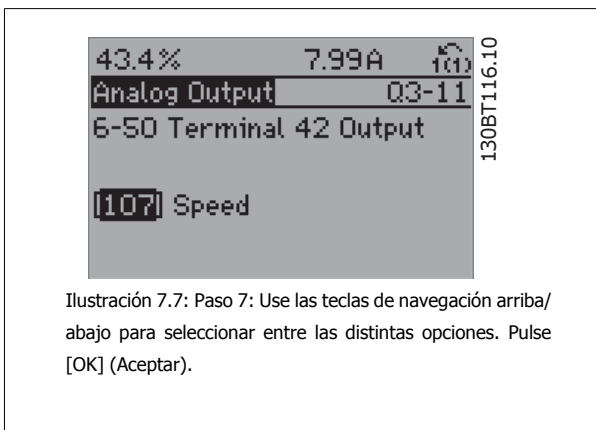


Ilustración 7.7: Paso 7: Use las teclas de navegación arriba/abajo para seleccionar entre las distintas opciones. Pulse [OK] (Aceptar).

Parámetros de ajuste de función

Los parámetros de ajuste de función están agrupados de la siguiente forma:

7

| Q3-1 Ajustes generales | | | |
|--|---|---|--|
| Q3-10 Aj. avanzados del motor | Q3-11 Salida analógica | Q3-12 Ajustes del reloj | Q3-13 Ajustes de display |
| Par. 1-90 <i>Protección térmica motor</i> | Par. 6-50 <i>Terminal 42 salida</i> | Par. 0-70 <i>Fecha y hora</i> | Par. 0-20 <i>Línea de pantalla pequeña 1.1</i> |
| Par. 1-93 <i>Fuente de termistor</i> | Par. 6-51 <i>Terminal 42 salida esc. mín.</i> | Par. 0-71 <i>Formato de fecha</i> | Par. 0-21 <i>Línea de pantalla pequeña 1.2</i> |
| Par. 1-29 <i>Adaptación automática del motor (AMA)</i> | Par. 6-52 <i>Terminal 42 salida esc. máx.</i> | Par. 0-72 <i>Formato de hora</i> | Par. 0-22 <i>Línea de pantalla pequeña 1.3</i> |
| Par. 14-01 <i>Frecuencia conmutación</i> | | Par. 0-74 <i>Horario de verano</i> | Par. 0-23 <i>Línea de pantalla grande 2</i> |
| Par. 4-53 <i>Advert. Veloc. alta</i> | | Par. 0-76 <i>Inicio del horario de verano</i> | Par. 0-24 <i>Línea de pantalla grande 3</i> |
| | | Par. 0-77 <i>Fin del horario de verano</i> | Par. 0-37 <i>Texto display 1</i> |
| | | | Par. 0-38 <i>Texto display 2</i> |
| | | | Par. 0-39 <i>Texto display 3</i> |

| Q3-2 Ajustes de lazo abierto | |
|--|--|
| Q3-20 Referencia digital | Q3-21 Referencia analógica |
| Par. 3-02 <i>Referencia mínima</i> | Par. 3-02 <i>Referencia mínima</i> |
| Par. 3-03 <i>Referencia máxima</i> | Par. 3-03 <i>Referencia máxima</i> |
| Par. 3-10 <i>Referencia interna</i> | Par. 6-10 <i>Terminal 53 escala baja V</i> |
| Par. 5-13 <i>Terminal 29 entrada digital</i> | Par. 6-11 <i>Terminal 53 escala alta V</i> |
| Par. 5-14 <i>Terminal 32 entrada digital</i> | Par. 6-12 <i>Terminal 53 escala baja mA</i> |
| Par. 5-15 <i>Terminal 33 entrada digital</i> | Par. 6-13 <i>Terminal 53 escala alta mA</i> |
| | Par. 6-14 <i>Term. 53 valor bajo ref./realim</i> |
| | Par. 6-15 <i>Term. 53 valor alto ref./realim</i> |

| Q3-3 Ajustes de lazo cerrado | | |
|--|--|--|
| Q3-30 Aj. Zona única Consigna | Q3-31 Aj. Zona única Consigna | Q3-32 Multizona / avanz. |
| Par. 1-00 <i>Modo Configuración</i> | Par. 1-00 <i>Modo Configuración</i> | Par. 1-00 <i>Modo Configuración</i> |
| Par. 20-12 <i>Referencia/Unidad Realimentación</i> | Par. 20-12 <i>Referencia/Unidad Realimentación</i> | Par. 3-15 <i>Fuente 1 de referencia</i> |
| Par. 20-13 <i>Mínima referencia/realim.</i> | Par. 20-13 <i>Mínima referencia/realim.</i> | Par. 3-16 <i>Fuente 2 de referencia</i> |
| Par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i> | Par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i> | Par. 20-00 <i>Fuente realim. 1</i> |
| Par. 6-22 <i>Terminal 54 escala baja mA</i> | Par. 6-10 <i>Terminal 53 escala baja V</i> | Par. 20-01 <i>Conversión realim. 1</i> |
| Par. 6-24 <i>Term. 54 valor bajo ref./realim</i> | Par. 6-11 <i>Terminal 53 escala alta V</i> | Par. 20-02 <i>Unidad fuente realim. 1</i> |
| Par. 6-25 <i>Term. 54 valor alto ref./realim</i> | Par. 6-12 <i>Terminal 53 escala baja mA</i> | Par. 20-03 <i>Fuente realim. 2</i> |
| Par. 6-26 <i>Terminal 54 tiempo filtro constante</i> | Par. 6-13 <i>Terminal 53 escala alta mA</i> | Par. 20-04 <i>Conversión realim. 2</i> |
| Par. 6-27 <i>Terminal 54 cero activo</i> | Par. 6-14 <i>Term. 53 valor bajo ref./realim</i> | Par. 20-05 <i>Unidad fuente realim. 2</i> |
| Par. 6-00 <i>Tiempo Límite Cero Activo</i> | Par. 6-15 <i>Term. 53 valor alto ref./realim</i> | Par. 20-06 <i>Fuente realim. 3</i> |
| Par. 6-01 <i>Función Cero Activo</i> | Par. 6-22 <i>Terminal 54 escala baja mA</i> | Par. 20-07 <i>Conversión realim. 3</i> |
| Par. 20-21 <i>Valor de consigna 1</i> | Par. 6-24 <i>Term. 54 valor bajo ref./realim</i> | Par. 20-08 <i>Unidad fuente realim. 3</i> |
| Par. 20-81 <i>Ctrl. normal/inverso de PID</i> | Par. 6-25 <i>Term. 54 valor alto ref./realim</i> | Par. 20-12 <i>Referencia/Unidad Realimentación</i> |
| Par. 20-82 <i>Veloc. arranque PID [RPM]</i> | Par. 6-26 <i>Terminal 54 tiempo filtro constante</i> | Par. 20-13 <i>Mínima referencia/realim.</i> |
| Par. 20-83 <i>Veloc. arranque PID [Hz]</i> | Par. 6-27 <i>Terminal 54 cero activo</i> | Par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i> |
| Par. 20-93 <i>Ganancia proporc. PID</i> | Par. 6-00 <i>Tiempo Límite Cero Activo</i> | Par. 6-10 <i>Terminal 53 escala baja V</i> |
| Par. 20-94 <i>Tiempo integral PID</i> | Par. 6-01 <i>Función Cero Activo</i> | Par. 6-11 <i>Terminal 53 escala alta V</i> |
| Par. 20-70 <i>Tipo de lazo cerrado</i> | Par. 20-81 <i>Ctrl. normal/inverso de PID</i> | Par. 6-12 <i>Terminal 53 escala baja mA</i> |
| Par. 20-71 <i>Modo Configuración</i> | Par. 20-82 <i>Veloc. arranque PID [RPM]</i> | Par. 6-13 <i>Terminal 53 escala alta mA</i> |
| Par. 20-72 <i>Cambio de salida PID</i> | Par. 20-83 <i>Veloc. arranque PID [Hz]</i> | Par. 6-14 <i>Term. 53 valor bajo ref./realim</i> |
| Par. 20-73 <i>Nivel mínimo de realim.</i> | Par. 20-93 <i>Ganancia proporc. PID</i> | Par. 6-15 <i>Term. 53 valor alto ref./realim</i> |
| Par. 20-74 <i>Nivel máximo de realim.</i> | Par. 20-94 <i>Tiempo integral PID</i> | Par. 6-16 <i>Terminal 53 tiempo filtro constante</i> |
| Par. 20-79 <i>Autoajuste PID</i> | Par. 20-70 <i>Tipo de lazo cerrado</i> | Par. 6-17 <i>Terminal 53 cero activo</i> |
| | Par. 20-71 <i>Modo Configuración</i> | Par. 6-20 <i>Terminal 54 escala baja V</i> |
| | Par. 20-72 <i>Cambio de salida PID</i> | Par. 6-21 <i>Terminal 54 escala alta V</i> |
| | Par. 20-73 <i>Nivel mínimo de realim.</i> | Par. 6-22 <i>Terminal 54 escala baja mA</i> |
| | Par. 20-74 <i>Nivel máximo de realim.</i> | Par. 6-23 <i>Terminal 54 escala alta mA</i> |
| | Par. 20-79 <i>Autoajuste PID</i> | Par. 6-24 <i>Term. 54 valor bajo ref./realim</i> |
| | | Par. 6-25 <i>Term. 54 valor alto ref./realim</i> |
| | | Par. 6-26 <i>Terminal 54 tiempo filtro constante</i> |
| | | Par. 6-27 <i>Terminal 54 cero activo</i> |
| | | Par. 6-00 <i>Tiempo Límite Cero Activo</i> |
| | | Par. 6-01 <i>Función Cero Activo</i> |
| | | Par. 4-56 <i>Advertencia realimentación baja</i> |
| | | Par. 4-57 <i>Advertencia realimentación alta</i> |
| | | Par. 20-20 <i>Función de realim.</i> |
| | | Par. 20-21 <i>Valor de consigna 1</i> |
| | | Par. 20-22 <i>Valor de consigna 2</i> |
| | | Par. 20-81 <i>Ctrl. normal/inverso de PID</i> |
| | | Par. 20-82 <i>Veloc. arranque PID [RPM]</i> |
| | | Par. 20-83 <i>Veloc. arranque PID [Hz]</i> |
| | | Par. 20-93 <i>Ganancia proporc. PID</i> |
| | | Par. 20-94 <i>Tiempo integral PID</i> |
| | | Par. 20-70 <i>Tipo de lazo cerrado</i> |
| | | Par. 20-71 <i>Modo Configuración</i> |
| | | Par. 20-72 <i>Cambio de salida PID</i> |
| | | Par. 20-73 <i>Nivel mínimo de realim.</i> |
| | | Par. 20-74 <i>Nivel máximo de realim.</i> |
| | | Par. 20-79 <i>Autoajuste PID</i> |

| Q3-4 Ajustes de aplicación | | |
|---|--|---|
| Q3-40 Funciones de ventilador | Q3-41 Funciones de bomba | Q3-42 Funciones de compresor |
| Par. 22-60 <i>Func. correa rota</i> | Par. 22-20 <i>Ajuste auto baja potencia</i> | Par. 1-03 <i>Características de par</i> |
| Par. 22-61 <i>Par correa rota</i> | Par. 22-21 <i>Detección baja potencia</i> | Par. 1-71 <i>Retardo arr.</i> |
| Par. 22-62 <i>Retardo correa rota</i> | Par. 22-22 <i>Detección baja velocidad</i> | Par. 22-75 <i>Protección ciclo corto</i> |
| Par. 4-64 <i>Ajuste bypass semiauto</i> | Par. 22-23 <i>Función falta de caudal</i> | Par. 22-76 <i>Intervalo entre arranques</i> |
| Par. 1-03 <i>Características de par</i> | Par. 22-24 <i>Retardo falta de caudal</i> | Par. 22-77 <i>Tiempo ejecución mín.</i> |
| Par. 22-22 <i>Detección baja velocidad</i> | Par. 22-40 <i>Tiempo ejecución mín.</i> | Par. 5-01 <i>Terminal 27 modo E/S</i> |
| Par. 22-23 <i>Función falta de caudal</i> | Par. 22-41 <i>Tiempo reposo mín.</i> | Par. 5-02 <i>Terminal 29 modo E/S</i> |
| Par. 22-24 <i>Retardo falta de caudal</i> | Par. 22-42 <i>Veloc. reinicio [RPM]</i> | Par. 5-12 <i>Terminal 27 entrada digital</i> |
| Par. 22-40 <i>Tiempo ejecución mín.</i> | Par. 22-43 <i>Veloc. reinicio [Hz]</i> | Par. 5-13 <i>Terminal 29 entrada digital</i> |
| Par. 22-41 <i>Tiempo reposo mín.</i> | Par. 22-44 <i>Refer. despertar/Dif. realim.</i> | Par. 5-40 <i>Relé de función</i> |
| Par. 22-42 <i>Veloc. reinicio [RPM]</i> | Par. 22-45 <i>Refuerzo de consigna</i> | Par. 1-73 <i>Motor en giro</i> |
| Par. 22-43 <i>Veloc. reinicio [Hz]</i> | Par. 22-46 <i>Tiempo refuerzo máx.</i> | Par. 1-86 <i>Velocidad baja desconexión [RPM]</i> |
| Par. 22-44 <i>Refer. despertar/Dif. realim.</i> | Par. 22-26 <i>Función bomba seca</i> | Par. 1-87 <i>Velocidad baja desconexión [Hz]</i> |
| Par. 22-45 <i>Refuerzo de consigna</i> | Par. 22-27 <i>Retardo bomba seca</i> | |
| Par. 22-46 <i>Tiempo refuerzo máx.</i> | Par. 22-80 <i>Compensación de caudal</i> | |
| Par. 2-10 <i>Función de freno</i> | Par. 22-81 <i>Aproximación curva cuadrada-lineal</i> | |
| Par. 2-16 <i>Intensidad máx. de frenado de CA</i> | Par. 22-82 <i>Cálculo punto de trabajo</i> | |
| Par. 2-17 <i>Control de sobretensión</i> | Par. 22-83 <i>Velocidad sin caudal [RPM]</i> | |
| Par. 1-73 <i>Motor en giro</i> | Par. 22-84 <i>Velocidad sin caudal [Hz]</i> | |
| Par. 1-71 <i>Retardo arr.</i> | Par. 22-85 <i>Velocidad punto diseño [RPM]</i> | |
| Par. 1-80 <i>Función de parada</i> | Par. 22-86 <i>Velocidad punto diseño [Hz]</i> | |
| Par. 2-00 <i>Intensidad CC mantenida/precalent.</i> | Par. 22-87 <i>Presión a velocidad sin caudal</i> | |
| Par. 4-10 <i>Dirección veloc. motor</i> | Par. 22-88 <i>Presión a velocidad nominal</i> | |
| | Par. 22-89 <i>Caudal en punto de diseño</i> | |
| | Par. 22-90 <i>Caudal a velocidad nominal</i> | |
| | Par. 1-03 <i>Características de par</i> | |
| | Par. 1-73 <i>Motor en giro</i> | |

Consulte también la *Guía de programación VLT HVAC Drive* para obtener una descripción detallada de los grupos de parámetros de Ajustes de funciones.

7.1.2 Modo Menú principal

Tanto el GLCP como el NLCP proporcionan acceso al Menú principal. El modo de Menú principal se selecciona pulsando la tecla [Main Menu] (Menú principal). La ilustración 6.2 muestra la lectura de datos resultante que aparece en el display del GLCP.

De la línea 2 a la línea 5 del display hay una lista de grupos de parámetros que pueden seleccionarse con los botones arriba y abajo.

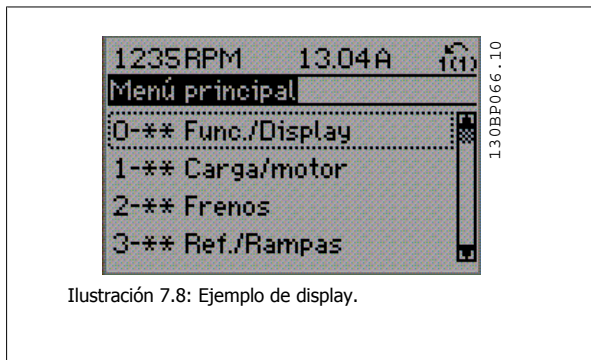


Ilustración 7.8: Ejemplo de display.

Cada parámetro tiene un nombre un número que es siempre el mismo, independientemente del modo de programación. En el modo Menú principal, los parámetros se dividen en grupos. El primer dígito numérico del parámetro (por la izquierda) indica el grupo de parámetro. Además,

Todos los parámetros se pueden modificar en el Menú principal. La configuración de la unidad (par. 1-00 *Modo Configuración*) determinará otros parámetros disponibles para su programación. Por ejemplo, al seleccionar Lazo cerrado se activan parámetros adicionales relacionados con el funcionamiento en lazo cerrado. Al añadir tarjetas opcionales a la unidad, se activan parámetros adicionales asociados al dispositivo opcional.

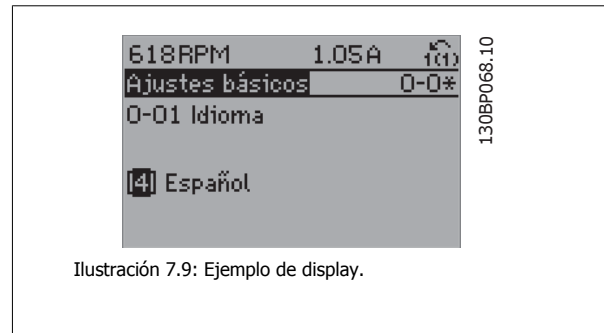
7.1.3 Cambio de datos

1. Pulse la tecla [Quick Menu] (Menú rápido) o [Main Menu] (Menú principal).
2. Utilice las teclas [▲] y [▼] para acceder al grupo de parámetros que desee modificar.
3. Pulse la tecla [OK] (Aceptar).
4. Utilice las teclas [▲] y [▼] para acceder al parámetro que desee modificar.
5. Pulse la tecla [OK] (Aceptar).
6. Utilice las teclas [▲] y [▼] para seleccionar el ajuste correcto para cada parámetro. O bien, para moverse por los dígitos dentro de un número, utilice las teclas . El cursor indica el dígito seleccionado para cambiarse. La tecla [▲] aumenta el valor y la tecla [▼] lo disminuye.
7. Pulse la tecla [Cancel] (Cancelar) para descartar el cambio, o pulse la tecla [OK] (Aceptar) para aceptar el cambio e introducir un nuevo ajuste.

7.1.4 Cambio de un valor de texto

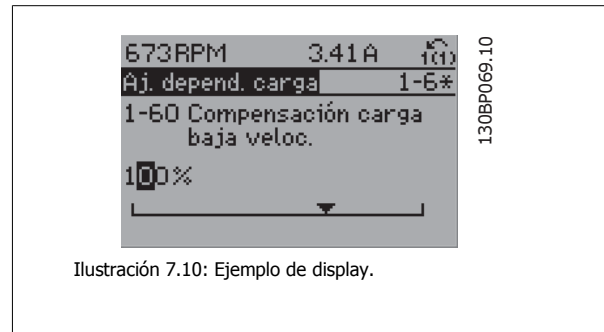
Si el parámetro seleccionado es un valor de texto, cambie el valor de texto con las teclas de navegación arriba/abajo.

La tecla arriba aumenta el valor y la tecla abajo lo disminuye. Coloque el cursor sobre el valor que desee guardar y pulse [OK] (Aceptar).

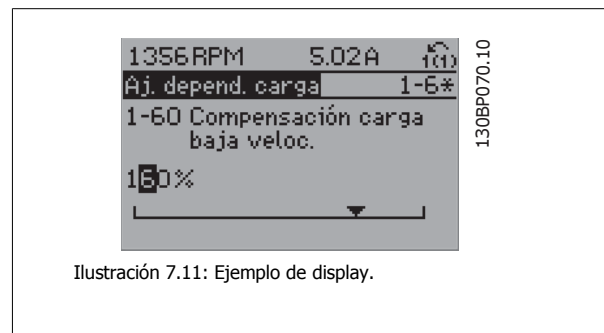


7.1.5 Cambio de un grupo de valores de datos numéricos

Si el parámetro elegido representa un valor de dato numérico, puede cambiar el valor del dato seleccionado con las teclas de navegación [▲] y [▼], y las teclas de navegación arriba y abajo [▲] [▼]. Utilice las teclas de navegación [←] y [→] para mover el cursor horizontalmente.



Utilice las teclas de navegación arriba/abajo para modificar el valor del dato. La tecla arriba aumenta el valor del dato y la tecla abajo lo reduce. Coloque el cursor sobre el valor que desee guardar y pulse [OK] (Aceptar).



7.1.6 Cambio de valor de datos, Paso a paso

Algunos parámetros pueden cambiarse de forma escalonada (por intervalos) o de forma continua. Esto es aplicable a par. 1-20 *Potencia motor [kW]*, par. 1-22 *Tensión motor* y a par. 1-23 *Frecuencia motor*.

Estos parámetros van tomando los distintos valores de datos numéricos de un grupo de valores, o bien toman valores de datos numéricos en continuo cambio.

7.1.7 Lectura y programación de parámetros indexados

Los parámetros se indexan cuando se sitúan en una pila circular.

Del Par. 15-30 *Reg. alarma: código de fallo* al par. 15-32 *Reg. alarma: hora* contienen un registro de fallos que puede consultarse. Elija un parámetro, pulse [OK] (Aceptar) y utilice las teclas de navegación arriba/abajo para desplazarse por el registro de valores.

Utilice par. 3-10 *Referencia interna* como otro ejemplo:

Elija el parámetro, pulse [OK] (Aceptar) y utilice las teclas de navegación arriba/abajo para desplazarse por los valores indexados. Para cambiar el valor del parámetro, seleccione el valor indexado y pulse [OK] (Aceptar). Cambie el valor utilizando las teclas arriba/abajo. Pulse [OK] (Aceptar) para aceptar el nuevo ajuste. Pulse [Cancel] (Cancelar) para cancelar. Pulse [Back] (Atrás) para salir del parámetro.

7.2 Explicaciones de los parámetros frecuentes

| 0-01 Idioma | | |
|-------------|------------------|--|
| Option: | | Función: |
| | | Define el idioma que se usará en el display. El convertidor de frecuencia puede suministrarse con 2 paquetes de idioma diferentes. El inglés y el alemán se incluyen en ambos paquetes. El inglés no puede borrarse ni manipularse. |
| [0] * | English | Parte de los paquetes de idiomas 1-2 |
| [1] | Deutsch | Parte de los paquetes de idiomas 1-2 |
| [2] | Francais | Parte del paquete de idioma 1 |
| [3] | Dansk | Parte del paquete de idioma 1 |
| [4] | Spanish | Parte del paquete de idioma 1 |
| [5] | Italiano | Parte del paquete de idioma 1 |
| [6] | Svenska | Parte del paquete de idioma 1 |
| [7] | Nederlands | Parte del paquete de idioma 1 |
| [10] | Chinese | Paquete de idioma 2 |
| [20] | Suomi | Parte del paquete de idioma 1 |
| [22] | English US | Parte del paquete de idioma 1 |
| [27] | Greek | Parte del paquete de idioma 1 |
| [28] | Bras.port | Parte del paquete de idioma 1 |
| [36] | Slovenian | Parte del paquete de idioma 1 |
| [39] | Korean | Parte del paquete de idioma 2 |
| [40] | Japanese | Parte del paquete de idioma 2 |
| [41] | Turkish | Parte del paquete de idioma 1 |
| [42] | Trad.Chinese | Parte del paquete de idioma 2 |
| [43] | Bulgarian | Parte del paquete de idioma 1 |
| [44] | Srpski | Parte del paquete de idioma 1 |
| [45] | Romanian | Parte del paquete de idioma 1 |
| [46] | Magyar | Parte del paquete de idioma 1 |
| [47] | Czech | Parte del paquete de idioma 1 |
| [48] | Polski | Parte del paquete de idioma 1 |
| [49] | Russian | Parte del paquete de idioma 1 |
| [50] | Thai | Parte del paquete de idioma 2 |
| [51] | Bahasa Indonesia | Parte del paquete de idioma 2 |
| [99] | Unknown | |


0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1

| Option: | Función: |
|---|--|
| | Seleccionar una variable para mostrar en la línea 1, posición izquierda. |
| [0] Ninguno | Ningún valor de display seleccionado |
| [37] Texto display 1 | Es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. |
| [38] Texto display 2 | Es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. |
| [39] Texto display 3 | Es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. |
| [89] Lectura de fecha y hora | Muestra la fecha y la hora actuales. |
| [953] Cód. de advert. Profibus | Muestra advert. de comunicación de Profibus. |
| [1005] Lectura contador errores transm. | Ver el número de errores de transmisión del control CAN desde el último encendido. |
| [1006] Lectura contador errores recepción | Ver el número de errores de recepción de control CAN desde el último encendido. |
| [1007] Lectura contador bus desac. | Ver el número de eventos de bus desactivado producidos desde el último encendido. |
| [1013] Parámetro de advertencia | Ver un código de advertencia específico de DeviceNet. Se asigna un bit independiente a cada advertencia. |
| [1115] Cód. de advertencia LON | Muestra las advertencias específicas LON. |
| [1117] Revisión XIF | Muestra la versión del archivo de la interfaz externa del chip Neuron C en la opción LON. |
| [1118] Revisión LonWorks | Muestra la versión de software del programa de aplicación del chip Neuron C en la opción LON. |
| [1501] Horas funcionam. | Visualiza el número de horas de funcionamiento del motor. |
| [1502] Contador kWh | Visualiza el consumo eléctrico en kWh. |
| [1600] Código de control | Ver el código de control enviado desde el convertidor de frecuencia mediante el puerto de comunicación serie, en código hexadecimal. |
| [1601] Referencia [Unidad] | Referencia total (la suma de referencia digital, analógica, interna, de bus, mantenida, y de enganche arriba y abajo) en la unidad seleccionada. |
| [1602] * Referencia % | Referencia total (la suma de referencia digital, analógica, interna, de bus, mantenida, y de enganche arriba y abajo) en tanto por ciento. |
| [1603] Cód. estado | Código de estado actual. |
| [1605] Valor real princ. [%] | Ver el código de 2 bytes enviado con el código de estado al maestro del bus informando del valor principal real. |
| [1609] Lectura personalizada | Ver las lecturas definidas por el usuario tal como están definidas en par. 0-30 <i>Unidad de lectura personalizada</i> , par. 0-31 <i>Valor mín. de lectura personalizada</i> y par. 0-32 <i>Valor máx. de lectura personalizada</i> . |
| [1610] Potencia [kW] | Potencia real consumida por el motor en kW. |
| [1611] Potencia [HP] | Potencia real consumida por el motor en CV. |
| [1612] Tensión motor | Tensión suministrada al motor. |
| [1613] Frecuencia | Frecuencia del motor, es decir, la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia en Hz. |
| [1614] Intensidad motor | Corriente de fase del motor medida como valor efectivo. |
| [1615] Frecuencia [%] | Frecuencia del motor, es decir, la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia, en porcentaje. |
| [1616] Par [Nm] | La carga actual del motor en forma de porcentaje del par nominal del motor. |

| | | |
|--------|---------------------------|--|
| [1617] | Velocidad [RPM] | Referencia de velocidad del motor. La velocidad actual depende de la compensación de deslizamiento que se esté utilizando (compensación establecida en el par. 1-62 <i>Compensación deslizam.</i>). Si no se utiliza, la velocidad actual será el valor leído en el display menos el deslizamiento del motor. |
| [1618] | Térmico motor | Carga térmica del motor, calculada por la función ETR. Consulte también el grupo de parámetros 1-9* Temperatura motor. |
| [1622] | Par [%] | Muestra el par actual desarrollado en porcentaje. |
| [1626] | Potencia filtrada [kW] | |
| [1627] | Potencia filtrada [CV] | |
| [1630] | Tensión Bus CC | Tensión del circuito intermedio en el convertidor de frecuencia. |
| [1632] | Energía freno / s | Potencia actual de frenado transferida a una resistencia de freno externa. La potencia se indica como un valor instantáneo. |
| [1633] | Energía freno / 2 min | Potencia de frenado transferida a una resistencia de freno externo. La potencia media se calcula de manera continua durante los últimos 120 seg. |
| [1634] | Temp. disipador | Temperatura del disipador actual del convertidor de frecuencia. El límite de desconexión es $95 \pm 5^\circ\text{C}$, y el de reconexión, $70 \pm 5^\circ\text{C}$. |
| [1635] | Térmico inversor | Porcentaje de carga de los inversores. |
| [1636] | Int. Nom. Inv. | Intensidad nominal del convertidor de frecuencia. |
| [1637] | Máx. Int. Inv. | La intensidad máxima del convertidor de frecuencia. |
| [1638] | Estado ctrlador SL | Estado del evento ejecutado por el controlador. |
| [1639] | Temp. tarjeta control | Temperatura de la tarjeta de control. |
| [1650] | Referencia externa | Suma de la referencia externa como porcentaje (suma de analógica/pulso/bus). |
| [1652] | Realimentación [Unit] | Valor de referencia tomado de la entrada o entradas digitales programadas. |
| [1653] | Referencia Digi pot | Ver la contribución del potenciómetro digital al valor total de la referencia real. |
| [1654] | Realim. 1 [Unidad] | Ver valor de Realimentación 1. Consulte también el par. 20-0*. |
| [1655] | Realim. 2 [Unidad] | Ver valor de Realimentación 2. Consulte también el par. 20-0*. |
| [1656] | Realim. 3 [Unidad] | Ver valor de Realimentación 3. Consulte también el par. 20-0*. |
| [1658] | Salida PID [%] | Devuelve el valor de salida del controlador PID de lazo cerrado como porcentaje. |
| [1660] | Entrada digital | Muestra el estado de las entradas digitales. 0 = señal baja; 1 = señal alta Respecto al orden, véase par. 16-60 <i>Entrada digital</i> . El bit 0 está en el extremo derecho. |
| [1661] | Terminal 53 ajuste conex. | Ajuste del terminal de entrada 53. Intensidad = 0; Tensión = 1. |
| [1662] | Entrada analógica 53 | Valor real en la entrada 53 como referencia o valor de protección. |
| [1663] | Terminal 54 ajuste conex. | Ajuste del terminal de entrada 54. Intensidad = 0; Tensión = 1. |
| [1664] | Entrada analógica 54 | Valor real en la entrada 54 como valor de referencia o de protección. |
| [1665] | Salida analógica 42 [mA] | Valor real en mA en la salida 42. Utilice el par. 6-50 <i>Terminal 42 salida</i> para seleccionar la variable representada por la salida 42. |
| [1666] | Salida digital [bin] | Valor binario de todas las salidas digitales. |
| [1667] | Ent. pulsos #29 [Hz] | Valor actual de la frecuencia aplicada en el terminal 29 como entrada de pulsos. |
| [1668] | Ent. pulsos #33 [Hz] | Valor actual de la frecuencia aplicada en el terminal 33 como entrada de pulsos. |
| [1669] | Salida pulsos #27 [Hz] | Valor actual de los pulsos en el terminal 27 en modo de salida digital. |
| [1670] | Salida pulsos #29 [Hz] | Valor actual de los pulsos en el terminal 29 en modo de salida digital. |

| | | |
|--------|-----------------------------|--|
| [1671] | Salida Relé [bin] | Ver los ajustes de todos los relés. |
| [1672] | Contador A | Ver el valor actual del contador A. |
| [1673] | Contador B | Ver el valor actual del contador B. |
| [1675] | Entr. analóg. X30/11 | Valor actual de la señal en la entrada X30/11 (tarjeta de E/S de propósito general opcional) |
| [1676] | Entr. analóg. X30/12 | Valor actual de la señal en la entrada X30/12 (tarjeta de E/S de propósito general opcional) |
| [1677] | Salida analógica X30/8 [mA] | Valor actual en la salida X30/8 (tarjeta de E/S de propósito general opcional). Utilice el par. 6-60 para seleccionar la variable que se deberá mostrar. |
| [1680] | Fieldbus CTW 1 | Código de control (CTW) recibido del bus maestro. |
| [1682] | Fieldbus REF 1 | Valor de referencia principal enviado con el código de control a través de la red de comunicación serie, por ejemplo, desde el BMS, el PLC o cualquier otro controlador maestro. |
| [1684] | Opción comun. STW | Código de estado ampliado de opción de comunicaciones de bus de campo. |
| [1685] | Puerto FC CTW 1 | Código de control (CTW) recibido del bus maestro. |
| [1686] | Puerto FC REF 1 | Código de estado (STW) enviado al bus maestro. |
| [1690] | Código de alarma | Una o más alarmas en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1691] | Código de alarma 2 | Una o más alarmas en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1692] | Cód. de advertencia | Una o más advertencias en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1693] | Código de advertencia 2 | Una o más advertencias en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1694] | Cód. estado amp | Una o varias condiciones de estado en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1695] | Código de estado ampl. 2 | Una o varias condiciones de estado en código hexadecimal (utilizado para comunicación serie) |
| [1696] | Cód. de mantenimiento | Los bits reflejan el estado de los eventos de mantenimiento preventivo programados en el grupo de parámetros 23-1* |
| [1830] | Entr. analóg. X42/1 | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/1 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1831] | Entr. analóg. X42/3 | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/3 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1832] | Entr. analóg. X42/5 | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/5 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1833] | Sal. anal. X42/7 [V] | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/7 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1834] | Sal. anal. X42/9 [V] | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/9 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1835] | Sal. anal. X42/11 [V] | Muestra el valor de la señal aplicada al terminal X42/11 en la tarjeta de E/S analógica. |
| [1850] | Lectura Sensorless [unidad] | |
| [2117] | Referencia 1 Ext. [Unidad] | El valor de la referencia para el controlador de lazo cerrado ampliado 1 |
| [2118] | Realim. 1 Ext. [Unidad] | El valor de la señal de realimentación para el controlador de lazo cerrado ampliado 1 |
| [2119] | Salida 1 Ext. [%] | El valor de la salida del controlador de lazo cerrado ampliado 1 |
| [2137] | Referencia 2 Ext. [Unidad] | El valor de la referencia para el controlador de lazo cerrado ampliado 2 |
| [2138] | Realim. 2 Ext. [Unidad] | El valor de la señal de realimentación para el controlador de lazo cerrado ampliado 2 |
| [2139] | Salida 2 Ext. [%] | El valor de la salida del controlador de lazo cerrado ampliado 2 |
| [2157] | Referencia 3 Ext. [Unidad] | El valor de la referencia para el controlador de lazo cerrado ampliado 3 |
| [2158] | Realim. 3 Ext. [Unidad] | El valor de la señal de realimentación para el controlador de lazo cerrado ampliado 3 |
| [2159] | Salida 3 Ext. [%] | El valor de la salida del controlador de lazo cerrado ampliado 3 |
| [2230] | Potencia falta de caudal | La potencia sin caudal calculada para la velocidad actual de funcionamiento. |
| [2316] | Texto mantenim. | |

| | | |
|--------|----------------------|---|
| [2580] | Estado cascada | Estado de funcionamiento del controlador en cascada |
| [2581] | Estado bomba | Estado de funcionamiento de cada bomba controlada por el controlador en cascada |
| [3110] | Cód. estado bypass | |
| [3111] | Horas func. bypass | |
| [9913] | Tiempo inactiv. | |
| [9914] | Ped. parámbd en cola | |
| [9920] | Temp dis. (TP1) | |
| [9921] | Temp dis. (TP2) | |
| [9922] | Temp dis. (TP3) | |
| [9923] | Temp dis. (TP4) | |
| [9924] | Temp dis. (TP5) | |
| [9925] | Temp dis. (TP6) | |
| [9926] | Temp dis. (TP7) | |
| [9927] | Temp dis. (TP8) | |



¡NOTA!
 Consulte la Guía de programación del VLT HVAC Drive , *MG.11.CX.YY* para obtener más información.

0-21 Línea de pantalla pequeña 1.2

Seleccionar una variable para mostrar en la línea 1, posición central.

Option: **Función:**

| | |
|----------|----------------------|
| [1614] * | Intensidad del motor |
|----------|----------------------|

Las opciones son las mismas que para par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*.

0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3

Option: **Función:**

Seleccionar una variable para mostrar en la línea 1 (posición derecha).

| | |
|--|--|
| Las opciones son las mismas que las que figuran bajo 0-2*. | |
|--|--|

0-23 Línea de pantalla grande 2

Option: **Función:**

Seleccionar una variable para mostrar en la línea 2.

| | |
|--|--|
| Las opciones son las mismas que las que figuran bajo 0-2*. | |
|--|--|

0-24 Línea de pantalla grande 3

Seleccionar una variable para mostrar en la línea 3.

Option: **Función:**

| | |
|----------|--------------|
| [1502] * | Contador kWh |
|----------|--------------|

Las opciones son las mismas que para el par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*.

0-37 Texto display 1**Range:**

0 N/A* [0 - 0 N/A]

Función:

En este parámetro es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. Si se va a mostrar de forma permanente, seleccione Texto display 1 en el par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*, par. 0-21 *Línea de pantalla pequeña 1.2*, par. 0-22 *Línea de pantalla pequeña 1.3*, par. 0-23 *Línea de pantalla grande 2* o par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3*. Utilice los botones ▲ o ▼ del LCP para cambiar un carácter. Utilice los botones ◀ y ▶ para mover el cursor. Cuando un carácter quede resaltado por el cursor, este carácter puede cambiarse. Utilice los botones ▲ o ▼ del LCP para cambiar un carácter. Es posible insertar un carácter colocando el cursor entre dos caracteres y pulsando ▲ o ▼.

0-38 Texto display 2**Range:**

0 N/A* [0 - 0 N/A]

Función:

En este parámetro es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. Si se va a mostrar permanentemente, seleccione Texto display 2 en los par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*, par. 0-21 *Línea de pantalla pequeña 1.2*, par. 0-22 *Línea de pantalla pequeña 1.3*, par. 0-23 *Línea de pantalla grande 2* o par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3*. Utilice los botones ▲ o ▼ del LCP para cambiar un carácter. Utilice los botones ◀ y ▶ para mover el cursor. Cuando un carácter está resaltado por el cursor, puede cambiarse. Es posible insertar un carácter colocando el cursor entre dos caracteres y pulsando ▲ o ▼.

0-39 Texto display 3**Range:**

0 N/A* [0 - 0 N/A]

Función:

En este parámetro es posible escribir una cadena de texto individual para mostrarla en el LCP o para ser leída a través de la comunicación serie. Si se va a mostrar permanentemente, seleccione Texto display 3 en los par. 0-20 *Línea de pantalla pequeña 1.1*, par. 0-21 *Línea de pantalla pequeña 1.2*, par. 0-22 *Línea de pantalla pequeña 1.3*, par. 0-23 *Línea de pantalla grande 2* o par. 0-24 *Línea de pantalla grande 3*. Utilice los botones ▲ o ▼ del LCP para cambiar un carácter. Utilice los botones ◀ y ▶ para mover el cursor. Cuando un carácter está resaltado por el cursor, puede cambiarse. Es posible insertar un carácter colocando el cursor entre dos caracteres y pulsando ▲ o ▼.

0-70 Fecha y hora**Range:**Application [Application dependant]
dependent***Función:****0-71 Formato de fecha****Option:**

[0] * AAAA-MM-DD

[1] * DD-MM-AAAA

[2] MM/DD/AAAA

Función:

Ajusta el formato de fecha que se utilizará en el LCP.

0-72 Formato de hora**Option:**

[0] * 24 h

[1] 12 h

Función:

Ajusta el formato de hora que se utilizará en el LCP.

0-74 Horario de verano

Option: **Función:**

Seleccione cómo debe gestionarse el horario de verano. Para gestionarlo de forma manual introduzca la fecha de inicio y la fecha de fin en los par. 0-76 *Inicio del horario de verano* y par. 0-77 *Fin del horario de verano*.

[0] * No

[2] Manual

0-76 Inicio del horario de verano

Range: **Función:**

Application [Application dependant]
dependent*

0-77 Fin del horario de verano

Range: **Función:**

Application [Application dependant]
dependent*

1-00 Modo Configuración

Option: **Función:**

[0] * Lazo abierto

La velocidad del motor se determina aplicando una referencia de velocidad o ajustando la velocidad deseada en modo manual.
El modo de lazo abierto también se utiliza si el convertidor de frecuencia forma parte de un sistema de control de lazo cerrado basado en un controlador PID externo que proporciona una señal de referencia de velocidad como salida.

[3] Lazo cerrado

La velocidad del motor se determinará mediante una referencia procedente del controlador PID integrado, variando la velocidad del motor como parte de un proceso de control de lazo cerrado (p.ej. presión o flujo constantes) El controlador PID debe configurarse en 20-** o a través de los ajustes de función a los que se accede pulsando el botón [Quick Menus] (Menús rápidos).



¡NOTA!

Este parámetro no se puede cambiar cuando el motor está en marcha.



¡NOTA!

Cuando se configura para lazo cerrado, los comandos Cambio de sentido y Arranque y cambio de sentido no invertirán el sentido de giro del motor.

1-03 Características de par

Option: **Función:**

[0] * Par compresor

Compresor [0]: Para control de velocidad de compresores de hélice y de desplazamiento. Proporciona una tensión optimizada para una característica de carga de par constante del motor, en todo el rango hasta 10 Hz.

[1] Par variable

Par variable [1]: Para control de velocidad de bombas centrífugas y ventiladores. También se utiliza para controlar más de un motor desde el mismo convertidor de frecuencia (por ejemplo, varios ventiladores de un condensador o varios ventiladores de una torre de refrigeración). Proporciona una tensión optimizada para una característica de carga de par cuadrada del motor.

[2] Optim. auto. energía CT

Optimización energética autom. de compresor [2]: Para control energéticamente óptimo de velocidad de compresores de hélice y de desplazamiento. Ofrece una tensión optimizada para una carga de par constante característica del motor en todo el rango hasta 15 Hz, pero la función OAE adaptará

además la tensión exactamente a la situación de carga actual, reduciendo así el consumo y el ruido audible del motor. Para obtener un rendimiento óptimo, el cos phi del factor de potencia del motor debe ajustarse debidamente. Este valor se ajusta en par. 14-43 *Cosphi del motor*. El parámetro tiene un valor predeterminado que se ajusta automáticamente al programar los datos del motor. Estos ajustes garantizan típicamente una tensión óptima para el motor, aunque si el factor de potencia del motor, cos phi, necesita un ajuste, debe realizarse una función AMA mediante par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA)*. Raramente es necesario ajustar manualmente el parámetro del factor de potencia del motor.

[3] * Optim. auto. energía VT

Optimización automática de energía VT[3]: para un control de velocidad óptimo, y energéticamente eficaz, para bombas centrífugas y ventiladores. Ofrece una tensión optimizada para una característica de carga de par cuadrado del motor, pero la función OAE adaptará además la tensión exactamente a la situación de carga actual, reduciendo así el consumo y el ruido audible del motor. Para obtener un rendimiento óptimo, el cos phi del factor de potencia del motor debe ajustarse debidamente. Este valor se ajusta en par. 14-43 *Cosphi del motor*. El parámetro tiene un valor predeterminado y se ajusta automáticamente al programar los datos del motor. Estos ajustes garantizan una tensión óptima del motor, aunque si el motor necesita un ajuste del factor de potencia cos phi, debe realizarse un AMA mediante par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA)*. Raramente es necesario ajustar manualmente el parámetro del factor de potencia del motor.

7

1-20 Potencia motor [kW]

Range: **Función:**

Application [Application dependant] dependent*

1-21 Potencia motor [CV]

Range: **Función:**

Application [Application dependant] dependent*

1-22 Tensión motor

Range: **Función:**

Application [Application dependant] dependent*

1-23 Frecuencia motor

Range: **Función:**

Application [20 - 1000 Hz] dependent*

Seleccionar la frecuencia del motor a partir de los datos de la placa de características del motor. Para el funcionamiento a 87 Hz con motores de 230/400 V, ajuste los datos de la placa de características para 230 V/50 Hz. Adapte par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* y par. 3-03 *Referencia máxima* a la aplicación de 87 Hz.



¡NOTA!

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

1-24 Intensidad motor

Range: **Función:**

Application [Application dependant] dependent*



¡NOTA!

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

1-25 Veloc. nominal motor**Range:**Application [100 - 60000 RPM]
dependent***Función:**

Introducir el valor de la velocidad nominal del motor según los datos de la placa de características del mismo. Estos datos se utilizan para calcular compensaciones automáticas del motor.

**¡NOTA!**

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

1-28 Comprob. rotación motor**Option:****Función:**

A continuación de la instalación y conexión del motor, esta función permite verificar la correcta dirección de rotación del motor. Al activar esta función se anulan los comandos por cualquier bus o entrada digital, excepto el bloqueo externo y la parada de seguridad (si se incluyen).

[0] * No La comprobación de la rotación del motor no está activa.

[1] Activado La comprobación de la rotación del motor está activada. Una vez activada, el display muestra: "¡Nota! El motor puede girar en dirección equivocada."

Pulsando [OK], [Back] o [Cancel] (Aceptar, Atrás o Cancelar) se borra el mensaje y se muestra otro nuevo: "Pulse [Hand on] para arrancar el motor. Pulse [Cancel] para cancelar." Pulsando [Hand on] se arranca el motor a 5 Hz en dirección hacia adelante y el display muestra: "Motor en funcionamiento. Compruebe que la dirección de rotación es la correcta. Pulse [Off] para detener el motor." Pulsando [Off] se detiene el motor y se reinicia el parámetro par. 1-28 *Comprob. rotación motor*. Si la dirección de rotación del motor es incorrecta, deben intercambiarse dos cables de fase del motor. **IMPORTANTE:**



Antes de desconectar los cables de fase, desconecte la alimentación de red.

1-29 Adaptación automática del motor (AMA)**Option:****Función:**La función AMA optimiza el rendimiento dinámico del motor optimizando automáticamente los parámetros avanzados del mismo par. 1-30 *Resistencia estator (Rs)* a par. 1-35 *Reactancia princ. (Xh)* con el motor parado.

[0] * No Sin función

[1] Act. AMA completo realiza el AMA de la resistencia del estátor R_s , la resistencia del rotor R_r , la reactancia de fuga del estátor X_1 , la reactancia de fuga del rotor X_2 y la reactancia principal X_n .[2] Act. AMA reducido Realiza un AMA reducido de la resistencia del estátor R_s sólo en el sistema. Seleccione esta opción si se utiliza un filtro LC entre el convertidor de frecuencia y el motor.

Active la función AMA pulsando la tecla [Hand on] después de seleccionar [1] ó [2]. Véase también la sección *Adaptación automática del motor* en la Guía de Diseño. Tras una secuencia normal, el display mostrara el mensaje: "Pulse [OK] para finalizar AMA". Después de pulsar la tecla [OK], el convertidor de frecuencia está listo para su uso.

NOTA:

- Para obtener la mejor adaptación del convertidor de frecuencia, ejecute el AMA en un motor frío.
- AMA no se puede realizar mientras el motor esté en funcionamiento.



iNOTA!

Es importante configurar correctamente el par. 1-2* Datos de motor, ya que forman parte del algoritmo del AMA. Se debe llevar a cabo un AMA para conseguir el rendimiento dinámico óptimo del motor. Este proceso puede tardar hasta 10 minutos, según la clasificación de potencia del motor.



iNOTA!

Evite la generación externa de par durante la función AMA.



iNOTA!

Si cambia alguno de los ajustes del par. 1-2* Datos de motor, y de par. 1-30 *Resistencia estator (Rs)* a par. 1-39 *Polos motor*, los parámetros avanzados del motor, volverán al ajuste predeterminado. Este parámetro no se puede ajustar con el motor en marcha.



iNOTA!

El AMA completo debe ejecutarse sin filtro, mientras que el AMA reducido debe ejecutarse con filtro.

Véase la sección *Ejemplos de aplicaciones > Adaptación automática del motor* en la Guía de Diseño.

1-71 Retardo arr.

Range:

0.0 s* [0.0 - 120.0 s]

Función:

La función seleccionada en par. 1-80 *Función de parada* está activa en el periodo de retardo. Introducir el tiempo de retardo requerido antes de comenzar la aceleración.

1-73 Motor en giro

Option:

Función:

Esta función hace posible "atrapar" un motor que, por un corte de electricidad, gira sin control. Cuando par. 1-73 *Motor en giro* está activado, par. 1-71 *Retardo arr.* no tiene ninguna función. La dirección de búsqueda para arranque con el motor en giro está enlazada con el ajuste de par. 4-10 *Dirección veloc. motor*. *Izqda. a dcha* [0]: Búsqueda de motor en giro en sentido horario. Si no tiene éxito, se realiza un frenado de CC. *Ambos sentidos* [2]: La función arranque con motor en giro realizará primero una búsqueda en la dirección determinada por la última referencia (dirección). Si no se encuentra la velocidad, realizará una búsqueda en la otra dirección. Si esto tampoco tiene éxito, se activará un frenado de CC en el tiempo ajustado en par. 2-02 *Tiempo de frenado CC*. El arranque tendrá lugar entonces a partir de 0 Hz.

[0] * Desactivado

Seleccione *Desactivado* [0] si no se requiere esta función.

[1] Activado

Seleccione *Activado* [1] para que el convertidor de frecuencia pueda "atrapar" y controlar a un motor en giro.

1-80 Función de parada

Option:

Función:

Seleccione la función a realizar por el convertidor de frecuencia después de una orden de parada o después de que la velocidad disminuya al valor ajustado en par. 1-81 *Vel. mín. para func. parada [RPM]*.

[0] * Inercia

Deja el motor en el modo libre.

[1] CC mantenida/precalent. motor

El motor recibe una intensidad de CC mantenida (véase. par. 2-00 *Intensidad CC mantenida/precalent.*).

1-86 Velocidad baja desconexión [RPM]**Range:**

0 RPM* [Application dependant]

Función:

Si la Velocidad de desconexión se ajusta a 0, la función no está activa.

Si la velocidad, en cualquier momento tras el arranque (o durante una parada), cae por debajo del valor del parámetro, el convertidor de frecuencia se desconectará con una alarma [A49] Límite de velocidad. Función de parada.

**¡NOTA!**Este parámetro sólo está disponible si par. 0-02 *Unidad de velocidad de motor* está ajustado como [RPM].**1-87 Velocidad baja desconexión [Hz]****Range:**

0.0 Hz* [Application dependant]

Función:

Si la Velocidad de desconexión se ajusta a 0, la función no está activa.

Si la velocidad, en cualquier momento tras el arranque (o durante una parada), cae por debajo del valor del parámetro, el convertidor de frecuencia se desconectará con una alarma [A49] Límite de velocidad. Función de parada.

**¡NOTA!**Este parámetro sólo está disponible si par. 0-02 *Unidad de velocidad de motor* está ajustado a [Hz].

7

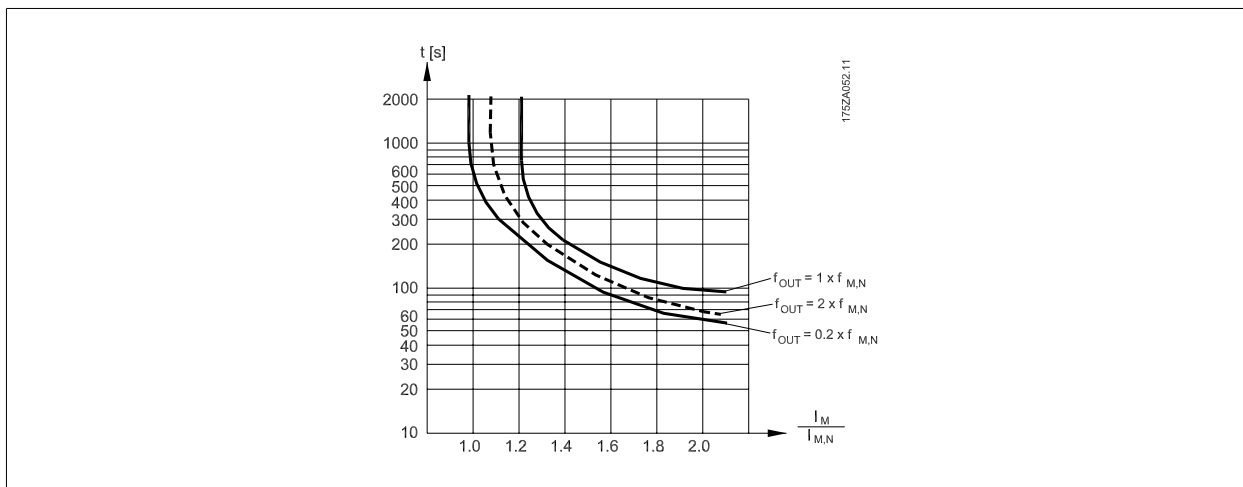
1-90 Protección térmica motor**Option:****Función:**

El convertidor de frecuencia determina la temperatura del motor para la protección contra sobrecarga del motor de dos formas distintas:

- Mediante un sensor de termistor conectado a una de las entradas analógicas o digitales (par. 1-93 *Fuente de termistor*).
- Mediante cálculo de la carga térmica (ETR, relé termoelectrónico), basándose en la carga actual y el tiempo. La carga térmica calculada se compara con la intensidad $I_{M,N}$ y la frecuencia $f_{M,N}$ nominales del motor. Los cálculos estiman la necesidad de una carga menor a menor velocidad debido a una refrigeración más baja por parte del ventilador integrado en el motor.

| | | |
|-------|-------------------|--|
| [0] | Sin protección | Si el motor está sobrecargado continuamente y no se desea ninguna advertencia o desconexión del convertidor. |
| [1] | Advert. termistor | Activa una advertencia cuando el termistor conectado al motor reacciona en caso de sobrettemperatura del motor. |
| [2] | Descon. termistor | Detiene (desconecta) el convertidor de frecuencia cuando el termistor del motor reacciona por sobrettemperatura del mismo. |
| [3] | Advert. ETR 1 | |
| [4] * | Descon. ETR 1 | |
| [5] | Advert. ETR 2 | |
| [6] | Descon. ETR 2 | |
| [7] | Advert. ETR 3 | |
| [8] | Descon. ETR 3 | |
| [9] | Advert. ETR 4 | |
| [10] | Descon. ETR 4 | |

Las funciones ETR (relé termoelectrónico) 1-4 calcularán la carga cuando el ajuste seleccionado esté activo. Por ejemplo, ETR-3 empieza a calcular cuando se selecciona el ajuste 3. Para el mercado norteamericano: Las funciones ETR proporcionan protección de sobrecarga del motor de la clase 20, de acuerdo con NEC.



7



¡NOTA!

Danfoss recomienda utilizar una tensión de suministro del termistor de 24 V CC.

1-93 Fuente de termistor

| Option: | Función: |
|---------|---|
| | Seleccionar la entrada a la que debe conectarse el termistor (sensor PTC). No se puede seleccionar una opción de entrada analógica [1] o [2] si dicha entrada analógica ya está siendo utilizada como fuente de referencia (seleccionada en par. 3-15 <i>Fuente 1 de referencia</i> , par. 3-16 <i>Fuente 2 de referencia</i> o par. 3-17 <i>Fuente 3 de referencia</i>). Cuando se utilice la opción MCB112, debe seleccionarse siempre [0] <i>Ninguna</i> . |

- [0] * Ninguno
- [1] Entrada analógica 53
- [2] Entrada analógica 54
- [3] Entrada digital 18
- [4] Entrada digital 19
- [5] Entrada digital 32
- [6] Entrada digital 33



¡NOTA!

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



¡NOTA!

La entrada digital debe ajustarse a [0] *PNP - Activa a 24V* en el parámetro 5-00.

2-00 Intensidad CC mantenida/precalent.

Range:

50 %* [Application dependant]

Función:

Introducir un valor de intensidad mantenida como valor porcentual de la intensidad nominal del motor $I_{M,N}$ ajustada en par. 1-24 *Intensidad motor*. El 100% de la intensidad de CC mantenida corresponde a $I_{M,N}$.

Este parámetro mantiene el funcionamiento del motor (par mantenido) o precalienta el motor. Este par. está activo si se selecciona [1] CC mantenida/precal. en par. 1-80 *Función de parada*.



¡NOTA!

El valor máximo depende de la intensidad nominal del motor.

¡NOTA!

Evite la intensidad al 100% durante demasiado tiempo. Puede dañar el motor.

2-10 Función de freno

Option:

[0] * No

Función:

Sin resistencia de freno instalada.

[1] Freno con resistencia

Resistencia de freno incorporada al sistema para disipar el exceso la energía de frenado como calor. La conexión de una resistencia de freno permite una mayor tensión de CC durante el frenado (funcionamiento de generación). La función Freno con resistencia sólo está activa en convertidores de frecuencia con freno dinámico integrado.

[2] Frenado de CA

El freno CA solo funciona en modo Par Compresor en par. 1-03 *Características de par.*

2-16 AC brake Max. Current

Range:

100.0 %* [0.0 - 1000.0 %]

Función:

Introducir la máxima corriente admisible al usar freno de CA para evitar recalentam. bobinados motor. La función de freno de CA solo está disponible en modo Flux (solo FC 302).

2-17 Control de sobretensión

Option:

[0] Desactivado

Función:

El control de sobretensión (OVC) reduce el riesgo de que el convertidor de frecuencia se desconecte debido a un exceso de tensión en el bus CC provocado por la energía generativa procedente de la carga.

[0] Desactivado

No se requiere esta función.

[2] * Activado

Activa OVC.



¡NOTA!

El tiempo de rampa se ajusta automáticamente para evitar la desconexión del convertidor de frecuencia.

3-02 Referencia mínima

Range:

Application [Application dependant] dependent*

Función:

3-03 Referencia máxima

Range:

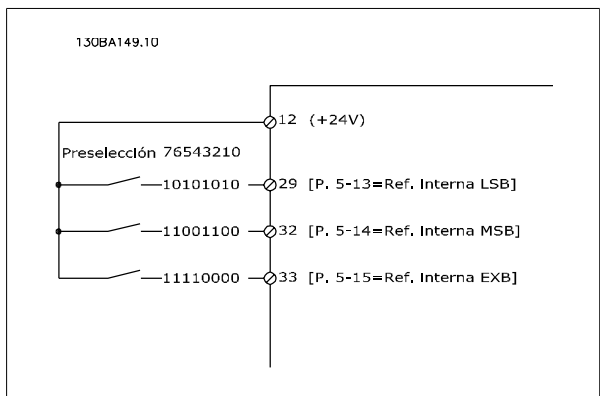
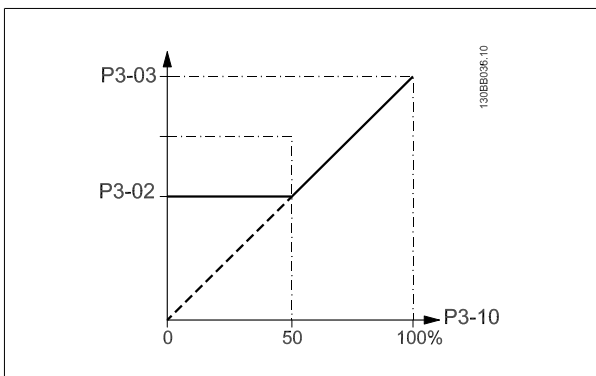
Application [Application dependant] dependent*

Función:

3-10 Referencia interna

Indexado [8]

| Range: | Función: |
|------------------------------|--|
| 0.00 %* [-100.00 - 100.00 %] | Es posible programar hasta 8 referencias internas distintas (0-7) en este parámetro, utilizando programación indexada. La referencia interna se indica en forma de porcentaje del valor Ref _{MÁX} (par. 3-03 <i>Referencia máxima</i> , para lazo cerrado, consulte par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i>). Cuando utilice referencias internas, seleccione Ref. interna LSB /MSB /EXB [16], [17] o [18] para las correspondientes entradas digitales en el grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales. |



7

3-11 Velocidad fija [Hz]

| Range: | Función: |
|--|----------|
| Application [Application dependant] dependent* | |

3-15 Fuente 1 de referencia

| Option: | Función: |
|---------|--|
| | Seleccionar la entrada de referencia a utilizar para la primera señal de referencia. par. 3-15 <i>Fuente 1 de referencia</i> , par. 3-16 <i>Fuente 2 de referencia</i> y par. 3-17 <i>Fuente 3 de referencia</i> definen hasta tres señales de referencia distintas. La suma de estas señales de referencia define la referencia actual. Este parámetro no se puede ajustar con el motor en marcha. |

- [0] Sin función
- [1] * Entrada analógica 53
- [2] Entrada analógica 54
- [7] Entrada pulsos 29
- [8] Entrada pulsos 33
- [20] Potencióm. digital
- [21] Entrada analógica X30/11
- [22] Entrada analógica X30/12
- [23] Entr. analóg. X42/1
- [24] Entr. analóg. X42/3
- [25] Entr. analóg. X42/5
- [30] Lazo cerrado 1 ampl.
- [31] Lazo cerrado 2 ampl.
- [32] Lazo cerrado 3 ampl.

3-16 Fuente 2 de referencia

Option:

Función:

Seleccionar la entrada de referencia a utilizar para la segunda señal de referencia. par. 3-15 *Fuente 1 de referencia*, par. 3-16 *Fuente 2 de referencia* y par. 3-17 *Fuente 3 de referencia* definen hasta tres señales de referencia distintas. La suma de estas señales de referencia define la referencia actual.

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

- [0] Sin función
- [1] Entrada analógica 53
- [2] Entrada analógica 54
- [7] Entrada pulsos 29
- [8] Entrada pulsos 33
- [20] * Potencióm. digital
- [21] Entrada analógica X30/11
- [22] Entrada analógica X30/12
- [23] Entr. analóg. X42/1
- [24] Entr. analóg. X42/3
- [25] Entr. analóg. X42/5
- [30] Lazo cerrado 1 ampl.
- [31] Lazo cerrado 2 ampl.
- [32] Lazo cerrado 3 ampl.

3-19 Velocidad fija [RPM]

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

4-10 Dirección veloc. motor

Option:

Función:

Seleccione la dirección deseada para la velocidad del motor.
Use este par. para impedir que se produzcan cambios de sentido no deseados.

- [0] Izqda. a dcha. Sólo se permite el funcionamiento en el sentido horario.
- [2] * Ambos sentidos Se permite el funcionamiento de izquierda a derecha y viceversa.



¡NOTA!

El ajuste de par. 4-10 *Dirección veloc. motor* tiene su efecto en el Motor en giro en par. 1-73 *Motor en giro*.

4-11 Límite bajo veloc. motor [RPM]**Range:** **Función:**Application [Application dependant]
dependent***4-12 Límite bajo veloc. motor [Hz]****Range:** **Función:**Application [Application dependant]
dependent***4-13 Límite alto veloc. motor [RPM]****Range:** **Función:**Application [Application dependant]
dependent***¡NOTA!**La frecuencia de salida máxima no puede superar en más de un 10% la frecuencia de conmutación del inversor (par. 14-01 *Frecuencia conmutación*).

7

**¡NOTA!**Cualquier cambio en el par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* reiniciará el valor del par. 4-53 *Advert. Veloc. alta* al mismo valor ajustado en el par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]*.**4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]****Range:** **Función:**Application [Application dependant]
dependent***¡NOTA!**La frecuencia de salida máxima no puede superar en más de un 10% la frecuencia de conmutación del inversor (par. 14-01 *Frecuencia conmutación*).**4-53 Advert. Veloc. alta****Range:** **Función:**Application [Application dependant]
dependent***¡NOTA!**Cualquier cambio en el par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* reiniciará el valor del par. 4-53 *Advert. Veloc. alta* al mismo valor ajustado en el par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]*.¡Si se necesita un valor diferente en par. 4-53 *Advert. Veloc. alta*, debe ajustarse después de programar par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]*!

4-56 Advertencia realimentación baja**Range:**

-999999.99 [Application dependant]
9 Pro-
cessCtrlU-
nit*

Función:

Introducir el límite de realimentación inferior. Cuando la realimentación cae por debajo de este límite, el display indica "Realimentación baja". Las salidas de señal pueden programarse para producir una señal de estado en el terminal 27 ó 29 y en la salida de relé 01 ó 02.

-999999.99 [Application dependant]
9 Pro-
cessCtrlU-
nit*

4-57 Advertencia realimentación alta**Range:**

999999.999 [Application dependant]
ProcessCtr-
lUnit*

Función:

Introducir el límite de realimentación superior. Cuando la realimentación supera este límite, el display indica "Realimentación alta". Las salidas de señal pueden programarse para producir una señal de estado en el terminal 27 ó 29 y en la salida de relé 01 ó 02.

999999.999 [Application dependant]
ProcessCtr-
lUnit*

4-64 Ajuste bypass semiauto**Option:**

[0] * No

Función:

Sin función

[1] Activado

Inicia el ajuste del bypass semiautomático y continúa el procedimiento descrito anteriormente.

5-01 Terminal 27 modo E/S**Option:**

[0] * Entrada

Función:

Define el terminal 27 como entrada digital.

[1] Salida

Define el terminal 27 como salida digital.

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

5-02 Terminal 29 modo E/S**Option:**

[0] * Entrada

Función:

Define el terminal 29 como entrada digital.

[1] Salida

Define el terminal 29 como salida digital.

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

5-12 Terminal 27 entrada digital

Las mismas opciones y funciones que el par. 5-1* excepto para *Entrada de pulsos*.

Option:

[0] * Sin función

Función:**5-13 Terminal 29 entrada digital**

Las mismas opciones y funciones que el par. 5-1*.

Option:

[14] * Veloc. fija

Función:**5-14 Terminal 32 entrada digital**

Las mismas opciones y funciones que el par. 5-1*, excepto para *Entrada de pulsos*.

Option:

[0] * Sin función

Función:

5-15 Terminal 33 entrada digital

Las mismas opciones y funciones que el par. 5-1* Entradas digitales.

Option:**Función:**

[0] * Sin función

5-40 Relé de función

Matriz [8]

(Relé 1 [0], Relé 2 [1])

Opción MCB 105: Relé 7 [6], Relé 8 [7] y Relé 9 [8])

Seleccionar opciones para definir la función de los relés.

La selección de cada relé mecánico se realiza en un parámetro indexado.

Option:**Función:**

[0] * Sin función

Indexado [8]

(Relé 1 [0], Relé 2 [1])

Opción MCB 105: Relé 7 [6], Relé 8 [7] y Relé 9 [8])

[1] Ctrl prep.

[2] Unidad Lista

[3] Unid. lista/remoto

[4] Interr./sin advert.

[5] * Funcionamiento Ajuste predeterminado para el relé 2.

[6] Func./sin advert.

[8] Func. en ref./sin adv.

[9] * Alarma Ajuste predeterminado para el relé 1.

[10] Alarma o advertencia

[11] En límite par

[12] Fuera ran. intensidad

[13] Corriente posterior, baja

[14] Corriente anterior, alta

[15] Fuera del rango de velocidad

[16] Velocidad posterior, baja

[17] Velocidad anterior, alta

[18] Fuera rango realim.

[19] < que realim. alta

[20] > que realim. baja

[21] Advertencia térmica

[25] Cambio sentido

[26] Bus OK

[27] Límite par y parada

[28] Freno, sin advert.

[29] Fren. prep. sin fallos

[30] Fallo freno (IGBT)

[35] Parada externa

[36] Bit cód. control 11

[37] Bit cód. control 12

[40] Fuera rango de ref.

[41] Bajo ref., alta

[42] Sobre ref., alta

| | |
|-------|-------------------------|
| [45] | Contr. bus |
| [46] | Ctrl. bus, 1 si t. lím. |
| [47] | Ctrl. bus, 0 si t. lím. |
| [60] | Comparador 0 |
| [61] | Comparador 1 |
| [62] | Comparador 2 |
| [63] | Comparador 3 |
| [64] | Comparador 4 |
| [65] | Comparador 5 |
| [70] | Regla lógica 0 |
| [71] | Regla lógica 1 |
| [72] | Regla lógica 2 |
| [73] | Regla lógica 3 |
| [74] | Regla lógica 4 |
| [75] | Regla lógica 5 |
| [80] | Salida digital SL A |
| [81] | Salida digital SL B |
| [82] | Salida digital SL C |
| [83] | Salida digital SL D |
| [84] | Salida digital SL E |
| [85] | Salida digital SL F |
| [160] | Sin alarma |
| [161] | Func. inverso |
| [165] | Ref. local activa |
| [166] | Ref. remota activa |
| [167] | Com. arranque act. |
| [168] | Modo manual |
| [169] | Modo automático |
| [180] | Fallo de reloj |
| [181] | Manten. previo |
| [190] | Falta de caudal |
| [191] | Bomba seca |
| [192] | Fin de curva |
| [193] | Modo reposo |
| [194] | Correa rota |
| [195] | Control válvula bypass |
| [196] | Modo Incendio |
| [197] | Modo Incendio activo |
| [198] | Bypass conv. |
| [211] | Bomba de cascada 1 |
| [212] | Bomba de cascada 2 |
| [213] | Bomba de cascada 3 |

6-01 Función Cero Activo

Option: **Función:**

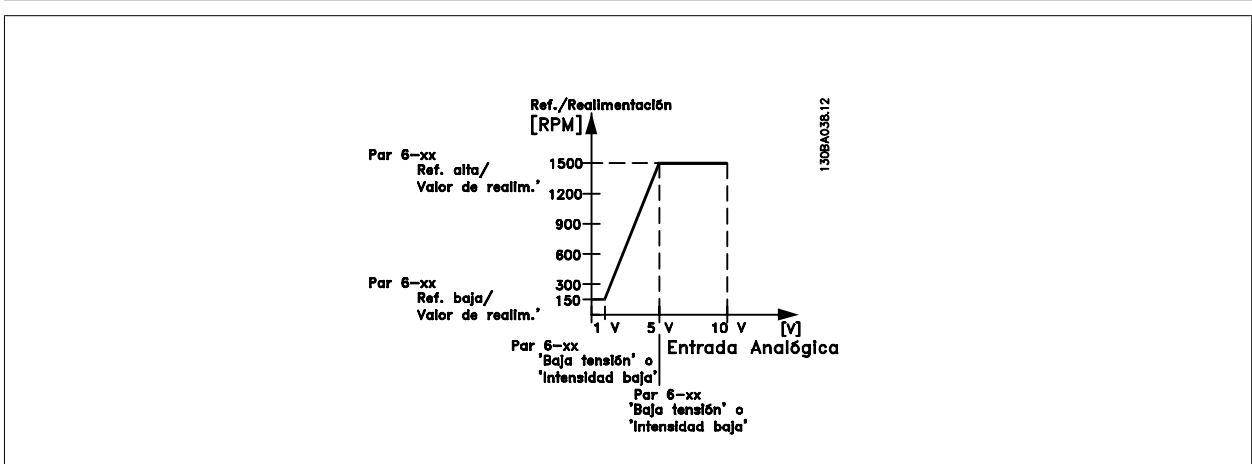
Selec. función de tiempo lím. La función ajustada en par. 6-01 *Función Cero Activo* se activa si la señal de entrada del terminal 53 o 54 es inferior al 50% del valor del par. 6-10 *Terminal 53 escala baja V*, par. 6-12 *Terminal 53 escala baja mA*, par. 6-20 *Terminal 54 escala baja V* o par. 6-22 *Terminal 54 escala baja mA* durante el tiempo del par. 6-00 *Tiempo Límite Cero Activo*. Si varios tiempos límites tienen lugar simultáneamente, el convertidor de frecuencia da prioridad a las funciones de tiempo límite de la siguiente manera:

1. Par. 6-01 *Función Cero Activo*
2. Par. 8-04 *Función tiempo límite ctrl.*

La frecuencia de salida del convertidor puede:

- [1] mantenerse en su valor actual
- [2] pasar a parada
- [3] pasar a la velocidad fija
- [4] pasar a la velocidad máxima
- [5] pasar a parada y a una posterior desconexión

- [0] * No
- [1] Mant. salida
- [2] Parada
- [3] Velocidad fija
- [4] Velocidad max.
- [5] Parada y desconexión



6-02 Función Cero Activo en modo incendio

Option: **Función:**

La función ajustada en par. 6-01 *Función Cero Activo* se activa si la señal de entrada de las entradas analógicas es inferior al 50% del valor definido en el grupo de parámetros 6-1* a 6-6* "Terminal xx escala baja mA" o "Terminal xx escala baja V" durante el tiempo definido en par. 6-00 *Tiempo Límite Cero Activo*.

- [0] * No
- [1] Mant. salida
- [2] Parada
- [3] Velocidad fija
- [4] Velocidad max.

6-10 Terminal 53 escala baja V**Range:**

0.07 V* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de tensión bajo. Este valor de escalado de entrada analógica debe corresponderse con el valor bajo de realimentación/referencia ajustado en el par. 6-14 *Term. 53 valor bajo ref./realim.*

6-11 Terminal 53 escala alta V**Range:**

10.00 V* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de tensión alto. Este valor de escalado de entrada analógica debe corresponderse con el valor alto de realimentación/referencia ajustado en el par. 6-15 *Term. 53 valor alto ref./realim.*

6-12 Terminal 53 escala baja mA**Range:**

4.00 mA* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor bajo de corriente. Esta señal de referencia debe corresponderse con el valor bajo de referencia/realimentación ajustado en el par. 6-14 *Term. 53 valor bajo ref./realim.* El valor debe ajustarse a > 2 mA para activar la función de tiempo límite de cero activo del par. 6-01 *Función Cero Activo.*

6-13 Terminal 53 escala alta mA**Range:**

20.00 mA* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de intensidad alta que corresponda al valor alto de referencia/realimentación definido en par. 6-15 *Term. 53 valor alto ref./realim.*

6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim**Range:**

0.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Función:

Introducir el valor de escalado de entrada analógica que se corresponde con el valor bajo de tensión/intensidad ajustado en par. 6-10 *Terminal 53 escala baja V* y par. 6-12 *Terminal 53 escala baja mA.*

6-15 Term. 53 valor alto ref./realim**Range:**

Application dependent* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Función:

Introducir el valor de escalado de la entrada analógica que se corresponde con el valor alto de tensión/intensidad ajustado en los par. 6-11 *Terminal 53 escala alta V* y par. 6-13 *Terminal 53 escala alta mA.*

Application dependent* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

6-16 Terminal 53 tiempo filtro constante**Range:**

0.001 s* [0.001 - 10.000 s]

Función:

Introducir la constante de tiempo. Es una constante de tiempo de un filtro paso bajo digital de primer nivel para supresión de ruido eléctrico en el terminal 53. Un valor alto mejora la amortiguación, aunque aumenta el retardo por el filtro.
Este parámetro no se puede ajustar con el motor en marcha.

6-17 Terminal 53 cero activo**Option:****Función:**

Este parámetro hace posible desactivar el control de Cero activo. P.ej. para su uso si las salidas analógicas se utilizan como parte de un sistema descentralizado de E/S (por ejemplo, cuando no forma parte de ninguna función de control relacionada con el convertidor de frecuencia, pero alimenta con datos un sistema de gestión de edificios).

[0] Desactivado

[1] * Activado

6-20 Terminal 54 escala baja V**Range:**

0.07 V* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de tensión bajo. Este valor de escalado de entrada analógica debe corresponderse con el valor bajo de realimentación/referencia ajustado en el par. 6-24 *Term. 54 valor bajo ref./realim.*

6-21 Terminal 54 escala alta V**Range:**

10.00 V* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de tensión alto. Este valor de escalado de entrada analógica debe corresponderse con el valor alto de realimentación/referencia ajustado en el par. 6-25 *Term. 54 valor alto ref./realim.*

6-22 Terminal 54 escala baja mA**Range:**

4.00 mA* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor bajo de corriente. Esta señal de referencia debe corresponderse con el valor bajo de referencia/realimentación ajustado en el par. 6-24 *Term. 54 valor bajo ref./realim.* El valor debe ajustarse a > 2 mA para activar la función de cero activo del par. 6-01 *Función Cero Activo.*

6-23 Terminal 54 escala alta mA**Range:**

20.00 mA* [Application dependant]

Función:

Introducir el valor de intensidad alta que corresponda al valor alto de referencia/realimentación definido en el par. 6-25 *Term. 54 valor alto ref./realim.*

6-24 Term. 54 valor bajo ref./realim**Range:**

0.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Función:

Introducir el valor de escalado de la entrada analógica que se corresponde con el valor de tensión/intensidad baja ajustado en los par. 6-20 *Terminal 54 escala baja V* y par. 6-22 *Terminal 54 escala baja mA.*

6-25 Term. 54 valor alto ref./realim**Range:**

100.000 N/A* [-999999.999 - 999999.999 N/A]

Función:

Introducir el valor de escalado de la entrada analógica que se corresponde con el valor alto de tensión/intensidad ajustado en los par. 6-21 *Terminal 54 escala alta V* y par. 6-23 *Terminal 54 escala alta mA.*

6-26 Terminal 54 tiempo filtro constante**Range:**

0.001 s* [0.001 - 10.000 s]

Función:

Introducir la constante de tiempo. Es una constante de tiempo de un filtro paso bajo digital de primer nivel para supresión de ruido eléctrico en el terminal 54. Un valor alto mejora la amortiguación, aunque aumenta el retardo por el filtro.

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

6-27 Terminal 54 cero activo**Option:****Función:**

Este parámetro hace posible desactivar el control de Cero activo. P.ej. para su uso si las salidas analógicas se utilizan como parte de un sistema descentralizado de E/S (por ejemplo, cuando no forma parte de ninguna función de control relacionada con el convertidor de frecuencia, pero alimenta con datos un sistema de gestión de edificios).

[0] Desactivado

[1] * Activado

6-50 Terminal 42 salida**Option:****Función:**

Seleccionar la función del terminal 42 como una salida de intensidad analógica. Una intensidad de motor de 20 mA se corresponde a $I_{m\acute{a}x}$.

| | | |
|---------|------------------------|--|
| [0] * | Sin función | |
| [100] | Frec. de salida 0-100 | : 0 - 100 Hz, (0-20 mA) |
| [101] | Referencia mín-máx. | : Referencia mínima - Referencia máxima, (0-20 mA) |
| [102] | Realiment. +-200% | : del -200% al +200% de par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i> , (0-20 mA) |
| [103] | Int. motor 0-Imax | : 0 - Máx. intensidad inversor (par. 16-37 <i>Máx. Int. Inv.</i>), (0-20 mA) |
| [104] | Par 0-Tlim | : 0 - Límite de par (par. 4-16 <i>Modo motor límite de par</i>), (0-20 mA) |
| [105] | Par 0-Tnom | : 0 - Par nominal del motor, (0-20 mA) |
| [106] | Potencia 0-Pnom | : 0 - Potencia nominal del motor, (0-20 mA) |
| [107] * | Veloc. 0-Límite Alto | : 0 - Límite alto de veloc. (par. 4-13 <i>Límite alto veloc. motor [RPM]</i> y par. 4-14 <i>Límite alto veloc. motor [Hz]</i>), (0-20 mA) |
| [113] | Lazo cerrado 1 ampl. | : 0 - 100%, (0-20 mA) |
| [114] | Lazo cerrado 2 ampl. | : 0 - 100%, (0-20 mA) |
| [115] | Lazo cerrado 3 ampl. | : 0 - 100%, (0-20 mA) |
| [130] | Fr. sal. 0-100, 4-20mA | : 0 - 100 Hz |
| [131] | Referencia 4-20mA | : Referencia mínima - Referencia máxima |
| [132] | Realim. 4-20 mA | : -200% to +200% de par. 20-14 <i>Máxima referencia/realim.</i> |
| [133] | Int. motor 4-20 mA | : 0 - Máx. intensidad inversor (par. 16-37 <i>Máx. Int. Inv.</i>) |
| [134] | Lím. par 0, 4-20 mA | : 0 - Límite de par (par. 4-16 <i>Modo motor límite de par</i>) |
| [135] | Par 0 nom 4-20 mA | : 0 - Par nominal del motor |
| [136] | Potencia 4-20 mA | : 0 - Potencia nominal del motor |
| [137] | Velocidad 4-20 mA | : 0 - Límite alto de veloc. (4-13 y 4-14) |
| [139] | Contr. bus | : 0 - 100%, (0-20 mA) |
| [140] | Contr. bus 4-20 mA | : 0 - 100% |
| [141] | Contr. bus t. o. | : 0 - 100%, (0-20 mA) |
| [142] | C.bus 4-20mA t. lím. | : 0 - 100% |
| [143] | L. cerrado 1 4-20 mA | : 0 - 100% |
| [144] | L. cerrado 2 4-20 mA | : 0 - 100% |
| [145] | L. cerrado 3 4-20 mA | : 0 - 100% |

¡NOTA!

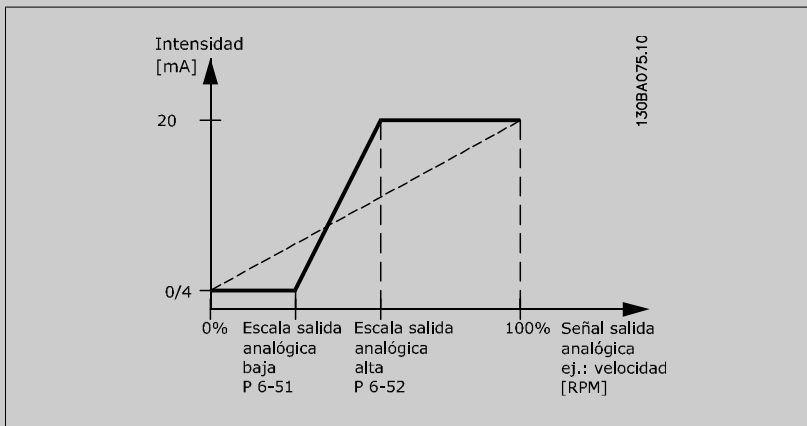
Los valores para el ajuste de la Referencia mínima se encuentran en el par. par. 3-02 *Referencia mínima* Lazo abierto y en el par. par. 20-13 *Mínima referencia/realim.* Lazo cerrado - Los valores para la Referencia máxima se encuentran en el par. par. 3-03 *Referencia máxima* Lazo abierto y en el par. par. 20-14 *Máxima referencia/realim.* Lazo cerrado.

6-51 Terminal 42 salida esc. mín.

Range: 0.00 %* [0.00 - 200.00 %]
Función: Escalado para la salida mín. (0 ó 4 mA) de señal analógica en terminal 42.
 Ajuste el valor en porcentaje del fondo de escala de la variable seleccionada en el par. 6-50 *Terminal 42 salida*.

6-52 Terminal 42 salida esc. máx.

Range: 100.00 %* [0.00 - 200.00 %]
Función: Escalar la salida máxima (20 mA) de la señal analógica seleccionada en el terminal 42.
 Ajuste el valor en porcentaje del fondo de escala de la variable seleccionada en el par. 6-50 *Terminal 42 salida*.



Es posible obtener un valor menor de 20 mA a plena escala programando valores >100% utilizando la siguiente fórmula:

$$20 \text{ mA} | \text{intensidad máxima intensidad} \times 100 \%$$

$$\text{i.e. } 10 \text{ mA} : \frac{20 \text{ mA}}{10 \text{ mA}} \times 100 \% = 200 \%$$

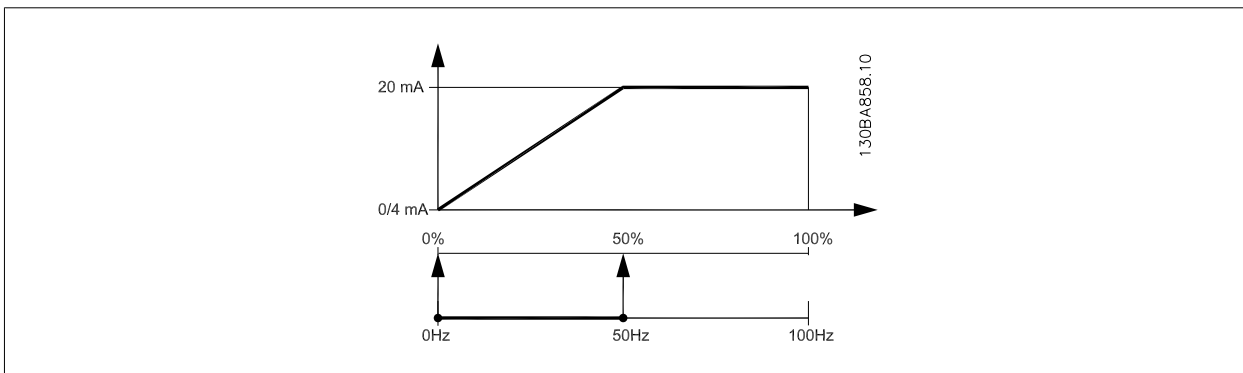
EJEMPLO 1:

Valor de la variable = FRECUENCIA DE SALIDA, intervalo = 0-100 Hz

Intervalo necesario para salida = 0-50 Hz

Se necesita una señal de salida de 0 ó 4 mA a 0 Hz (0% del intervalo de la salida) - Ajustar par. 6-51 *Terminal 42 salida esc. mín.* al 0%

Se necesita una señal de salida de 20 mA a 50 Hz (50% del intervalo de la salida) - Ajustar par. 6-52 *Terminal 42 salida esc. máx.* al 50%



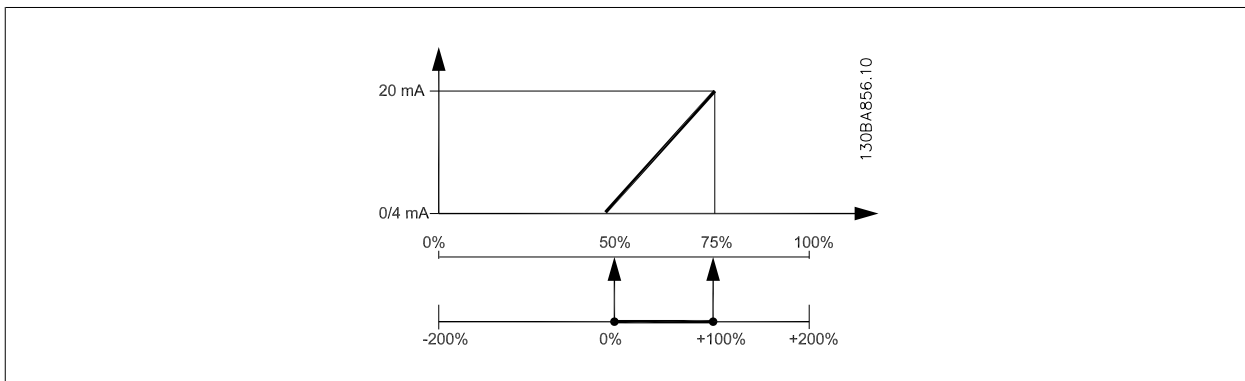
EJEMPLO 2:

Variable = REALIMENTACIÓN, intervalo = -200% a +200%

Intervalo necesario en la salida = 0-100%

Se necesita una señal de salida de 0 ó 4 mA al 0% (50% del intervalo) - Ajustar par. 6-51 *Terminal 42 salida esc. mín.* al 50%

Se necesita una señal de salida de 20 mA al 100% (75% del intervalo) - Ajustar par. 6-52 *Terminal 42 salida esc. máx.* al 75%



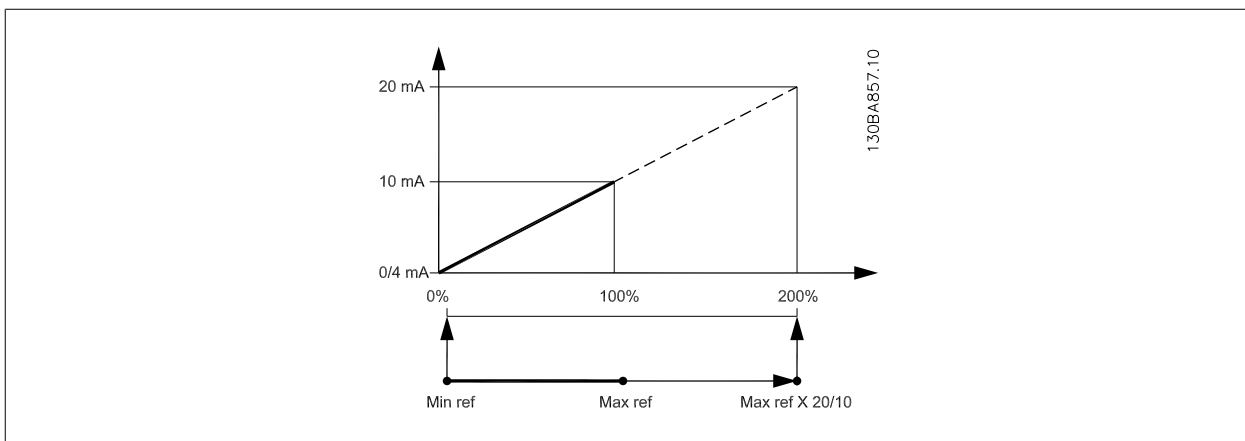
EJEMPLO 3:

Valor variable = REFERENCIA, intervalo = Ref. mín. - Ref. máx.

Intervalo necesario para la salida = Ref. Mín. (0%) - Ref. Máx. (100%), 0-10 mA

Se necesita una señal de salida de 0 ó 4 mA a la Ref. Mín. - Ajustar par. 6-51 *Terminal 42 salida esc. mín.* al 0%

Se necesita una señal de salida de 10 mA a la Ref. Máx. (100% del intervalo) - Ajustar par. 6-52 *Terminal 42 salida esc. máx.* al 200%
(20 mA / 10 mA x 100%=200%)



14-01 Frecuencia conmutación

Option:

Función:

Seleccionar la frecuencia de conmutación del inversor. Cambiar la frecuencia de conmutación puede ayudar a reducir el ruido acústico del motor.



¡NOTA!

El valor de la frecuencia de salida del convertidor nunca debe ser superior a 1/10 de la frecuencia de conmutación. Con el motor en funcionamiento, ajuste la frecuencia de conmutación en par. 14-01 *Frecuencia conmutación* hasta disminuir el ruido del motor todo lo que sea posible. Véase también par. 14-00 *Patrón conmutación* y la sección *Reducción de potencia*.

- [0] 1,0 kHz
- [1] 1,5 kHz
- [2] 2,0 kHz

| | |
|-------|----------|
| [3] | 2,5 kHz |
| [4] | 3,0 kHz |
| [5] | 3,5 kHz |
| [6] | 4,0 kHz |
| [7] * | 5,0 kHz |
| [8] | 6,0 kHz |
| [9] | 7,0 kHz |
| [10] | 8,0 kHz |
| [11] | 10,0 kHz |
| [12] | 12,0 kHz |
| [13] | 14,0 kHz |
| [14] | 16,0 kHz |

20-00 Fuente realim. 1

Option:

Función:

Pueden utilizarse hasta tres señales diferentes para proporcionar la señal de realimentación al controlador PID del convertidor de frecuencia.

Este parámetro define qué entrada se utilizará como fuente de la primera señal de realimentación. Las entradas analógicas X30/11 y X30/12 se refieren a entradas de la tarjeta de E/S de propósito general opcional.

| | | |
|-------|----------------------|---|
| [0] | Sin función | |
| [1] | Entrada analógica 53 | |
| [2] * | Entrada analógica 54 | |
| [3] | Ent. pulsos 29 | |
| [4] | Ent. pulso 33 | |
| [7] | Entr. analóg. X30/11 | |
| [8] | Entr. analóg. X30/12 | |
| [9] | Entr. analóg. X42/1 | |
| [10] | Entr. analóg. X42/3 | |
| [11] | Entr. analóg. X42/5 | |
| [100] | Realim. de bus 1 | |
| [101] | Realim. de bus 2 | |
| [102] | Realim. de bus 3 | |
| [104] | Caudal Sensorless | Requiere configuración mediante MCT10 con un adaptador específico para funcionamiento sensorless. |
| [105] | Presión Sensorless | Requiere configuración mediante MCT10 con un adaptador específico para funcionamiento sensorless. |



¡NOTA!

Si no se utiliza realimentación, su fuente debe ponerse a *Sin función* [0]. Par. 20-20 *Función de realim.* determina cómo serán utilizadas las tres posibles realimentaciones por el controlador PID.

20-01 Conversión realim. 1

Option:

Función:

Este parámetro permite aplicar una función de conversión a la realimentación 1.

| | | |
|-------|---------------|--|
| [0] * | Lineal | <i>Lineal</i> [0] no tiene efectos sobre la realimentación. |
| [1] | Raíz cuadrada | <i>Raíz cuadrada</i> [1] se utiliza normalmente cuando se usa un sensor de presión para proporcionar realimentación de caudal ($caudal \propto \sqrt{presión}$). |

[2] Presión a temperatura

De presión a temperatura [2] se utiliza en aplicaciones de compresor para proporcionar realimentación de temperatura utilizando un sensor de presión. La temperatura del refrigerante se calcula utilizando la siguiente fórmula:

$$Temperatura = \frac{A2}{(\ln(Pe + 1) - A1)} - A3$$
 , donde A1, A2 y A3 son constantes específicas del refrigerante. El refrigerante debe seleccionarse en par. 20-30 *Refrigerante*. Par. 20-21 *Valor de consigna 1* hasta par. 20-23 *Valor de consigna 3* permiten introducir los valores de A1, A2 y A3 para un refrigerante que no esté incluido en la lista de par. 20-30 *Refrigerante*.

[3]

[4]

20-02 Unidad fuente realim. 1

Option:

Función:

Este parámetro determina la unidad que utiliza esta fuente de realimentación, antes de aplicar la conversión de realimentación de par. 20-01 *Conversión realim. 1*. Esta unidad no es utilizada por el controlador PID.

[0] *

[1] %

[5] PPM

[10] 1/min

[11] RPM

[12] PULSO/s

[20] l/s

[21] l/min

[22] l/h

[23] m³/s

[24] m³/min

[25] m³/h

[30] kg/s

[31] kg/min

[32] kg/h

[33] t/min

[34] t/h

[40] m/s

[41] m/min

[45] m

[60] °C

[70] mbar

[71] bar

[72] Pa

[73] kPa

[74] m WG

[75] mm Hg

[80] kW

[120] GPM

[121] gal/s

[122] gal/min

[123] gal/h

[124] CFM

| | |
|-------|---------------------------|
| [125] | ft ³ /s |
| [126] | ft ³ /min |
| [127] | ft ³ /h |
| [130] | lb/s |
| [131] | lb/min |
| [132] | lb/h |
| [140] | pies/s |
| [141] | ft/m |
| [145] | pies |
| [160] | °F |
| [170] | psi |
| [171] | libras/pulg. ² |
| [172] | in wg |
| [173] | pies WG |
| [174] | pulg Hg |
| [180] | CV |

**¡NOTA!**

Este parámetro solo está disponible cuando se utiliza la conversión de realimentación Presión a temperatura.

Si la opción Lineal [0] está seleccionada en par. 20-01 *Conversión realim. 1*, no importa qué se seleccione en par. 20-02 *Unidad fuente realim. 1*, ya que las conversiones se llevarán a cabo una por una.

20-03 Fuente realim. 2**Option:****Función:**

Consulte par. 20-00 *Fuente realim. 1* para obtener más información

| | |
|-------|----------------------|
| [0] * | Sin función |
| [1] | Entrada analógica 53 |
| [2] | Entrada analógica 54 |
| [3] | Ent. pulsos 29 |
| [4] | Ent. pulso 33 |
| [7] | Entr. analóg. X30/11 |
| [8] | Entr. analóg. X30/12 |
| [9] | Entr. analóg. X42/1 |
| [10] | Entr. analóg. X42/3 |
| [11] | Entr. analóg. X42/5 |
| [100] | Realim. de bus 1 |
| [101] | Realim. de bus 2 |
| [102] | Realim. de bus 3 |

20-04 Conversión realim. 2**Option:****Función:**

Consulte par. 20-01 *Conversión realim. 1* para obtener más información

| | |
|-------|-----------------------|
| [0] * | Lineal |
| [1] | Raíz cuadrada |
| [2] | Presión a temperatura |
| [3] | |
| [4] | |

20-05 Unidad fuente realim. 2

Option:

Función:

Consulte par. 20-02 *Unidad fuente realim. 1* para obtener mas información

20-06 Fuente realim. 3

Option:

Función:

Consulte par. 20-00 *Fuente realim. 1* para obtener mas información

20-07 Conversión realim. 3

Option:

Función:

Consulte par. 20-01 *Conversión realim. 1* para obtener mas información

[0] * Lineal

[1] Raíz cuadrada

[2] Presión a temperatura

[3]

[4]

20-08 Unidad fuente realim. 3

Option:

Función:

Consulte par. 20-02 *Unidad fuente realim. 1* para obtener mas información

20-12 Referencia/Unidad realimentación

Option:

Función:

Consulte par. 20-02 *Unidad fuente realim. 1* para obtener mas información

20-13 Mínima referencia/realim.

Range:

0.000 Pro- [Application dependant]
cessCtrlU-
nit*

Función:

Introduzca el valor mínimo deseado para la referencia remota al funcionar con par. 1-00 *Modo Configuración* ajustado para funcionamiento en Lazo cerrado [3]. Las unidades se especifican en par. 20-12 *Referencia/Unidad Realimentación*.

La realimentación mínima debe ser de un -200% del valor ajustado en par. 20-13 *Mínima referencia/realim.* o en par. 20-14 *Máxima referencia/realim.*, el que sea más alto.

¡NOTA!

Si se ha ajustado par. 1-00 *Modo Configuración* para Lazo abierto [0], se debe usar par. 3-02 *Referencia mínima*.

20-14 Máxima referencia/realim.

Range:

100.000 [Application dependant]
ProcessCtr-
lUnit*

Función:

Introduzca el máximo valor de la referencia/realimentación para funcionamiento en lazo cerrado. El ajuste determina el valor más alto que puede obtenerse sumando todas las fuentes de referencias para funcionamiento en lazo cerrado. El ajuste determina el 100% de realimentación en lazo cerrado y abierto (rango total de realimentación: -200% a +200%).

¡NOTA!

Si se ha ajustado par. 1-00 *Modo Configuración* para Lazo abierto [0], se debe usar par. 3-03 *Referencia máxima*.



¡NOTA!

La dinámica del controlador PI dependerá del valor ajustado en este parámetro. Consulte también par. 20-93 *Ganancia proporc. PID*. Los par. 20-13 y 20-14 también determinan el rango de realimentación al usar la realimentación para la visualización de lecturas con par. 1-00 *Modo Configuración* ajustado para Lazo abierto [0]. Se da la misma condición descrita más arriba.

20-20 Función de realim.

Option: **Función:**

Este parámetro determina cómo serán utilizadas las tres posibles realimentaciones para controlar la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia.

[0] Suma *Suma* [0] ajusta el controlador PID para utilizar como realimentación la suma de Realimentación 1, Realimentación 2 y Realimentación 3.

¡NOTA!
Las realimentaciones no utilizadas deben ajustarse a *Sin función* en par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*.

La suma de Consigna 1 y de las otras referencias que estén activadas (ver par. 3-1*) se utilizarán como referencia de consigna del controlador PID.

[1] Resta *Diferencia* [1] ajusta el controlador PID para que utilice como referencia la diferencia entre Realimentación 1 y Realimentación 2. Realimentación 3 no se utiliza en esta selección. Sólo se utiliza la consigna 1. La suma de Consigna 1 y de las otras referencias que estén activadas (ver par. 3-1*) se utilizarán como referencia de consigna del controlador PID.

[2] Media *Media* [2] ajusta el controlador PID para que utilice como realimentación la media de Realimentación 1, Realimentación 2 y Realimentación 3.

¡NOTA!
Las realimentaciones no utilizadas deben ajustarse a *Sin función* en par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*. La suma de Consigna 1 y de las otras referencias que estén activadas (ver par. 3-1*) se utilizarán como referencia de consigna del controlador PID.

[3] * Mínima *Mínima* [3] ajusta el controlador PID para que compare Realimentación 1, Realimentación 2 y Realimentación 3 y utilice como realimentación el menor valor de los tres.

¡NOTA!
Las realimentaciones no utilizadas deben ajustarse a *Sin función* en par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*. Sólo se utiliza la consigna 1. La suma de Consigna 1 y de las otras referencias que estén activadas (ver par. 3-1*), se utilizarán como referencia de consigna del controlador PID.

[4] Máxima *Máxima* [4] ajusta el controlador PID para que compare Realimentación 1, Realimentación 2 y Realimentación 3 y utilice como realimentación el mayor valor de los tres.

¡NOTA!
Las realimentaciones no utilizadas deben ajustarse a *Sin función* en par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*.

Sólo se utiliza la consigna 1. La suma de Consigna 1 y de las otras referencias que estén activadas (ver par. 3-1*), se utilizarán como referencia de consigna del controlador PID.

[5] Mín. consignas múltiples *Multiconsigna mín.* [5] ajusta el controlador PID para que calcule la diferencia entre Realimentación 1 y Consigna 1, Realimentación 2 y Consigna 2, y Realimentación 3 y Consigna 3. Utilizará el par realimentación/consigna en el que la realimentación esté más alejada, por debajo, de su correspondiente referencia de consigna. Si todas las señales de realimentación están por encima de sus correspondientes consignas, el controlador PID utilizará el par realimentación/consigna en el que la diferencia entre ambas sea la menor.

**¡NOTA!**

Si sólo se utilizan dos señales de realimentación, la que no se utilice debe ajustarse a *Sin función* en los par. par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*. Tenga en cuenta que cada referencia de consigna será la suma del valor de su respectivo parámetro (par. 20-21 *Valor de consigna 1*, par. 20-22 *Valor de consigna 2* y par. 20-23 *Valor de consigna 3*) y las demás referencias que estén activadas (ver par. 3-1*).

[6] Máx. consignas múltiples

Multiconsigna máx. [6] ajusta el controlador PID para que calcule la diferencia entre Realimentación 1 y Consigna 1, Realimentación 2 y Consigna 2, y Realimentación 3 y Consigna 3. Utilizará el par realimentación/consigna en el que la realimentación esté más alejada, por encima, de su correspondiente referencia de consigna. Si todas las señales de realimentación están por debajo de sus correspondientes consignas, el controlador PID utilizará el par realimentación/consigna en el que la diferencia entre ambas sea la menor.

**¡NOTA!**

Si sólo se utilizan dos señales de realimentación, la que no se utilice debe ajustarse a *Sin función* en los par. par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*. Tenga en cuenta que cada referencia de consigna será la suma del valor de su respectivo parámetro (par. 20-21 *Valor de consigna 1*, par. 20-22 *Valor de consigna 2* y par. 20-23 *Valor de consigna 3*) y las demás referencias que estén activadas (ver par. 3-1*).

**¡NOTA!**

Las realimentaciones no utilizadas deben ajustarse a "Sin función" en su parámetro de fuente de realimentación: Par. 20-00 *Fuente realim. 1*, par. 20-03 *Fuente realim. 2* o par. 20-06 *Fuente realim. 3*.

La realimentación resultante de la función seleccionada en par. 20-20 *Función de realim.* será utilizada por el controlador PID para controlar la frecuencia de salida del convertidor. Esta realimentación también puede mostrarse en el display del convertidor, utilizarse para controlar la salida analógica de un convertidor y transmitirse mediante varios protocolos de comunicación serie.

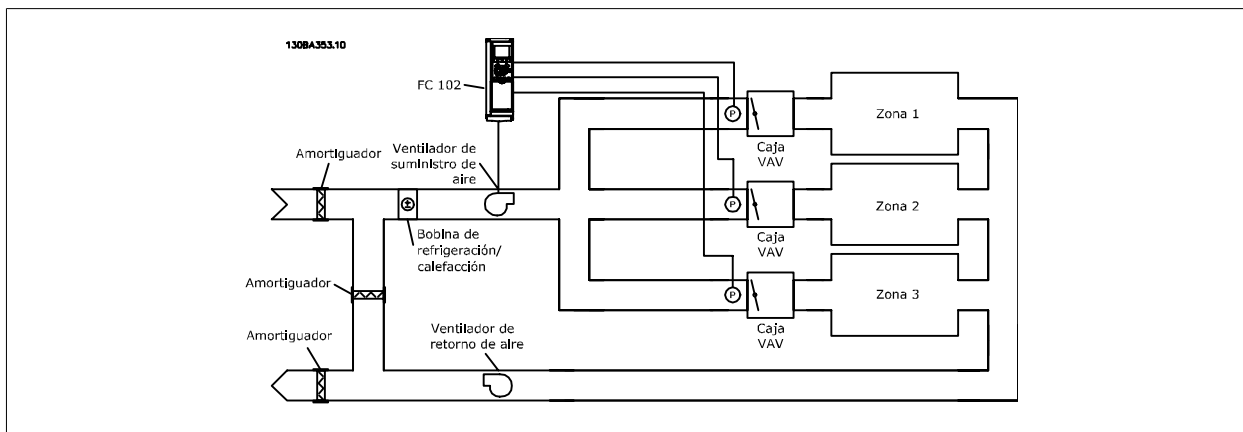
El convertidor puede configurarse para gestionar aplicaciones multizona. Se contemplan dos aplicaciones multizona diferentes:

- Multizona, consigna única
- Multizona, multiconsigna

La diferencia entre ambas se ilustra en los siguientes ejemplos:

Ejemplo 1 - Multizona, consigna única

En un edificio de oficinas, un sistema VAV (volumen de aire variable) VLT HVAC Drivedebe asegurar una presión mínima en determinadas cajas VAV. Debido a las pérdidas variables de presión en cada conducto, no se puede dar por hecho que la presión en cada caja VAV sea la misma. La presión mínima necesaria es la misma para todas las cajas VAV. Este método de control se puede configurar ajustando par. 20-20 *Función de realim.* a la opción [3], Mínimo, e introduciendo la presión deseada en par. 20-21 *Valor de consigna 1*. El controlador PID aumentará la velocidad del ventilador si cualquiera de las realimentaciones está por debajo de la consigna, y disminuirá la velocidad del ventilador si todas las realimentaciones están por encima de la misma.



Ejemplo 2 - Multizona, multiconsigna

El ejemplo anterior puede utilizarse para ilustrar el uso del control multizona, multiconsigna. Si las zonas requieren diferentes presiones en cada caja VAV, cada consigna puede especificarse en par. 20-21 *Valor de consigna 1*, par. 20-22 *Valor de consigna 2* y par. 20-23 *Valor de consigna 3*. Seleccionando *Multiconsigna mín.*, [5], en par. 20-20 *Función de realim.*, el controlador PID aumentará la velocidad del ventilador si alguna de las realimentaciones está por debajo de su consigna, y disminuirá la velocidad del ventilador si todas las realimentaciones están por encima de sus respectivas consignas.

7

20-21 Valor de consigna 1

Range:

0.000 Pro- [-999999.999 - 999999.999 Pro-
cessCtrlU- cessCtrlUnit]
nit*

Función:

El valor de consigna 1 se utiliza en el modo de lazo cerrado para introducir una referencia de consigna utilizada por el controlador PID del convertidor de frecuencia. Consulte la descripción del parámetro par. 20-20 *Función de realim.*



¡NOTA!

La referencia de consigna introducida aquí se añade a las demás referencias que estén activadas (ver grupo par. 3-1*).

20-22 Valor de consigna 2

Range:

0.000 Pro- [-999999.999 - 999999.999 Pro-
cessCtrlU- cessCtrlUnit]
nit*

Función:

El valor de consigna 2 se utiliza en modo de lazo cerrado para introducir una referencia de consigna que pueda ser utilizada por el controlador PID del convertidor de frecuencia. Consulte la descripción del parámetro par. 20-20 *Función de realim. Función de realimentación.*



¡NOTA!

La referencia de consigna introducida aquí se añade a las demás referencias que estén activadas (ver grupo de par. 3-1*).

20-70 Tipo de lazo cerrado

Option:

Función:

Este parámetro define la respuesta de la aplicación. El modo predeterminado debería ser suficiente para la mayoría de las aplicaciones. Si se conoce la respuesta en velocidad de la aplicación, puede seleccionarse aquí. Esto disminuirá el tiempo necesario para realizar al ajuste automático del PID. El ajuste no tiene impacto en el valor de los parámetros ajustados, y se utiliza sólo para la secuencia de ajuste automático.

- [0] * Auto
- [1] Presión rápida
- [2] Presión lenta
- [3] Temperatura rápida
- [4] Temperatura lenta

20-71 Modo Configuración**Option:****Función:**

[0] * Normal

Ajuste normal de este parámetro, adecuado para control de presión en sistemas de ventiladores.

[1] Rápido

Ajuste rápido que se utiliza generalmente en sistemas de bombeo, en los que es necesaria una respuesta más rápida del controlador.

20-72 Cambio de salida PID**Range:****Función:**

0.10 N/A* [0.01 - 0.50 N/A]

Este parámetro ajusta la magnitud del cambio de paso auto-ajuste. El valor es un porcentaje de la máxima velocidad. Por ejemplo, si la máxima frecuencia de salida en par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* par. 4-14 *Límite alto veloc. motor [Hz]* se ajusta a 50 Hz, 0,10 será el 10% de 50 Hz, que es 5 Hz. Este parámetro debe ajustarse a un valor que resulte en cambios de la realimentación entre un 10% y un 20% para la mayor precisión del ajuste automático.

20-73 Nivel mínimo de realim.**Range:****Función:**

-999999.00 [Application dependant]

0 Pro-
cessCtrlU-
nit*

Se debe introducir aquí el mínimo nivel permitido de realimentación, en unidades de usuario, como se define en par. 20-12 *Referencia/Unidad Realimentación*. Si el nivel cae por debajo de par. 20-73 *Nivel mínimo de realim.*, el autoajuste se cancela y se mostrará un mensaje de error en el LCP.

-999999.00 [Application dependant]

0 Pro-
cessCtrlU-
nit***20-74 Nivel máximo de realim.****Range:****Función:**

999999.000 [Application dependant]

ProcessCtr-
lUnit*

Debe introducirse aquí el máximo valor permitido de la realimentación, en unidades de usuario, como se define en par. 20-12 *Referencia/Unidad Realimentación*. Si el nivel excede el valor de par. 20-74 *Nivel máximo de realim.*, se cancela el ajuste automático y se muestra un mensaje de error en el LCP.

999999.000 [Application dependant]

ProcessCtr-
lUnit***20-79 Autoajuste PID****Option:****Función:**

[0] * Desactivado

Este parámetro arranca la secuencia de ajuste automático del PID. Una vez que el ajuste automático se ha completado con éxito, y los ajustes han sido aceptados o rechazados por el usuario, pulsando los botones [OK] o [Cancel] en el LCP al final del ajuste automático, este parámetro se pone a [0] Desactivado.

[1] Activado

20-81 Ctrl. normal/inverso de PID**Option:****Función:**

[0] * Normal

Normal [0] produce que la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia disminuya cuando la realimentación es mayor que la referencia de consigna. Esto es lo normal para aplicaciones de bombeo y de ventilación con presión controlada.

[1] Inversa

Inversa [1] produce que la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia aumente cuando la realimentación es mayor que la referencia de consigna. Esto es lo normal en aplicaciones de refrigeración controladas por temperatura, tales como torres de refrigeración.

20-82 Veloc. arranque PID [RPM]**Range:**Application [Application dependant]
dependent***Función:****20-83 Veloc. arranque PID [Hz]****Range:**Application [Application dependant]
dependent***Función:****20-93 Ganancia propor. PID****Range:**

0.50 N/A* [0.00 - 10.00 N/A]

Función:

Si (Error x Ganancia) salta con un valor igual al establecido en par. 20-14 *Máxima referencia/realim.*, el controlador PID intentará cambiar la velocidad de salida para igualarla con la establecida en par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]*, par. 4-14 *Límite alto veloc. motor [Hz]*, aunque en la práctica está limitada por este ajuste.

La banda proporcional (error que provoca que la salida cambie de 0-100%) puede calcularse mediante la fórmula:

$$\left(\frac{1}{\text{Ganancia Ganancia}} \right) \times (\text{Referencia Referencia})$$

¡NOTA!

Ajuste siempre el valor deseado para par. 20-14 *Máxima referencia/realim.* antes de ajustar los valores del controlador PID en el grupo de par. 20-9*.

20-94 Tiempo integral PID**Range:**

20.00 s* [0.01 - 10000.00 s]

Función:

Con el paso del tiempo, el integrador acumula una contribución a la salida desde el controlador PID siempre que haya una desviación entre la Referencia/Valor de consigna y las señales de realimentación. La contribución es proporcional al tamaño de la desviación. Esto garantiza que la desviación (error) se aproxime a cero.

Se obtiene una respuesta rápida ante cualquier desviación cuando el tiempo integral se ajuste a un valor bajo. No obstante, si el ajuste es demasiado bajo, puede provocar que el control se convierta en inestable.

El valor ajustado es el tiempo que necesita el integrador para añadir la misma contribución que la parte proporcional para una desviación determinada.

Si el valor se ajusta a 10.000, el controlador actuará como un controlador proporcional puro, con una banda P basada en el valor ajustado en par. 20-93 *Ganancia propor. PID*. Si no hay ninguna desviación, la salida del controlador proporcional será 0.

22-20 Ajuste auto baja potencia

Inicie el ajuste automático de los datos de potencia para configurar la potencia de falta de caudal.

Option:

[0] * No


Función:


[1] Activado

Cuando está ajustado a *Activado*, se activa una secuencia de autoajuste, que fija automáticamente una velocidad de aprox. el 50 y el 85% de la velocidad nominal del motor (par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]*, par. 4-14 *Límite alto veloc. motor [Hz]*). A estas dos velocidades, el consumo de energía se mide y se guarda automáticamente.

Antes de activar Ajuste automático:

1. Cierre la(s) válvula(s) para crear una condición sin caudal
2. El convertidor de frecuencia debe ajustarse a Lazo abierto (par. 1-00 *Modo Configuración*).
Tenga presente que también es importante ajustar el par. 1-03 *Características de par.*

 **iNOTA!**
El Ajuste automático debe realizarse cuando el sistema haya alcanzado la temperatura normal de funcionamiento

 **iNOTA!**
Es importante que par. 4-13 *Límite alto veloc. motor [RPM]* o par. 4-14 *Límite alto veloc. motor [Hz]* esté ajustado a la máxima velocidad de funcionamiento del motor.
Es importante realizar el Ajuste automático antes de configurar el controlador PI integrado, porque los ajustes se reiniciarán al cambiar de Lazo cerrado a abierto en el par. 1-00 *Modo Configuración*.

 **iNOTA!**
Realice la puesta a punto con los mismos ajustes en par. 1-03 *Características de par* que para el funcionamiento tras la puesta a punto.

22-21 Detección baja potencia

| Option: | Función: |
|-------------------|---|
| [0] * Desactivado | |
| [1] Activado | Si se selecciona Activado, debe realizarse la Detección de baja potencia para ajustar los parámetros del grupo 22-3* para un funcionamiento adecuado. |

7


22-22 Detección baja velocidad


| Option: | Función: |
|-------------------|--|
| [0] * Desactivado | |
| [1] Activado | Seleccione Activado para detectar cuándo el motor funciona con una velocidad como la ajustada en el par. 4-11 <i>Límite bajo veloc. motor [RPM]</i> o par. 4-12 <i>Límite bajo veloc. motor [Hz]</i> . |

22-23 Función falta de caudal

Acciones comunes para detección de baja potencia y detección de baja velocidad (no son posibles selecciones individuales).

| Option: | Función: |
|-----------------|--|
| [0] * No | |
| [1] Modo reposo | El convertidor entrará en modo reposo cuando se detecte la condición Sin caudal. Para obtener más detalles sobre las opciones de programación para el modo reposo, consulte el grupo de parámetros 22-4*. |
| [2] Advertencia | El convertidor continuará funcionando pero activará una advertencia de Falta de caudal [W92]. Una salida digital del convertidor o un bus de comunicación serie puede comunicar una advertencia a otro equipo. |
| [3] Alarma | El convertidor se detendrá y activará una alarma de Falta de caudal [A 92]. Una salida digital del convertidor o un bus de comunicación serie puede comunicar una alarma a otro equipo. |

 **iNOTA!**
No ponga par. 14-20 *Modo Reset* a [13] Reset auto. infinito cuando par. 22-23 *Función falta de caudal* esté ajustado a [3] Alarma. Eso haría que el convertidor conmutara continuamente entre marcha y paro cuando se detectase una condición de Falta de caudal.

 **iNOTA!**
Si el convertidor está equipado con un bypass de velocidad constante, con una función de bypass automático que activa el bypass si el convertidor experimenta una condición persistente de alarma, asegúrese de desactivar la función de bypass automático si se ha seleccionado [3] Alarma como función para Falta de caudal.

22-24 Retardo falta de caudal**Range:**

10 s* [1 - 600 s]

Función:

Ajustar el tiempo que Baja potencia/Baja velocidad deben permanecer detectadas para activar la señal de ejecución de acciones. Si la detección desaparece antes de transcurrir el tiempo, el temporizador se reinicia.

22-26 Función bomba seca

Seleccionar la acción deseada para el funcionamiento de bomba en seco.

Option:

[0] * No

Función:

[1] Advertencia

El convertidor continuará funcionando, pero activará una advertencia de Bomba seca [W93]. Mediante una salida digital del convertidor o mediante el bus de comunicación serie, se puede comunicar una advertencia a otro equipo.

[2] Alarma

El convertidor detendrá su funcionamiento y activará una alarma de Bomba seca [A93]. Mediante una salida digital del convertidor o mediante el bus de comunicación serie, se puede comunicar una alarma a otro equipo.

[3]

El convertidor detendrá su funcionamiento y activará una alarma de Bomba seca [A93]. Mediante una salida digital del convertidor o mediante el bus de comunicación serie, se puede comunicar una alarma a otro equipo.

**¡NOTA!**

Detección Baja Potencia debe estar Activado (par. 22-21 *Detección baja potencia*) y realizándose (utilizando ya sea el grupo de parámetros 22-3*, *Ajuste potencia falta de caudal*, o el par. 22-20 *Ajuste auto baja potencia*) para poder utilizar *Detección de bomba seca*.

**¡NOTA!**

No ajuste par. 14-20 *Modo Reset*, a [13] *Reinic. auto. infinito*, cuando par. 22-26 *Función bomba seca* está ajustado a [2] *Alarma*. Si se hace esto, el convertidor cambiará continuamente de funcionamiento a parada y viceversa cuando se detecte una condición de Bomba seca.

**¡NOTA!**

Si el convertidor está equipado con un bypass de velocidad constante, con función de bypass automático que arranca el bypass si el convertidor experimenta una condición de alarma persistente, asegúrese de desactivar la función de bypass automático si [2] *Alarma* o [3] *Man. Reset Alarm* está seleccionado como la *Función bomba seca*.

22-27 Retardo bomba seca**Range:**

10 s* [0 - 600 s]

Función:

Define cuánto tiempo debe estar activa la condición de Bomba seca antes de activar una advertencia o una alarma

22-40 Tiempo ejecución mín.**Range:**

10 s* [0 - 600 s]

Función:

Ajuste el tiempo mínimo de funcionamiento deseado del motor después de un comando de arranque (por entrada digital o Bus) antes de entrar en Modo reposo.

22-41 Tiempo reposo mín.**Range:**

10 s* [0 - 600 s]

Función:

Ajustar el tiempo mínimo deseado de permanencia en Modo reposo. Este ajuste tiene prioridad sobre cualquier otra condición para salir del modo reposo.

22-42 Veloc. reinicio [RPM]

Range: **Función:**

Application [Application dependant]
dependent*

22-43 Veloc. reinicio [Hz]

Range: **Función:**

Application [Application dependant]
dependent*

22-44 Refer. despertar/Dif. realim.

Range: **Función:**

10 %* [0 - 100 %]

Sólo para ser usado si el par. 1-00 *Modo Configuración* está ajustado a Lazo cerrado y el controlador PI integrado en la unidad se utiliza para controlar la presión.
Ajuste la caída de presión permitida en forma de valor porcentual de la consigna de presión (Pset), antes de cancelar el Modo reposo.



¡NOTA!

Si se utiliza en una aplicación en la que el controlador PI integrado está ajustado para control inverso (p. ej. en aplicaciones de torres de refrigeración) en el par. 20-71 *Modo Configuración*, se sumará automáticamente el valor ajustado en el par. 22-44 *Refer. despertar/Dif. realim.*.

7

22-45 Refuerzo de consigna

Range: **Función:**

0 %* [-100 - 100 %]

Sólo para ser usado si el par. 1-00 *Modo Configuración* está ajustado a Lazo cerrado y se utiliza el controlador PI integrado en la unidad. En sistemas con, por ejemplo, control de presión constante, resulta ventajoso incrementar la presión del sistema antes de detener el motor. Esto aumentará el tiempo que el motor está parado y ayudará a evitar frecuentes arranques y paradas.
Ajustar la sobrepresión/sobrettemperatura deseada, en porcentaje del valor de consigna de la presión (Pset)/temperatura, antes de entrar en Modo reposo.
Si se ajusta al 5%, la presión de refuerzo será Pset*1,05. Los valores negativos puede utilizarse para, por ejemplo, el control de torres de refrigeración, en donde es necesario un cambio negativo.

22-46 Tiempo refuerzo máx.

Range: **Función:**

60 s* [0 - 600 s]

Sólo para ser usado si el par. 1-00 *Modo Configuración* está ajustado a Lazo cerrado y el controlador PI integrado en la unidad se utiliza para controlar la presión.
Ajuste el tiempo máximo durante el que se permitirá el modo de refuerzo. Si se excede el tiempo ajustado, se entrara en Modo reposo, sin esperar a que se alcance la presión de refuerzo ajustada.

22-60 Func. correa rota

Selecciona la acción a realizar si se detecta la condición de correa rota

Option: **Función:**

[0] * No

[1] Advertencia

El convertidor continuará funcionando pero activará una advertencia de Correa rota [W95]. Una salida digital del convertidor o un bus de comunicación serie puede comunicar una advertencia a otro equipo.

[2] Desconexión

El convertidor se detendrá y activara una alarma de Correa rota [A 95]. Una salida digital del convertidor o un bus de comunicación serie puede comunicar una alarma a otro equipo.

**¡NOTA!**

No ajuste par. 14-20 *Modo Reset* a [13] Reset auto. infinito, cuando par. 22-60 *Func. correa rota* esté ajustado a [2] Desconexión. Eso haría que el convertidor conmutase continuamente entre marcha y parada cuando se detectase una condición de correa rota.

**¡NOTA!**

Si el convertidor está equipado con un bypass de velocidad constante, con una función de bypass automático que activa el bypass si el convertidor experimenta una condición persistente de alarma, asegúrese de desactivar la función de bypass automático si se ha seleccionado [2] Desconexión como función para Correa rota.

22-61 Par correa rota**Range:**

10 %* [0 - 100 %]

Función:

Ajusta el par de correa rota como porcentaje del par nominal del motor.

22-62 Retardo correa rota**Range:**

10 s [0 - 600 s]

Función:

Ajusta el tiempo durante el que tienen que estar activas las condiciones de Correa rota para que se realice la acción seleccionada en par. 22-60 *Func. correa rota*.

22-75 Protección ciclo corto**Option:**

[0] * Desactivado

Función:El temporizador ajustado en par. 22-76 *Intervalo entre arranques* está desactivado.

[1] Activado

El temporizador ajustado en par. 22-76 *Intervalo entre arranques* está activado.**22-76 Intervalo entre arranques****Range:**Application [Application dependant]
dependent***Función:**

7

22-77 Tiempo ejecución mín.**Range:**

0 s* [Application dependant]

Función:

Ajusta el tiempo mínimo de funcionamiento deseado después de un comando de arranque normal (arranque/velocidad fija/mantener). Cualquier comando normal de parada será descartado hasta que transcurra el tiempo ajustado. El temporizador comenzará a contar en un comando de arranque normal (arranque/velocidad fija/mantener).

El temporizador será anulado por un comando de Inercia (parada) o de Parada externa.

**¡NOTA!**

No funciona en modo de cascada.

22-80 Compensación de caudal**Option:**

[0] * Desactivado

Función:[0] *Desactivada*: Compensación del valor de consigna no activa.

[1] Activado

[1] *Activada*: La compensación del valor de consigna está activa. Al activar este parámetro, se permite el funcionamiento con valor de consigna compensado por caudal.

22-81 Aproximación curva cuadrada-lineal**Range:**

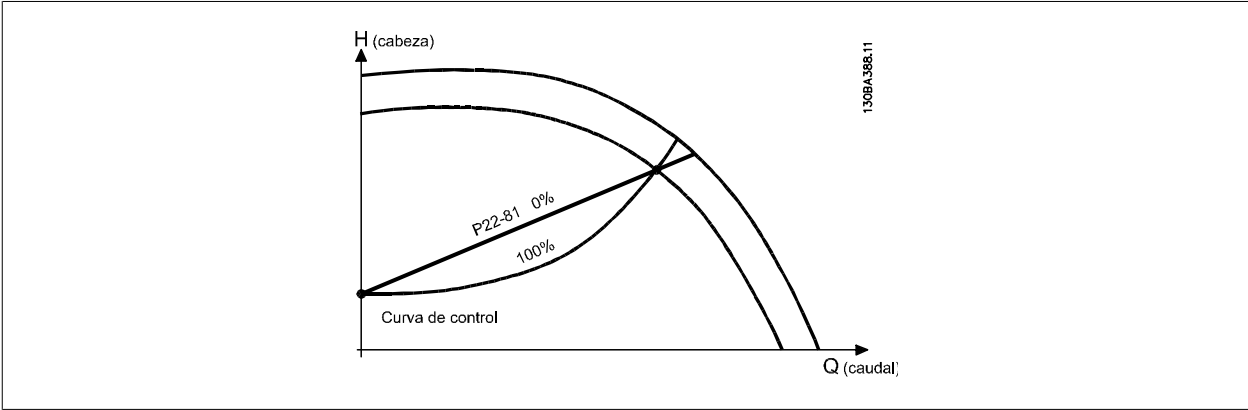
100 %* [0 - 100 %]

Función:**Ejemplo 1:**

El ajuste de este parámetro permite ajustar la forma de la curva de control.

0 = Lineal
100% = Forma ideal (teórica).

¡NOTA!
Tenga en cuenta que no es visible con funcionamiento en cascada.



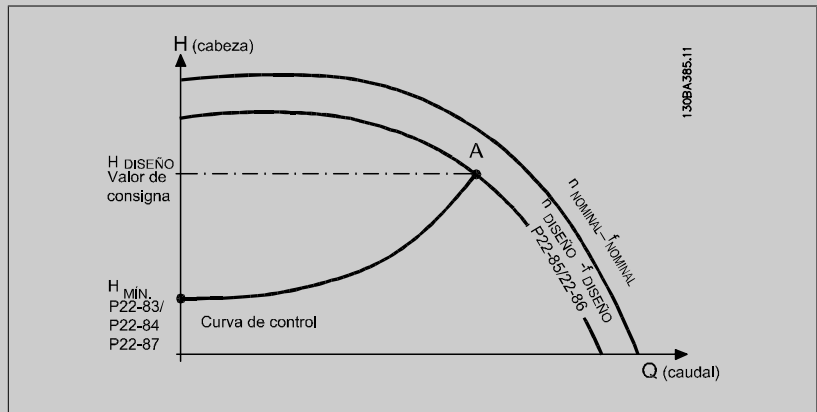
7

22-82 Cálculo punto de trabajo

Option:

Función:

Ejemplo 1: Se conoce la velocidad punto de trabajo de diseño del sistema:



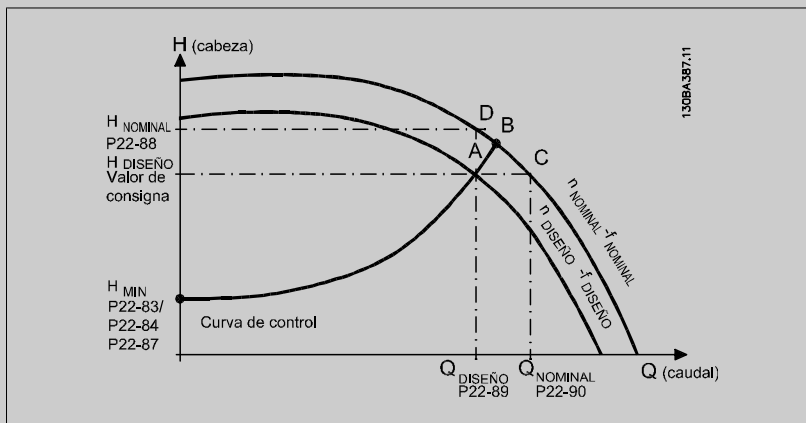
A partir de la hoja de datos que muestra las características del equipo determinado a distintas velocidades, simplemente leyendo transversalmente a partir del punto $H_{DISEÑO}$ y del punto $Q_{DISEÑO}$ nos permite encontrar el punto A, que es el punto de trabajo de diseño del sistema. Deben identificarse las características de la bomba en este punto y programar la velocidad asociada. Cerrando las válvulas y ajustando la velocidad hasta alcanzar H_{MIN} es posible identificar la velocidad en el punto "sin caudal".

El ajuste del par. 22-81 *Aproximación curva cuadrada-lineal* nos permite entonces ajustar infinitamente la forma de la curva de control.

Ejemplo 2:

No se conoce la Velocidad en el punto de trabajo de diseño: Cuando la velocidad en el punto de trabajo de diseño del sistema no se conoce, es necesario determinar otro punto de referencia en la curva de control utilizando la hoja de datos. Mirando la curva de la velocidad especificada y representando gráficamente la presión de diseño ($H_{DISEÑO}$, Punto C) es posible determinar el caudal a esa presión Q_{ESP} . De igual modo, representando gráficamente el caudal de diseño ($Q_{DISEÑO}$, Punto D), es posible determinar la presión H_D a ese caudal. Conociendo estos dos puntos de la curva características de la bomba, además de H_{MIN} como se indica más arriba, el convertidor de frecuencia

es capaz de calcular el punto de referencia B y, por lo tanto, representar gráficamente la curva de control, a la que se sumará el punto de trabajo de diseño del sistema A.



[0] * Desactivado

Desactivado [0]: Cálculo punto de trabajo no activo. Para utilizar cuando se conozca la velocidad en el punto de diseño (ver tabla arriba).

[1] Activado

Activado [1]: El cálculo punto de trabajo está activo. Al habilitar este parámetro se permite el cálculo del punto de trabajo de diseño del sistema a la velocidad de 50/60Hz, a partir del conjunto de datos de los par. 22-83 *Velocidad sin caudal [RPM]* par. 22-84 *Velocidad sin caudal [Hz]*, par. 22-87 *Presión a velocidad sin caudal*, par. 22-88 *Presión a velocidad nominal*, par. 22-89 *Caudal en punto de diseño* y par. 22-90 *Caudal a velocidad nominal*.

22-83 Velocidad sin caudal [RPM]

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

22-84 Velocidad sin caudal [Hz]

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

22-85 Velocidad punto diseño [RPM]

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

22-86 Velocidad punto diseño [Hz]

Range:

Función:

Application [Application dependant]
dependent*

22-87 Presión a velocidad sin caudal

Range:

Función:

0.000 N/A* [Application dependant]

Especificar la presión H_{MIN} que corresponde a la velocidad sin caudal en unidades de referencia/realimentación.

Ver también par. 22-82 *Cálculo del punto de trabajo*, punto D.

22-88 Presión a velocidad nominal

Range:

Función:

999999.999 [Application dependant]
N/A*

Ver también *par. 22-82 Cálculo del punto de trabajo*, punto A.

22-89 Caudal en punto de diseño

Range:

0.000 N/A* [0.000 - 999999.999 N/A]

Función:

Introduzca el valor correspondiente al caudal en el punto de diseño. No son necesarias unidades

Ver también *par. 22-82 Cálculo del punto de trabajo*, punto C.

22-90 Caudal a velocidad nominal

Range:

0.000 N/A* [0.000 - 999999.999 N/A]

Función:

Introduzca el valor correspondiente al caudal a la velocidad nominal. Este valor puede definirse utilizando la hoja de datos de la bomba.

7.3.1 Ajuste de parámetros

| Grupo | Título | Función |
|-------|--------------------------|---|
| 0- | Funcionamiento y display | Parámetros utilizados para programar las funciones fundamentales del convertidor de frecuencia y del LCP, incluyendo: selección de idioma, selección de las variables mostradas en cada posición del display (por ejemplo, la presión de conducto estático o la temperatura de retorno del agua del condensador pueden mostrarse con la consigna en dígitos pequeños en la fila superior y la realimentación en dígitos grandes en el centro del display); activar/desactivar las teclas/botones del LCP, contraseñas del LCP, carga y descarga de los parámetros a/desde el LCP y ajuste del reloj integrado. |
| 1- | Carga / Motor | Parámetros utilizados para configurar el convertidor de frecuencia para la aplicación y motor específicos incluyen: funcionamiento de lazo abierto o cerrado, tipo de aplicación, como compresor, ventilador o bomba centrífuga; datos de la placa de características del motor; ajuste automático del convertidor para un óptimo rendimiento del motor, motor en giro (se utiliza normalmente para aplicaciones de ventilador) y protección térmica del motor. |
| 2- | Frenos | Parámetros que se utilizan para configurar las funciones de freno del convertidor de frecuencia que, aunque no son comunes en muchas aplicaciones HVAC, pueden resultar de gran utilidad en aplicaciones especiales de ventilación. Entre los parámetros se incluyen: frenado CC, frenado dinámico/por resistencia y control de sobretensión (que proporciona un ajuste automático de la velocidad de deceleración - rampa automática - para impedir la desconexión al desacelerar ventiladores de inercia de gran tamaño) |
| 3- | Ref./Rampas | Parámetros que se utilizan para programar los límites de referencia máximos y mínimos de la velocidad (RPM/Hz) en un lazo abierto, o en unidades reales durante el funcionamiento en lazo cerrado); referencias digitales/internas, veloc. fija; definición del origen de cada referencia (por ejemplo, a qué entrada analógica está conectada la señal de referencia); tiempos de rampa de aceleración y deceleración y ajustes del potenciómetro digital. |
| 4- | Lím./Advert. | Los parámetros utilizados para programar límites y advertencias de funcionamiento incluyen: dirección permitida del motor; velocidades del motor máximas y mínimas (por ejemplo, en aplicaciones de bombas resulta muy común programar una velocidad mínima de aproximadamente el 30-40% para garantizar que las juntas de las bombas estén siempre bien lubricadas, evitar la cavitación y garantizar que siempre se alcance una altura adecuada para la creación de caudal); límites de par y de intensidad para proteger la bomba, el ventilador o el compresor impulsados por el motor; advertencias de corriente baja/alta, velocidad, referencia y realimentación; protección contra faltas de fase del motor; frecuencias de bypass de velocidad, incluyendo ajuste semiautomático de estas frecuencias (por ejemplo, para evitar problemas de resonancia en la torre de refrigeración y otros ventiladores). |
| 5- | E/S digital | Parámetros que se utilizan para programar las funciones de todas las entradas digitales, salidas digitales, salidas de relé, entradas de pulsos y salidas de pulsos de los terminales en la tarjeta de control y en todas las tarjetas de opciones. |
| 6- | E/S analógica | Parámetros utilizados para programar las funciones asociadas a todas las entradas y salidas analógicas de los terminales de la tarjeta de control y de la opción E/S general (MCB101) (nota: NO la opción E/S analógica MCB109, véase el grupo de parámetros 26-00) incluyendo: función de Cero Activo de entrada analógica (que puede utilizarse, por ejemplo, para accionar un ventilador de torre de refrigeración a velocidad máxima si falla el sensor de retorno del agua del condensador); escalado de las señales de entrada analógicas (por ejemplo, para hacer coincidir la entrada analógica con el rango de mA y de presión de un sensor de presión de conducto estático); tiempo de filtrado para eliminar el ruido eléctrico de la señal analógica, que puede darse cuando se han instalado cables largos; función y escalado de las salidas analógicas (por ejemplo, para ofrecer una salida analógica que represente la intensidad del motor o los kW para una entrada analógica de un controlador DCC) y para configurar las salidas analógicas de forma que sean controladas por el BMS a través de una interfaz de nivel alto (HLI) (por ejemplo, para controlar una válvula de agua fría), incluyendo la capacidad de definir un valor predeterminado de estas salidas en el caso de fallo de la HLI. |
| 8- | Comunic. y opciones | Parámetros que se utilizan para configurar y supervisar las funciones asociadas a las comunicaciones serie / interfaz de alto nivel con el convertidor de frecuencia. |
| 9- | Profibus | Sólo pueden aplicarse los parámetros si hay una opción Profibus instalada. |
| 10- | Fieldbus CAN | Parámetros aplicables únicamente si hay una opción DeviceNet instalada. |
| 11- | LonWorks | Parámetros aplicables únicamente si hay una opción Lonworks instalada. |

Tabla 7.1: Grupos de parámetros

| Grupo | Título | Función |
|-------|---------------------------|--|
| 13- | Smart Logic Control (SLC) | Parámetros que se utilizan para configurar el Smart Logic Control (SLC) integrado, que puede utilizarse para funciones simples, como comparadores (por ejemplo, si el funcionamiento supera xHz, se activa el relé de salida), temporizadores (por ejemplo, cuando se aplica una señal de arranque, primero se activa el relé de salida para abrir el regulador de suministro de aire y se esperan x segundos antes de la rampa de aceleración), o una secuencia más compleja de acciones definidas por el usuario que el SLC ejecuta cuando evalúa como VERDADERO el evento asociado definido por el usuario. (Por ejemplo, inicie el modo del economizador en un programa de control simple de aplicación de refrigeración AHU donde no haya BMS. Para dicha aplicación, el SLC puede controlar la humedad relativa del aire exterior y si se encuentra por debajo de un valor definido, la consigna de la temperatura del aire de entrada podría aumentar automáticamente. Si el convertidor de frecuencia supervisa la humedad relativa del aire en el exterior y la temperatura del aire suministrado a través de sus entradas analógicas, y controla la válvula de agua fría a través de uno de los bucles PI(D) extendidos y de una salida analógica, modulará dicha válvula para mantener una temperatura más elevada del aire suministrado.) Con frecuencia, el SLC es capaz de suplir la necesidad de adquisición de otro equipo de control externo. |
| 14- | Funciones especiales | Los parámetros utilizados para configurar las funciones especiales del convertidor de frecuencia incluyen: ajuste de la frecuencia de conmutación para reducir el ruido audible del motor (en ocasiones, necesario para las aplicaciones de ventiladores); función de energía regenerativa (especialmente útil para aplicaciones críticas en instalaciones de semiconductores en las que resulta importante el rendimiento con pérdida o caída de la alimentación de red), protección ante desequilibrios en la alimentación de red; reinicio automático (para evitar la necesidad de reinicio manual de alarmas); optimización de energía (que normalmente no necesitan cambios pero permiten ajustar esta función automáticamente (si es necesario), lo que garantiza que la combinación de convertidor de frecuencia y motor funcione con una eficacia máxima en condiciones de carga total y parcial), y funciones de reducción de potencia automática (que permiten al convertidor de frecuencia seguir funcionando con un rendimiento reducido en condiciones de funcionamiento extremas, lo que garantiza un tiempo de actividad máximo). |
| 15- | Información FC | Los parámetros que ofrecen datos de funcionamiento y el resto de la información del convertidor incluyen: contadores de horas de funcionamiento; contador de kWh, reinicio de contadores de horas de funcionamiento y kWh; registro de alarmas/fallos (donde las últimas 10 alarmas se registran junto con cualquier hora y valor asociados), y parámetros de identificación de convertidor de frecuencia y de tarjetas de opciones, como el número de código y la versión de software. |
| 16- | Lecturas de datos | Parámetros de sólo lectura que muestran el estado/valor de muchas variables de funcionamiento que pueden mostrarse en el LCP o visualizarse en este grupo de parámetros. Estos parámetros pueden ser especialmente útiles durante la puesta en marcha, al conectarse a un sistema BMS a través de una interfaz de alto nivel. |
| 18- | Info y lect. de datos | Parámetros de sólo lectura que muestran los últimos 10 elementos, acciones y horas de registro de mantenimiento preventivo y los valores en las entradas y salidas analógicas en la tarjeta de opciones de E/S analógica, que pueden resultar especialmente útiles durante la puesta en marcha, al conectarse a un sistema BMS a través de una interfaz de alto nivel. |
| 20- | FC lazo cerrado | Los parámetros utilizados para configurar el controlador de lazo cerrado PI(D) que controla la velocidad de la bomba, ventilador o compresor en el modo de lazo cerrado, incluyen: definición del origen de las 3 posibles señales de realimentación (por ejemplo, de qué entrada analógica o del BMS HLI); factor de conversión de cada una de las señales de realimentación (por ejemplo, dónde se utiliza una señal de presión para indicar caudal en un AHU o conversión de presión en temperatura en una aplicación de compresor); diseño de la unidad para la referencia y realimentación (por ejemplo, Pa, kPa, m Wg, in Wg, bar, m3/s, m3/h, °C, °F, etc.); la función (por ejemplo, suma, diferencia, promedio, mínimo o máximo) utilizada para calcular la realimentación resultante para aplicaciones de zona única o la filosofía de control de aplicaciones de varias zonas; programación de la(s) consigna(s) y ajuste manual o automático del lazo PI(D). |
| 21- | Lazo cerrado ampliado | Parámetros que se utilizan para configurar los 3 controladores PI(D) de lazo cerrado ampliado que pueden utilizarse, por ejemplo, para controlar actuadores externos (por ejemplo, una válvula de agua fría para mantener la temperatura del aire suministrado en un sistema VAV), incluyendo: diseño de la unidad para la referencia y realimentación de cada controlador (por ejemplo, °C, °F, etc.); definición del rango de referencia/consigna para cada controlador; definición del origen de cada referencia/consigna y señales de realimentación (por ejemplo, qué entrada analógica o el BMS HLI); programación de la consigna y ajuste manual o automático de cada uno de los controladores PI(D). |

| | | |
|-----|--------------------------------|---|
| 22- | Funciones de aplicación | Parámetros utilizados para monitorizar, proteger y controlar las bombas y compresores, como: detección de ausencia de caudal y protección de bombas (incluyendo ajuste automático de esta función); protección de bomba seca; detección de fin de curva y protección de bombas; modo reposo (especialmente útil para conjuntos de torres de refrigeración y bombas de refuerzo); detección correa rota (se utiliza normalmente para aplicaciones de ventiladores para detectar la ausencia de caudal de aire en lugar de utilizar un conmutador Δp instalado en el ventilador); protección ciclo corto de compresores y compensación de consigna de caudal de bomba (especialmente útil para aplicaciones de bomba auxiliar de agua fría donde el sensor Δp ha sido instalado cerca de la bomba y no a lo largo de las cargas más significativas del sistema; utilizando esta función se puede compensar la instalación del sensor y ayudar a obtener el máximo ahorro energético). |
| 23- | Funciones basadas en el tiempo | Parámetros basados en el tiempo, como: los utilizados para iniciar acciones diaria o semanalmente basándose en el reloj de tiempo real integrado (por ejemplo, cambio de la consigna para el modo nocturno o arranque/parada de la bomba/ventilador/compresor, o arranque/parada de un equipo externo); funciones de mantenimiento preventivo que pueden basarse en intervalos de funcionamiento o en fechas y horas específicas; registro energía (muy útil en aplicaciones de realimentación o cuando interesa conocer la información de la carga histórica (kW) de la bomba/ventilador/compresor); tendencias (útil en aplicaciones de realimentación u otras en las que haya interés en registrar la potencia de funcionamiento, la intensidad, la frecuencia o la velocidad de la bomba/ventilador/compresor para su análisis y recuento). |
| 24- | Funciones de aplicación 2 | Parámetros que se utilizan para configurar el modo de incendio y/o para controlar un contactor/arrancador de bypass en caso de que se haya incluido en el sistema. |
| 25- | Controlador de Cascada | Parámetros que se utilizan para configurar y supervisar el controlador de cascada de bomba integrado (normalmente se utiliza para los conjuntos de bombas de refuerzo de presión). |
| 26- | Opción E/S analógica MCB 109 | Parámetros usados para configurar la opción E/S analógica (MCB109) como: definición de los tipos de entrada analógica (por ejemplo, voltaje, Pt1000 o Ni1000), y escalado y definición de las funciones de salida analógica y del escalado. |

Las descripciones y selecciones de parámetros se muestran en el display gráfico (GLCP) o numérico (NLCP). (Consulte la sección correspondiente para obtener más información.) Acceda a los parámetros pulsando el botón [Quick Menu (Menú rápido)] o [Main Menu (Menú principal)] en el panel de control. El Menú rápido se utiliza principalmente para poner en marcha la unidad, proporcionando únicamente los parámetros estrictamente necesarios para iniciar su funcionamiento. El Menú principal proporciona acceso a todos los parámetros que permiten programar detalladamente la aplicación.

Todos los terminales de entrada/salida analógica y digital son multifuncionales. Todos los terminales incluyen funciones predeterminadas de fábrica, que son adecuadas para la mayoría de las aplicaciones HVAC, pero si se necesitan otras funciones especiales, deben programarse tal y como se explica en los grupos de parámetros 5 ó 6.

Descripciones de parámetros

7.3.2 0-** Funcionamiento y display

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-------------------------------|---------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|------------|
| 0-0* Ajustes básicos | | | | | | |
| 0-01 | Idioma | [0] Inglés | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-02 | Unidad de velocidad de motor | [1] Hz | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-03 | Ajustes regionales | [0] Internacional | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-04 | Estado operación en arranque | [0] Auto-arranque | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-05 | Unidad de modo local | [0] Como unidad de velocidad del motor | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-1* Operac. de ajuste | | | | | | |
| 0-10 | Ajuste activo | [1] Ajuste activo 1 | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-11 | Ajuste de programación | [9] Ajuste activo | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-12 | Ajuste actual enlazado a | [0] Sin relacionar | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-13 | Lectura: Ajustes relacionados | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 0-14 | Lectura: Prog. ajustes / canal | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 0-2* Display LCP | | | | | | |
| 0-20 | Línea de pantalla pequeña 1.1 | 1602 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 0-21 | Línea de pantalla pequeña 1.2 | 1614 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 0-22 | Línea de pantalla pequeña 1.3 | 1610 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 0-23 | Línea de pantalla grande 2 | 1613 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 0-24 | Línea de pantalla grande 3 | 1502 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 0-25 | Mi menú personal | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint16 |
| 0-3* Lectura LCP | | | | | | |
| 0-30 | Unidad de lectura personalizada | [1] % | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-31 | Valor mín. de lectura personalizada | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Int32 |
| 0-32 | Valor máx. de lectura personalizada | 100.00 CustomReadoutUnit | All set-ups | TRUE | -2 | Int32 |
| 0-37 | Texto display 1 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | VisStr[25] |
| 0-38 | Texto display 2 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | VisStr[25] |
| 0-39 | Texto display 3 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | VisStr[25] |
| 0-4* Teclado LCP | | | | | | |
| 0-40 | Botón (Hand on) en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-41 | Botón (Off) en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-42 | [Auto activ.] llave en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-43 | Botón (Reset) en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-44 | Tec. [Off/Reset] en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-45 | [Bypass conv.] Llave en LCP | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 0-5* Copiar/Guardar | | | | | | |
| 0-50 | Copia con LCP | [0] No copiar | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-51 | Copia de ajuste | [0] No copiar | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 0-6* Contraseña | | | | | | |
| 0-60 | Contraseña menú principal | 100 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Int16 |
| 0-61 | Acceso a menú princ. sin contraseña | [0] Acceso total | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-65 | Código de menú personal | 200 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Int16 |
| 0-66 | Acceso a menú personal sin contraseña | [0] Acceso total | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-7* Ajustes del reloj | | | | | | |
| 0-70 | Fecha y hora | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 0-71 | Formato de fecha | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-72 | Formato de hora | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-74 | Horario de verano | [0] No | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-76 | Inicio del horario de verano | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 0-77 | Fin del horario de verano | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 0-79 | Fallo de reloj | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-81 | Días laborables | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 0-82 | Días laborables adicionales | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 0-83 | Días no laborables adicionales | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 0-89 | Lectura de fecha y hora | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[25] |



7.3.3 1-** Carga / motor

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-------------------------------|--|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 1-0* Ajustes generales | | | | | | |
| 1-00 | Modo Configuración | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 1-03 | Características de par | [3] Optim. auto. energía VT | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 1-2* Datos de motor | | | | | | |
| 1-20 | Potencia motor [kW] | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 1 | Uint32 |
| 1-21 | Potencia motor [CV] | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -2 | Uint32 |
| 1-22 | Tensión motor | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 1-23 | Frecuencia motor | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 1-24 | Intensidad motor | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -2 | Uint32 |
| 1-25 | Veloc. nominal motor | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 67 | Uint16 |
| 1-28 | Comprob. rotación motor | [0] No | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 1-29 | Adaptación automática del motor (AMA) | [0] No | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 1-3* Dat avanz. motor | | | | | | |
| 1-30 | Resistencia estator (Rs) | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -4 | Uint32 |
| 1-31 | Resistencia rotor (Rr) | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -4 | Uint32 |
| 1-35 | Reactancia princ. (Xh) | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -4 | Uint32 |
| 1-36 | Resistencia pérdida hierro (Rfe) | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -3 | Uint32 |
| 1-39 | Polos motor | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 1-5* Aj. indep. carga | | | | | | |
| 1-50 | Magnet. motor a veloc. cero | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 1-51 | Veloc. mín. con magn. norm. [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 1-52 | Magnetización normal veloc. mín. [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 1-6* Aj. depend. carga | | | | | | |
| 1-60 | Compensación carga baja veloc. | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int16 |
| 1-61 | Compensación carga alta velocidad | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int16 |
| 1-62 | Compensación deslizam. | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int16 |
| 1-63 | Tiempo compens. deslizam. constante | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 1-64 | Amortiguación de resonancia | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 1-65 | Const. tiempo amortigua. de resonancia | 5 ms | All set-ups | TRUE | -3 | Uint8 |
| 1-7* Ajustes arranque | | | | | | |
| 1-71 | Retardo arr. | 0.0 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 1-73 | Motor en giro | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 1-8* Ajustes de parada | | | | | | |
| 1-80 | Función de parada | [0] Inercia | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 1-81 | Vel. mín. para func. parada [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 1-82 | Vel. mín. para func. parada [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 1-86 | Velocidad baja desconexión [RPM] | 0 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 1-87 | Velocidad baja desconexión [Hz] | 0.0 Hz | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 1-9* Temperatura motor | | | | | | |
| 1-90 | Protección térmica motor | [4] Descon. ETR 1 | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 1-91 | Vent. externo motor | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 1-93 | Fuente de termistor | [0] Ninguno | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |

7.3.4 2-** Frenos

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------|---|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 2-0* Freno CC | | | | | | |
| 2-00 | Intensidad CC mantenida/precalent. | 50 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 2-01 | Intens. freno CC | 50 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 2-02 | Tiempo de frenado CC | 10.0 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 2-03 | Velocidad activación freno CC [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 2-04 | Velocidad de conexión del freno CC [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 2-1* Func. energ. freno | | | | | | |
| 2-10 | Función de freno | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 2-11 | Resistencia freno (ohmios) | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 2-12 | Límite potencia de freno (kW) | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 2-13 | Ctrol. Potencia freno | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 2-15 | Comprobación freno | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 2-16 | Intensidad máx. de frenado de CA | 100.0 % | All set-ups | TRUE | -1 | Uint32 |
| 2-17 | Control de sobretensión | [2] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |

7.3.5 3-** Ref./Rampas

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------|-------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 3-0* Límites referencia | | | | | | |
| 3-02 | Referencia mínima | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 3-03 | Referencia máxima | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 3-04 | Función de referencia | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-1* Referencias | | | | | | |
| 3-10 | Referencia interna | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 3-11 | Velocidad fija [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 3-13 | Lugar de referencia | [0] Conex. a manual/auto | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-14 | Referencia interna relativa | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int32 |
| 3-15 | Fuente 1 de referencia | [1] Entrada analógica 53 | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-16 | Fuente 2 de referencia | [20] Potencióm. digital | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-17 | Fuente 3 de referencia | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-19 | Velocidad fija [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 3-4* Rampa 1 | | | | | | |
| 3-41 | Rampa 1 tiempo acel. rampa | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-42 | Rampa 1 tiempo desacel. rampa | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-5* Rampa 2 | | | | | | |
| 3-51 | Rampa 2 tiempo acel. rampa | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-52 | Rampa 2 tiempo desacel. rampa | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-8* Otras rampas | | | | | | |
| 3-80 | Tiempo rampa veloc. fija | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-81 | Tiempo rampa parada rápida | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-9* Potencióm. digital | | | | | | |
| 3-90 | Tamaño de paso | 0.10 % | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 3-91 | Tiempo de rampa | 1.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 3-92 | Restitución de Energía | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 3-93 | Límite máximo | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int16 |
| 3-94 | Límite mínimo | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int16 |
| 3-95 | Retardo de rampa | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | TimD |

7

7.3.6 4-** Lím./Advert.

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|----------------------------|---------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 4-1* Límites motor | | | | | | |
| 4-10 | Dirección veloc. motor | [2] Ambos sentidos | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 4-11 | Límite bajo veloc. motor [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-12 | Límite bajo veloc. motor [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-13 | Límite alto veloc. motor [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-14 | Límite alto veloc. motor [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-16 | Modo motor límite de par | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-17 | Modo generador límite de par | 100.0 % | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-18 | Límite intensidad | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint32 |
| 4-19 | Frecuencia salida máx. | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -1 | Uint16 |
| 4-5* Ajuste Advert. | | | | | | |
| 4-50 | Advert. Intens. baja | 0.00 A | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 4-51 | Advert. Intens. alta | ImaxVLT (P1637) | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 4-52 | Advert. Veloc. baja | 0 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-53 | Advert. Veloc. alta | outputSpeedHighLimit (P413) | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-54 | Advertencia referencia baja | -999999.999 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 4-55 | Advertencia referencia alta | 999999.999 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 4-56 | Advertencia realimentación baja | -999999.999 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 4-57 | Advertencia realimentación alta | 999999.999 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 4-58 | Función Fallo Fase Motor | [2] Desconex. 1.000 ms | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 4-6* Bypass veloc. | | | | | | |
| 4-60 | Velocidad bypass desde [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-61 | Velocidad bypass desde [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-62 | Velocidad bypass hasta [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 4-63 | Veloc. bypass hasta [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 4-64 | Ajuste bypass semiauto | [0] No | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |

7.3.7 5-** E/S digital

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------|--|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 5-0* Modo E/S digital | | | | | | |
| 5-00 | Modo E/S digital | [0] PNP - Activo a 24 V | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 5-01 | Terminal 27 modo E/S | [0] Entrada | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-02 | Terminal 29 modo E/S | [0] Entrada | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-1* Entradas digitales | | | | | | |
| 5-10 | Terminal 18 entrada digital | [8] Arranque | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-11 | Terminal 19 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-12 | Terminal 27 entrada digital | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-13 | Terminal 29 entrada digital | [14] Veloc. fija | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-14 | Terminal 32 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-15 | Terminal 33 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-16 | Terminal X30/2 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-17 | Terminal X30/3 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-18 | Terminal X30/4 entrada digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-3* Salidas digitales | | | | | | |
| 5-30 | Terminal 27 salida digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-31 | Terminal 29 salida digital | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-32 | Term. X30/6 salida dig. (MCB 101) | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-33 | Term. X30/7 salida dig. (MCB 101) | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-4* Relés | | | | | | |
| 5-40 | Relé de función | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-41 | Retardo conex, relé | 0.01 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 5-42 | Retardo desconex, relé | 0.01 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 5-5* Entrada de pulsos | | | | | | |
| 5-50 | Term. 29 baja frecuencia | 100 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-51 | Term. 29 alta frecuencia | 100 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-52 | Term. 29 valor bajo ref./realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 5-53 | Term. 29 valor alto ref./realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 5-54 | Tiempo filtro pulsos constante #29 | 100 ms | All set-ups | FALSE | -3 | Uint16 |
| 5-55 | Term. 33 baja frecuencia | 100 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-56 | Term. 33 alta frecuencia | 100 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-57 | Term. 33 valor bajo ref./realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 5-58 | Term. 33 valor alto ref./realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 5-59 | Tiempo filtro pulsos constante #33 | 100 ms | All set-ups | FALSE | -3 | Uint16 |
| 5-6* Salida de pulsos | | | | | | |
| 5-60 | Termina 27 salida pulsos variable | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-62 | Frec. máx. salida de pulsos #27 | 5000 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-63 | Termina 29 salida pulsos variable | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-65 | Frec. máx. salida de pulsos #29 | 5000 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-66 | Terminal X30/6 var. salida pulsos | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 5-68 | Frec. máx. salida de pulsos #X30/6 | 5000 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-9* Controlado por bus | | | | | | |
| 5-90 | Control de bus digital y de relé | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 5-93 | Control de bus salida de pulsos #27 | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 5-94 | Tiempo lím. predet. salida pulsos #27 | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |
| 5-95 | Control de bus salida de pulsos #27 | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 5-96 | Tiempo lím. predet. salida pulsos #29 | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |
| 5-97 | Control de bus salida de pulsos #X30/6 | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 5-98 | Tiempo lím. predet. salida pulsos #X30/6 | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |

7.3.8 6-** E/S analógica

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------------|---|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 6-0* Modo E/S analógico | | | | | | |
| 6-00 | Tiempo Límite Cero Activo | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 6-01 | Función Cero Activo | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-02 | Función Cero Activo en modo incendio | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-1* Entrada analógica 53 | | | | | | |
| 6-10 | Terminal 53 escala baja V | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-11 | Terminal 53 escala alta V | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-12 | Terminal 53 escala baja mA | 4.00 mA | All set-ups | TRUE | -5 | Int16 |
| 6-13 | Terminal 53 escala alta mA | 20.00 mA | All set-ups | TRUE | -5 | Int16 |
| 6-14 | Term. 53 valor bajo ref./realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-15 | Term. 53 valor alto ref./realim | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-16 | Terminal 53 tiempo filtro constante | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 6-17 | Terminal 53 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-2* Entrada analógica 54 | | | | | | |
| 6-20 | Terminal 54 escala baja V | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-21 | Terminal 54 escala alta V | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-22 | Terminal 54 escala baja mA | 4.00 mA | All set-ups | TRUE | -5 | Int16 |
| 6-23 | Terminal 54 escala alta mA | 20.00 mA | All set-ups | TRUE | -5 | Int16 |
| 6-24 | Term. 54 valor bajo ref./realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-25 | Term. 54 valor alto ref./realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-26 | Terminal 54 tiempo filtro constante | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 6-27 | Terminal 54 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-3* Entrada analógica X30/11 | | | | | | |
| 6-30 | Terminal X30/11 baja tensión | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-31 | Terminal X30/11 alta tensión | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-34 | Term. X30/11 valor bajo ref./realim. | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-35 | Term. X30/11 valor alto ref./realim. | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-36 | Term. X30/11 const. tiempo filtro | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 6-37 | Term. X30/11 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-4* Entrada analógica X30/12 | | | | | | |
| 6-40 | Terminal X30/12 baja tensión | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-41 | Terminal X30/12 alta tensión | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-44 | Term. X30/12 valor bajo ref./realim. | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-45 | Term. X30/12 valor alto ref./realim. | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 6-46 | Term. X30/12 const. tiempo filtro | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 6-47 | Term. X30/12 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-5* S. analógica 42 | | | | | | |
| 6-50 | Terminal 42 salida | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-51 | Terminal 42 salida esc. mín. | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-52 | Terminal 42 salida esc. máx. | 100.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-53 | Terminal 42 control bus de salida | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 6-54 | Terminal 42 Tiempo lím. salida predet. | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |
| 6-6* Salida analógica X30/8 | | | | | | |
| 6-60 | Terminal X30/8 salida | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 6-61 | Terminal X30/8 escala mín. | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-62 | Terminal X30/8 escala máx. | 100.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 6-63 | Terminal X30/8 control bus de salida | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 6-64 | Terminal X30/8 Tiempo lím. salida predet. | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |

7.3.9 8-** Comunicación y opciones

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-----------------------------------|-----------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|------------|
| 8-0* Ajustes generales | | | | | | |
| 8-01 | Puesto de control | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-02 | Fuente de control | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-03 | Valor de tiempo límite ctrl. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | -1 | Uint32 |
| 8-04 | Función tiempo límite ctrl. | [0] No | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-05 | Función tiempo límite | [1] Reanudar ajuste | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-06 | Reiniciar tiempo límite ctrl. | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-07 | Accionador diagnóstico | [0] Desactivar | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-1* Ajustes de control | | | | | | |
| 8-10 | Trama control | [0] Protocolo FC | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 8-13 | Código de estado configurable STW | [1] Perfil por defecto | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-3* Ajuste puerto FC | | | | | | |
| 8-30 | Protocolo | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-31 | Dirección | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint8 |
| 8-32 | Velocidad en baudios | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-33 | Paridad / Bits de parada | null | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-35 | Retardo respuesta mín. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | -3 | Uint16 |
| 8-36 | Retardo respuesta máx. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | -3 | Uint16 |
| 8-37 | Retardo máx. intercarac. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | -5 | Uint16 |
| 8-4* Conf. protoc. FC MC | | | | | | |
| 8-40 | Selección de telegrama | [1] Telegram.estándar1 | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-5* Digital / Bus | | | | | | |
| 8-50 | Selección inercia | [3] Lógico O | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-52 | Selección freno CC | [3] Lógico O | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-53 | Selec. arranque | [3] Lógico O | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-54 | Selec. sentido inverso | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-55 | Selec. ajuste | [3] Lógico O | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-56 | Selec. referencia interna | [3] Lógico O | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 8-7* BACnet | | | | | | |
| 8-70 | Instancia BACnet | 1 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-72 | Máx. maest. MS/TP | 127 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint8 |
| 8-73 | Máx. tramas info MS/TP | 1 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint16 |
| 8-74 | "Startup I am" | [0] Enviar al conectar | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 8-75 | Contraseña inicializac. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | VisStr[20] |
| 8-8* Diagnóstico puerto FC | | | | | | |
| 8-80 | Contador mensajes de bus | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-81 | Contador errores de bus | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-82 | Mensajes de esclavo recibidos | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-83 | Contador errores de esclavo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-84 | Mensajes de esclavo enviados | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-85 | Errores de tiempo lím. esclavo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 8-89 | Cuenta de diagnósticos | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Int32 |
| 8-9* Vel. fija bus1 | | | | | | |
| 8-90 | Veloc Bus Jog 1 | 100 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 8-91 | Veloc Bus Jog 2 | 200 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 8-94 | Realim. de bus 1 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | N2 |
| 8-95 | Realim. de bus 2 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | N2 |
| 8-96 | Realim. de bus 3 | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | N2 |

7.3.10 9-** Profibus

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|------------|----------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|-----------|
| 9-00 | Consigna | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-07 | Valor | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-15 | Config. escritura PCD | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 9-16 | Config. lectura PCD | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 9-18 | Dirección de nodo | 126 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint8 |
| 9-22 | Selección de telegrama | [108] PPO 8 | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 9-23 | Páram. para señales | 0 | All set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 9-27 | Editar parám. | [1] Activado | 2 set-ups | FALSE | - | Uint16 |
| 9-28 | Control de proceso | [1] Act. master cíclico | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 9-44 | Contador mensajes de fallo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-45 | Código de fallo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-47 | Número de fallo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-52 | Contador situación fallo | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-53 | Cód. de advert. Profibus | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | V2 |
| 9-63 | Veloc. Transmision | [255] Sin vel. transmisión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 9-64 | Identificación dispos. | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 9-65 | Número perfil Profibus | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | OctStr[2] |
| 9-67 | Cód. control 1 | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | V2 |
| 9-68 | Cód. estado 1 | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | V2 |
| 9-71 | Grabar valores de datos | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 9-72 | Reiniciar unidad | [0] Sin acción | 1 set-up | FALSE | - | Uint8 |
| 9-80 | Parámetros definidos (1) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-81 | Parámetros definidos (2) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-82 | Parámetros definidos (3) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-83 | Parámetros definidos (4) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-84 | Parámetros definidos (5) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-90 | Parámetros cambiados (1) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-91 | Parámetros cambiados (2) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-92 | Parámetros cambiados (3) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-93 | Parámetros cambiados (4) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 9-94 | Parámetros cambiados (5) | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |



7.3.11 10-** Bus de campo CAN

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|------------------------------|------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 10-0* Ajustes comunes | | | | | | |
| 10-00 | Protocolo CAN | null | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 10-01 | Selecc. veloc. en baudios | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 10-02 | ID MAC | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 10-05 | Lectura contador errores transm. | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 10-06 | Lectura contador errores recepción | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 10-07 | Lectura contador bus desac. | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 10-1* DeviceNet | | | | | | |
| 10-10 | Selección tipo de datos proceso | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 10-11 | Escritura config. datos proceso | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 10-12 | Lectura config. datos proceso | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 10-13 | Parámetro de advertencia | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 10-14 | Referencia de red | [0] No | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 10-15 | Control de red | [0] No | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 10-2* Filtro COS | | | | | | |
| 10-20 | Filtro COS 1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 10-21 | Filtro COS 2 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 10-22 | Filtro COS 3 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 10-23 | Filtro COS 4 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 10-3* Acceso parám. | | | | | | |
| 10-30 | Índice Array | 0 N/A | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 10-31 | Grabar valores de datos | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 10-32 | Revisión Devicenet | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 10-33 | Almacenar siempre | [0] No | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 10-34 | Código de producto DeviceNet | 120 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | Uint16 |
| 10-39 | Parámetros Devicenet F | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |

7.3.12 11-** LonWorks

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------|---------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|-----------|
| 11-0* ID de LonWorks | | | | | | |
| 11-00 | ID de Neuron | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | OctStr[6] |
| 11-1* Funciones LON | | | | | | |
| 11-10 | Perfil de unidad | [0] Perfil VSD | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 11-15 | Cód. de advertencia LON | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 11-17 | Revisión XIF | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[5] |
| 11-18 | Revisión LonWorks | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[5] |
| 11-2* Acceso parám. LON | | | | | | |
| 11-21 | Grabar valores de datos | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |

7.3.13 13-** Smart Logic Control

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-----------------------------|-------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|-------|
| 13-0* Ajustes SLC | | | | | | |
| 13-00 | Modo Controlador SL | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-01 | Evento arranque | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-02 | Evento parada | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-03 | Reiniciar SLC | [0] No reiniciar SLC | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-1* Comparadores | | | | | | |
| 13-10 | Operando comparador | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-11 | Operador comparador | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-12 | Valor comparador | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 13-2* Temporizadores | | | | | | |
| 13-20 | Temporizador Smart Logic Controller | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | -3 | TimD |
| 13-4* Reglas lógicas | | | | | | |
| 13-40 | Regla lógica booleana 1 | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-41 | Operador regla lógica 1 | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-42 | Regla lógica booleana 2 | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-43 | Operador regla lógica 2 | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-44 | Regla lógica booleana 3 | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-5* Estados | | | | | | |
| 13-51 | Evento Controlador SL | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 13-52 | Acción Controlador SL | null | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |

7.3.14 14-** Func. especiales

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|---------------------------------|---|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 14-0* Conmut. inversor | | | | | | |
| 14-00 | Patrón conmutación | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-01 | Frecuencia conmutación | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-03 | Sobremodulación | [1] Sí | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 14-04 | PWM aleatorio | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-1* Alim. on/off | | | | | | |
| 14-10 | Fallo aliment. | [0] Sin función | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 14-11 | Avería de tensión de red | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 14-12 | Función desequil. alimentación | [0] Desconexión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-2* Funciones de reset | | | | | | |
| 14-20 | Modo Reset | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-21 | Tiempo de reinicio automático | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 14-22 | Modo funcionamiento | [0] Funcion. normal | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-23 | Ajuste de código descriptivo | null | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 14-25 | Retardo descon. con lím. de par | 60 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 14-26 | Ret. de desc. en fallo del convert. | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 14-28 | Aj. producción | [0] Sin acción | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-29 | Código de servicio | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 14-3* Ctrl. lím. intens. | | | | | | |
| 14-30 | Ctrol. lím. intens., Gananacia proporc. | 100 % | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 14-31 | Control lím. inten., Tiempo integrac. | 0.020 s | All set-ups | FALSE | -3 | Uint16 |
| 14-32 | Control lím. intens., Tiempo filtro | 26.0 ms | All set-ups | TRUE | -4 | Uint16 |
| 14-4* Optimización energ | | | | | | |
| 14-40 | Nivel VT | 66 % | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 14-41 | Mínima magnetización AEO | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 14-42 | Frecuencia AEO mínima | 10 Hz | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 14-43 | Cosphi del motor | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 14-5* Ambiente | | | | | | |
| 14-50 | Filtro RFI | [1] Sí | 1 set-up | FALSE | - | Uint8 |
| 14-52 | Control del ventilador | [0] Auto | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-53 | Monitor del ventilador | [1] Advertencia | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-55 | Output Filter | [0] No Filter | 1 set-up | FALSE | - | Uint8 |
| 14-59 | Número real de inversores | ExpressionLimit | 1 set-up | FALSE | 0 | Uint8 |
| 14-6* Auto Reducción | | | | | | |
| 14-60 | Funcionamiento con sobretemp. | [0] Desconexión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-61 | Funcionamiento con inversor sobrecarg. | [0] Desconexión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 14-62 | Corriente reduc. inversor sobrecarg. | 95 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |



7.3.15 15-** Información del convertidor

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|---------------------------------|---------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|------------|
| 15-0* Datos func. | | | | | | |
| 15-00 | Horas de funcionamiento | 0 h | All set-ups | FALSE | 74 | Uint32 |
| 15-01 | Horas funcionam. | 0 h | All set-ups | FALSE | 74 | Uint32 |
| 15-02 | Contador KWh | 0 kWh | All set-ups | FALSE | 75 | Uint32 |
| 15-03 | Arranques | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 15-04 | Sobretemperat. | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 15-05 | Sobretensión | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 15-06 | Reiniciar contador KWh | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 15-07 | Reinicio contador de horas funcionam. | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 15-08 | Núm. de arranques | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 15-1* Ajustes reg. datos | | | | | | |
| 15-10 | Variable a registrar | 0 | 2 set-ups | TRUE | - | Uint16 |
| 15-11 | Intervalo de registro | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | -3 | TimD |
| 15-12 | Evento de disparo | [0] Falso | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 15-13 | Modo de registro | [0] Reg. siempre | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 15-14 | Muestras antes de disp. | 50 N/A | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 15-2* Registro histórico | | | | | | |
| 15-20 | Registro histórico: Evento | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 15-21 | Registro histórico: Valor | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 15-22 | Registro histórico: Tiempo | 0 ms | All set-ups | FALSE | -3 | Uint32 |
| 15-23 | Registro histórico: Fecha y hora | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | TimeOfDay |
| 15-3* Reg. alarma | | | | | | |
| 15-30 | Reg. alarma: código de fallo | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 15-31 | Reg. alarma: valor | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int16 |
| 15-32 | Reg. alarma: hora | 0 s | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 15-33 | Reg. alarma: Fecha y hora | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | TimeOfDay |
| 15-4* Id. dispositivo | | | | | | |
| 15-40 | Tipo FC | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[6] |
| 15-41 | Sección de potencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-42 | Tensión | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-43 | Versión de software | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[5] |
| 15-44 | Tipo Cód. cadena solicitado | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[40] |
| 15-45 | Cadena de código | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[40] |
| 15-46 | Nº pedido convert. frecuencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[8] |
| 15-47 | Código tarjeta potencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[8] |
| 15-48 | No id LCP | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-49 | Tarjeta control id SW | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-50 | Tarjeta potencia id SW | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-51 | Nº serie convert. frecuencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[10] |
| 15-53 | Número serie tarjeta potencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[19] |

7

| Par. No. # | Parameter description | Default value | 4-set-up | Change during operation | Conversion index | Type |
|-----------------------------------|----------------------------------|---------------|-------------|-------------------------|------------------|------------|
| 15-6* Identific. de opción | | | | | | |
| 15-60 | Opción instalada | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[30] |
| 15-61 | Versión SW opción | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-62 | Nº pedido opción | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[8] |
| 15-63 | Nº serie opción | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[18] |
| 15-70 | Opción en ranura A | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[30] |
| 15-71 | Versión SW de opción en ranura A | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-72 | Opción en ranura B | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[30] |
| 15-73 | Versión SW de opción en ranura B | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-74 | Opción en ranura C0 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[30] |
| 15-75 | Versión SW opción en ranura C0 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-76 | Opción en ranura C1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[30] |
| 15-77 | Versión SW opción en ranura C1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[20] |
| 15-9* Inform. parámetro | | | | | | |
| 15-92 | Parámetros definidos | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 15-93 | Parámetros modificados | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 15-98 | Id. dispositivo | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | VisStr[40] |
| 15-99 | Metadatos parám. | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |

7.3.16 16-** Lecturas de datos

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|---------------------------------|---------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 16-0* Estado general | | | | | | |
| 16-00 | Código de control | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | V2 |
| 16-01 | Referencia [Unidad] | 0.000 ReferenceFeedbackUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-02 | Referencia % | 0.0 % | All set-ups | FALSE | -1 | Int16 |
| 16-03 | Cód. estado | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | V2 |
| 16-05 | Valor real princ. [%] | 0.00 % | All set-ups | FALSE | -2 | N2 |
| 16-09 | Lectura personalizada | 0.00 CustomReadoutUnit | All set-ups | FALSE | -2 | Int32 |
| 16-1* Estado motor | | | | | | |
| 16-10 | Potencia [kW] | 0.00 kW | All set-ups | FALSE | 1 | Int32 |
| 16-11 | Potencia [HP] | 0.00 hp | All set-ups | FALSE | -2 | Int32 |
| 16-12 | Tensión motor | 0.0 V | All set-ups | FALSE | -1 | Uint16 |
| 16-13 | Frecuencia | 0.0 Hz | All set-ups | FALSE | -1 | Uint16 |
| 16-14 | Intensidad motor | 0.00 A | All set-ups | FALSE | -2 | Int32 |
| 16-15 | Frecuencia [%] | 0.00 % | All set-ups | FALSE | -2 | N2 |
| 16-16 | Par [Nm] | 0.0 Nm | All set-ups | FALSE | -1 | Int32 |
| 16-17 | Velocidad [RPM] | 0 RPM | All set-ups | FALSE | 67 | Int32 |
| 16-18 | Térmico motor | 0 % | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 16-22 | Par [%] | 0 % | All set-ups | FALSE | 0 | Int16 |
| 16-26 | Potencia filtrada [kW] | 0.000 kW | All set-ups | FALSE | 0 | Int32 |
| 16-27 | Potencia filtrada [CV] | 0.000 hp | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-3* Estado Drive | | | | | | |
| 16-30 | Tensión Bus CC | 0 V | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 16-32 | Energía freno / s | 0.000 kW | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-33 | Energía freno / 2 min | 0.000 kW | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-34 | Temp. disipador | 0 °C | All set-ups | FALSE | 100 | Uint8 |
| 16-35 | Témico inversor | 0 % | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 16-36 | Int. Nom. Inv. | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -2 | Uint32 |
| 16-37 | Máx. Int. Inv. | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | -2 | Uint32 |
| 16-38 | Estado ctrlador SL | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 16-39 | Temp. tarjeta control | 0 °C | All set-ups | FALSE | 100 | Uint8 |
| 16-40 | Buffer de registro lleno. | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 16-49 | Current Fault Source | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 16-5* Ref. & realim. | | | | | | |
| 16-50 | Referencia externa | 0.0 N/A | All set-ups | FALSE | -1 | Int16 |
| 16-52 | Realimentación [Unit] | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-53 | Referencia Digi pot | 0.00 N/A | All set-ups | FALSE | -2 | Int16 |
| 16-54 | Realim. 1 [Unidad] | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-55 | Realim. 2 [Unidad] | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-56 | Realim. 3 [Unidad] | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-58 | Salida PID [%] | 0.0 % | All set-ups | TRUE | -1 | Int16 |



| Par. No. # | Parameter description | Default value | 4-set-up | Change during operation | Conversion index | Type |
|----------------------------------|-----------------------------|----------------|-------------|-------------------------|------------------|--------|
| 16-6* Entradas y salidas | | | | | | |
| 16-60 | Entrada digital | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint16 |
| 16-61 | Terminal 53 ajuste conex. | [0] Intensidad | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 16-62 | Entrada analógica 53 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-63 | Terminal 54 ajuste conex. | [0] Intensidad | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 16-64 | Entrada analógica 54 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-65 | Salida analógica 42 [mA] | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int16 |
| 16-66 | Salida digital [bin] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int16 |
| 16-67 | Ent. pulsos #29 [Hz] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int32 |
| 16-68 | Ent. pulsos #33 [Hz] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int32 |
| 16-69 | Salida pulsos #27 [Hz] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int32 |
| 16-70 | Salida pulsos #29 [Hz] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int32 |
| 16-71 | Salida Relé [bin] | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Int16 |
| 16-72 | Contador A | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 16-73 | Contador B | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 16-75 | Entr. analóg. X30/11 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-76 | Entr. analóg. X30/12 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 16-77 | Salida analógica X30/8 [mA] | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int16 |
| 16-8* Fieldb. y puerto FC | | | | | | |
| 16-80 | Fieldbus CTW 1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | V2 |
| 16-82 | Fieldbus REF 1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | N2 |
| 16-84 | Opción comun. STW | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | V2 |
| 16-85 | Puerto FC CTW 1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | V2 |
| 16-86 | Puerto FC REF 1 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | N2 |
| 16-9* Lect. diagnóstico | | | | | | |
| 16-90 | Código de alarma | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-91 | Código de alarma 2 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-92 | Cód. de advertencia | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-93 | Código de advertencia 2 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-94 | Cód. estado amp | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-95 | Código de estado ampl. 2 | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 16-96 | Cód. de mantenimiento | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |

7

7.3.17 18-** Info y lect. de datos

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-------------------------------------|--------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|-----------|
| 18-0* Reg. mantenimiento | | | | | | |
| 18-00 | Reg. mantenimiento: Elemento | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 18-01 | Reg. mantenimiento: Acción | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 18-02 | Reg. mantenimiento: Hora | 0 s | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 18-03 | Reg. mantenimiento: Fecha y hora | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | TimeOfDay |
| 18-1* Registro modo Incendio | | | | | | |
| 18-10 | Registro modo incendio: Evento | 0 N/A | All set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 18-11 | Registro modo incendio: Hora | 0 s | All set-ups | FALSE | 0 | Uint32 |
| 18-12 | Registro modo incendio: Fecha y hora | ExpressionLimit | All set-ups | FALSE | 0 | TimeOfDay |
| 18-3* Entradas y salidas | | | | | | |
| 18-30 | Entr. analóg. X42/1 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 18-31 | Entr. analóg. X42/3 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 18-32 | Entr. analóg. X42/5 | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |
| 18-33 | Sal. anal. X42/7 [V] | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int16 |
| 18-34 | Sal. anal. X42/9 [V] | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int16 |
| 18-35 | Sal. anal. X42/11 [V] | 0.000 N/A | All set-ups | FALSE | -3 | Int16 |
| 18-5* Ref. y realim. | | | | | | |
| 18-50 | Lectura Sensorless [unidad] | 0.000 SensorlessUnit | All set-ups | FALSE | -3 | Int32 |

7.3.18 20-** FC lazo cerrado

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|----------------------------------|----------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|----------------|
| 20-0* Realimentación | | | | | | |
| 20-00 | Fuente realim. 1 | [2] Entrada analógica 54 | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-01 | Conversión realim. 1 | [0] Lineal | All set-ups | FALSE | - | UInt8 |
| 20-02 | Unidad fuente realim. 1 | null | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-03 | Fuente realim. 2 | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-04 | Conversión realim. 2 | [0] Lineal | All set-ups | FALSE | - | UInt8 |
| 20-05 | Unidad fuente realim. 2 | null | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-06 | Fuente realim. 3 | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-07 | Conversión realim. 3 | [0] Lineal | All set-ups | FALSE | - | UInt8 |
| 20-08 | Unidad fuente realim. 3 | null | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-12 | Referencia/Unidad Realimentación | null | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-13 | Mínima referencia/realim. | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-14 | Máxima referencia/realim. | 100.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-2* Realim. y consigna | | | | | | |
| 20-20 | Función de realim. | [3] Mínima | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-21 | Valor de consigna 1 | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-22 | Valor de consigna 2 | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-23 | Valor de consigna 3 | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-3* Conv. av. realim. | | | | | | |
| 20-30 | Refrigerante | [0] R22 | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-31 | Refriger. def. por usuario A1 | 10.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | UInt32 |
| 20-32 | Refriger. def. por usuario A2 | -2250.00 N/A | All set-ups | TRUE | -2 | Int32 |
| 20-33 | Refriger. def. por usuario A3 | 250.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | UInt32 |
| 20-34 | Fan 1 Area [m2] | 0.500 m2 | All set-ups | TRUE | -3 | UInt32 |
| 20-35 | Fan 1 Area [in2] | 750 in2 | All set-ups | TRUE | 0 | UInt32 |
| 20-36 | Fan 2 Area [m2] | 0.500 m2 | All set-ups | TRUE | -3 | UInt32 |
| 20-37 | Fan 2 Area [in2] | 750 in2 | All set-ups | TRUE | 0 | UInt32 |
| 20-38 | Air Density Factor [%] | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | UInt32 |
| 20-6* Sensorless | | | | | | |
| 20-60 | Unidad Sensorless | null | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-69 | Información Sensorless | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[2 5] |
| 20-7* Autoajuste PID | | | | | | |
| 20-70 | Tipo de lazo cerrado | [0] Auto | 2 set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-71 | Modo Configuración | [0] Normal | 2 set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-72 | Cambio de salida PID | 0.10 N/A | 2 set-ups | TRUE | -2 | UInt16 |
| 20-73 | Nivel mínimo de realim. | -999999.000 ProcessCtrlUnit | 2 set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-74 | Nivel máximo de realim. | 999999.000 ProcessCtrlUnit | 2 set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 20-79 | Autoajuste PID | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-8* Ajustes básicos PID | | | | | | |
| 20-81 | Ctrl. normal/inverso de PID | [0] Normal | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-82 | Veloc. arranque PID [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | UInt16 |
| 20-83 | Veloc. arranque PID [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | UInt16 |
| 20-84 | Ancho banda En Referencia | 5 % | All set-ups | TRUE | 0 | UInt8 |
| 20-9* Controlador PID | | | | | | |
| 20-91 | Saturación de PID | [1] Sí | All set-ups | TRUE | - | UInt8 |
| 20-93 | Ganancia propor. PID | 0.50 N/A | All set-ups | TRUE | -2 | UInt16 |
| 20-94 | Tiempo integral PID | 20.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | UInt32 |
| 20-95 | Tiempo diferencial PID | 0.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | UInt16 |
| 20-96 | Límite ganancia dif. dif. PID | 5.0 N/A | All set-ups | TRUE | -1 | UInt16 |



7.3.19 21-** Lazo cerrado amp.

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-------------------------------------|-------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 21-0* Autoaj. PID ampl. | | | | | | |
| 21-00 | Tipo de lazo cerrado | [0] Auto | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-01 | Modo Configuración | [0] Normal | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-02 | Cambio de salida PID | 0.10 N/A | 2 set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-03 | Nivel mínimo de realim. | -999999.000 N/A | 2 set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-04 | Nivel máximo de realim. | 999999.000 N/A | 2 set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-09 | Autoajuste PID | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-1* Ref./Realim. CL 1 ext. | | | | | | |
| 21-10 | Ref./Unidad realim. 1 Ext. | [1] % | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-11 | Referencia mínima 1 Ext. | 0.000 ExtPID1Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-12 | Referencia máxima 1 Ext. | 100.000 ExtPID1Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-13 | Fuente referencia 1 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-14 | Fuente realim. 1 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-15 | Consigna 1 Ext. | 0.000 ExtPID1Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-17 | Referencia 1 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID1Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-18 | Realim. 1 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID1Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-19 | Salida 1 Ext. [%] | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 21-2* PID CL 1 ext. | | | | | | |
| 21-20 | Control normal/inverso 1 Ext. | [0] Normal | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-21 | Ganancia proporcional 1 Ext. | 0.01 N/A | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-22 | Tiempo integral 1 Ext. | 10000.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 21-23 | Tiempo diferencial 1 Ext. | 0.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-24 | Límite ganancia dif. 1 ext. | 5.0 N/A | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 21-3* Ref./Realim. CL 2 ext. | | | | | | |
| 21-30 | Ref./Unidad realim. 2 Ext. | [1] % | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-31 | Referencia mínima 2 Ext. | 0.000 ExtPID2Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-32 | Referencia máxima 2 Ext. | 100.000 ExtPID2Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-33 | Fuente referencia 2 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-34 | Fuente realim. 2 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-35 | Consigna 2 Ext. | 0.000 ExtPID2Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-37 | Referencia 2 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID2Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-38 | Realim. 2 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID2Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-39 | Salida 2 Ext. [%] | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 21-4* PID CL 2 ext. | | | | | | |
| 21-40 | Control normal/inverso 2 Ext. | [0] Normal | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-41 | Ganancia proporcional 2 Ext. | 0.01 N/A | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-42 | Tiempo integral 2 Ext. | 10000.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 21-43 | Tiempo diferencial 2 Ext. | 0.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-44 | Límite ganancia dif. 2 ext. | 5.0 N/A | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 21-5* Ref./Realim. CL 3 ext. | | | | | | |
| 21-50 | Ref./Unidad realim. 3 Ext. | [1] % | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-51 | Referencia mínima 3 Ext. | 0.000 ExtPID3Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-52 | Referencia máxima 3 Ext. | 100.000 ExtPID3Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-53 | Fuente referencia 3 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-54 | Fuente realim. 3 Ext. | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-55 | Consigna 3 Ext. | 0.000 ExtPID3Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-57 | Referencia 3 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID3Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-58 | Realim. 3 Ext. [Unidad] | 0.000 ExtPID3Unit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 21-59 | Salida 3 Ext. [%] | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |
| 21-6* PID CL 3 ext. | | | | | | |
| 21-60 | Control normal/inverso 3 Ext. | [0] Normal | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 21-61 | Ganancia proporcional 3 Ext. | 0.01 N/A | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-62 | Tiempo integral 3 Ext. | 10000.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 21-63 | Tiempo diferencial 3 Ext. | 0.00 s | All set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 21-64 | Límite ganancia dif. 3 ext. | 5.0 N/A | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |

7.3.20 22-** Funciones de aplicación

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--|------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 22-0* Varios | | | | | | |
| 22-00 | Retardo parada ext. | 0 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-01 | Tiempo de filtro de potencia | 0.50 s | 2 set-ups | TRUE | -2 | Uint16 |
| 22-2* Detección falta de caudal | | | | | | |
| 22-20 | Ajuste auto baja potencia | [0] No | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 22-21 | Detección baja potencia | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-22 | Detección baja velocidad | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-23 | Función falta de caudal | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-24 | Retardo falta de caudal | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-26 | Función bomba seca | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-27 | Retardo bomba seca | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-3* Ajuste pot. falta de caudal | | | | | | |
| 22-30 | Potencia falta de caudal | 0.00 kW | All set-ups | TRUE | 1 | Uint32 |
| 22-31 | Factor corrección potencia | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-32 | Veloc. baja [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 22-33 | Veloc. baja [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 22-34 | Potencia veloc. baja [kW] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 1 | Uint32 |
| 22-35 | Potencia veloc. baja [CV] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 22-36 | Veloc. alta [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 22-37 | Veloc. alta [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 22-38 | Potencia veloc. alta [kW] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 1 | Uint32 |
| 22-39 | Potencia veloc. alta [CV] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 22-4* Modo reposo | | | | | | |
| 22-40 | Tiempo ejecución mín. | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-41 | Tiempo reposo mín. | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-42 | Veloc. reinicio [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 22-43 | Veloc. reinicio [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 22-44 | Refer. despertar/Dif. realim. | 10 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int8 |
| 22-45 | Refuerzo de consigna | 0 % | All set-ups | TRUE | 0 | Int8 |
| 22-46 | Tiempo refuerzo máx. | 60 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-5* Fin de curva | | | | | | |
| 22-50 | Func. fin de curva | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-51 | Retardo fin de curva | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-6* Detección correa rota | | | | | | |
| 22-60 | Func. correa rota | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-61 | Par correa rota | 10 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 22-62 | Retardo correa rota | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-7* Protección ciclo corto | | | | | | |
| 22-75 | Protección ciclo corto | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-76 | Intervalo entre arranques | start_to_start_min_on_time (P2277) | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-77 | Tiempo ejecución mín. | 0 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 22-78 | Minimum Run Time Override | [0] Desactivado | All set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 22-79 | Minimum Run Time Override Value | 0.000 ProcessCtrlUnit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 22-8* Flow Compensation | | | | | | |
| 22-80 | Compensación de caudal | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-81 | Aproximación curva cuadrada-lineal | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 22-82 | Cálculo punto de trabajo | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 22-83 | Velocidad sin caudal [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 22-84 | Velocidad sin caudal [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 22-85 | Velocidad punto diseño [RPM] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 22-86 | Velocidad punto diseño [Hz] | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 22-87 | Presión a velocidad sin caudal | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 22-88 | Presión a velocidad nominal | 999999.999 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 22-89 | Caudal en punto de diseño | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 22-90 | Caudal a velocidad nominal | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |



7.3.21 23-** Funciones basadas en el tiempo

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|---------------------------------------|----------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|-------------------|
| 23-0* Acciones temporizadas | | | | | | |
| 23-00 | Tiempo activ. | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-DayWo-Date |
| 23-01 | Acción activ. | [0] Desactivado | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-02 | Tiempo desactiv. | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-DayWo-Date |
| 23-03 | Acción desactiv. | [0] Desactivado | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-04 | Repetición | [0] Todos los días | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-1* Mantenimiento | | | | | | |
| 23-10 | Elemento de mantenim. | [1] Rodamientos del motor | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 23-11 | Acción de mantenim. | [1] Lubricar | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 23-12 | Base tiempo mantenim. | [0] Desactivado | 1 set-up | TRUE | - | Uint8 |
| 23-13 | Intervalo tiempo mantenim. | 1 h | 1 set-up | TRUE | 74 | Uint32 |
| 23-14 | Fecha y hora mantenim. | ExpressionLimit | 1 set-up | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 23-1* Reinicio mantenim. | | | | | | |
| 23-15 | Código reinicio mantenim. | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-16 | Texto mantenim. | 0 N/A | 1 set-up | TRUE | 0 | VisStr[20] |
| 23-5* Registro energía | | | | | | |
| 23-50 | Resolución registro energía | [5] Últimas 24 horas | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-51 | Inicio período | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 23-53 | Registro energía | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 23-54 | Reiniciar registro energía | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-6* Tendencias | | | | | | |
| 23-60 | Variable de tendencia | [0] Potencia [kW] | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-61 | Datos bin continuos | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 23-62 | Datos bin temporizados | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 23-63 | Inicio período temporizado | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 23-64 | Fin período temporizado | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | TimeOf-Day |
| 23-65 | Valor bin mínimo | ExpressionLimit | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 23-66 | Reiniciar datos bin continuos | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-67 | Reiniciar datos bin temporizados | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 23-8* Contador de recuperación | | | | | | |
| 23-80 | Factor referencia potencia | 100 % | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 23-81 | Coste energético | 1.00 N/A | 2 set-ups | TRUE | -2 | Uint32 |
| 23-82 | Inversión | 0 N/A | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint32 |
| 23-83 | Ahorro energético | 0 kWh | All set-ups | TRUE | 75 | Int32 |
| 23-84 | Ahorro | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Int32 |

7.3.22 24-** Funciones de aplicación 2

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|-------------------------------|-------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 24-0* Modo incendio | | | | | | |
| 24-00 | Función modo incendio | [0] Desactivado | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-01 | Configuración de Modo Incendio | [0] Lazo abierto | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-02 | Unidad Modo Incendio | null | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-03 | Fire Mode Min Reference | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 24-04 | Fire Mode Max Reference | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 24-05 | Referencia interna en modo incendio | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 24-06 | Fuente referencia modo incendio | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-07 | Fuente realim. modo incendio | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-09 | Manejo alarmas modo incendio | [1] Desc. alarmas crít. | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 24-1* Bypass conv. | | | | | | |
| 24-10 | Función bypass convertidor | [0] Desactivado | 2 set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-11 | Tiempo de retardo bypass conv. | 0 s | 2 set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 24-9* Func. multimotor | | | | | | |
| 24-90 | Función falta de motor | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-91 | Coefficiente de falta de motor 1 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-92 | Coefficiente de falta de motor 2 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-93 | Coefficiente de falta de motor 3 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-94 | Coefficiente de falta de motor 4 | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 24-95 | Función rotor bloqueado | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 24-96 | Coefficiente de rotor bloqueado 1 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-97 | Coefficiente de rotor bloqueado 2 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-98 | Coefficiente de rotor bloqueado 3 | 0.0000 N/A | All set-ups | TRUE | -4 | Int32 |
| 24-99 | Coefficiente de rotor bloqueado 4 | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |

7.3.23 25-** Controlador en cascada

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--|-------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--|
| 25-0* Ajustes del sistema | | | | | | |
| 25-00 | Controlador de cascada | [0] Desactivado | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 25-02 | Arranque del motor | [0] Directo en línea | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 25-04 | Rotación bombas | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-05 | Bomba principal fija | [1] Sí | 2 set-ups | FALSE | - | Uint8 |
| 25-06 | Número bombas | 2 N/A | 2 set-ups | FALSE | 0 | Uint8 |
| 25-2* Ajustes ancho banda | | | | | | |
| 25-20 | Ancho banda conexión por etapas | 10 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-21 | Ancho de banda de Histéresis | 100 % | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-22 | Ancho banda veloc. fija | casco_staging_bandwidth (P2520) | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-23 | Retardo conexión SBW | 15 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 25-24 | Retardo desconex. SBW | 15 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 25-25 | Tiempo OBW | 10 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 25-26 | Desconex. si no hay caudal | [0] Desactivado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-27 | Función activ. por etapas | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-28 | Tiempo función activ. por etapas | 15 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 25-29 | Función desactiv. por etapas | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-30 | Tiempo función desactiv. por etapas | 15 s | All set-ups | TRUE | 0 | Uint16 |
| 25-4* Ajustes conex. por etapas | | | | | | |
| 25-40 | Retardo desacel. rampa | 10.0 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-41 | Retardo acel. rampa | 2.0 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-42 | Umbral conex. por etapas | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-43 | Umbral desconex. por etapas | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-44 | Veloc. conex. por etapas [RPM] | 0 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 25-45 | Veloc. conex. por etapas [Hz] | 0.0 Hz | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-46 | Veloc. desconex. por etapas [RPM] | 0 RPM | All set-ups | TRUE | 67 | Uint16 |
| 25-47 | Veloc. desconex. por etapas [Hz] | 0.0 Hz | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-5* Ajustes alternancia | | | | | | |
| 25-50 | Alternancia bomba principal | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-51 | Evento alternancia | [0] Externa | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-52 | Intervalo tiempo alternancia | 24 h | All set-ups | TRUE | 74 | Uint16 |
| 25-53 | Valor tempor. alternancia | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[7] TimeOf- DayWo- Date |
| 25-54 | Hora predef. alternancia | ExpressionLimit | All set-ups | TRUE | 0 | Date |
| 25-55 | Alternar si la carga < 50% | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-56 | Modo conex. por etapas en altern. | [0] Lento | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-58 | Ejecutar siguiente retardo bomba | 0.1 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-59 | Ejecutar si hay retardo de red | 0.5 s | All set-ups | TRUE | -1 | Uint16 |
| 25-8* Estado | | | | | | |
| 25-80 | Estado cascada | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[2 5] |
| 25-81 | Estado bomba | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[2 5] |
| 25-82 | Bomba principal | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |
| 25-83 | Estado relé | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | VisStr[4] |
| 25-84 | Tiempo activ. bomba | 0 h | All set-ups | TRUE | 74 | Uint32 |
| 25-85 | Tiempo activ. relé | 0 h | All set-ups | TRUE | 74 | Uint32 |
| 25-86 | Reiniciar contadores relés | [0] No reiniciar | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-9* Servicio | | | | | | |
| 25-90 | Parada bomba | [0] No | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 25-91 | Altern. manual | 0 N/A | All set-ups | TRUE | 0 | Uint8 |

7.3.24 26-** Opción E/S analógica MCB 109

| Par. No. # | Descripción del parámetro | Valor predeterminado (SR = Dependiente del tamaño) | 4 ajustes | Cambio en funcionamiento | Índice de conversión | Tipo |
|--------------------------------------|---------------------------------------|--|-------------|--------------------------|----------------------|--------|
| 26-0* Modo E/S analógico | | | | | | |
| 26-00 | Modo Terminal X42/1 | [1] Tensión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-01 | Modo Terminal X42/3 | [1] Tensión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-02 | Modo Terminal X42/5 | [1] Tensión | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-1* Entrada analógica X42/1 | | | | | | |
| 26-10 | Terminal X42/1 baja tensión | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-11 | Terminal X42/1 alta tensión | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-14 | Term. X42/1 valor bajo ref. /realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-15 | Term. X42/1 valor alto ref. /realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-16 | Term. X42/1 const. tiempo filtro | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 26-17 | Term. X42/1 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-2* Entr. analóg. X42/3 | | | | | | |
| 26-20 | Terminal X42/3 baja tensión | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-21 | Terminal X42/3 alta tensión | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-24 | Term. X42/3 valor bajo ref. /realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-25 | Term. X42/3 valor alto ref. /realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-26 | Term. X42/3 const. tiempo filtro | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 26-27 | Term. X42/3 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-3* Entr. analóg. X42/5 | | | | | | |
| 26-30 | Terminal X42/5 baja tensión | 0.07 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-31 | Terminal X42/5 alta tensión | 10.00 V | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-34 | Term. X42/5 valor bajo ref. /realim | 0.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-35 | Term. X42/5 valor alto ref. /realim | 100.000 N/A | All set-ups | TRUE | -3 | Int32 |
| 26-36 | Term. X42/5 const. tiempo filtro | 0.001 s | All set-ups | TRUE | -3 | Uint16 |
| 26-37 | Term. X42/5 cero activo | [1] Activado | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-4* Sal. analóg. X42/7 | | | | | | |
| 26-40 | Terminal X42/7 salida | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-41 | Terminal X42/7 escala mín. | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-42 | Terminal X42/7 escala máx. | 100.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-43 | Terminal X42/7 control bus de salida | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 26-44 | T. X42/7 Tiempo lím. sal. predet. | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |
| 26-5* Sal. analóg. X42/9 | | | | | | |
| 26-50 | Terminal X42/9 salida | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-51 | Terminal X42/9 escala mín. | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-52 | Terminal X42/9 escala máx. | 100.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-53 | Terminal X42/9 control bus de salida | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 26-54 | T. X42/9 Tiempo lím. sal. predet. | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |
| 26-6* Sal. analóg. X42/11 | | | | | | |
| 26-60 | Terminal X42/11 salida | [0] Sin función | All set-ups | TRUE | - | Uint8 |
| 26-61 | Terminal X42/11 escala mín. | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-62 | Terminal X42/11 escala máx. | 100.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | Int16 |
| 26-63 | Terminal X42/11 control bus de salida | 0.00 % | All set-ups | TRUE | -2 | N2 |
| 26-64 | T. X42/11 Tiempo lím. sal. predet. | 0.00 % | 1 set-up | TRUE | -2 | Uint16 |

8 Localización de averías

8.1 Alarmas y advertencias

8.1.1 Alarmas y advertencias

Las advertencias y alarmas se señalizan mediante el LED correspondiente en la parte delantera del convertidor de frecuencia y muestran un código en el display.

Las advertencias permanecen activas hasta que se elimina la causa de origen. En determinadas circunstancias, es posible que el motor siga funcionando. Los mensajes de advertencia pueden ser críticos, aunque no necesariamente.

En caso de alarma, el convertidor de frecuencia se desconectará. Una vez corregida la causa de la alarma, será necesario reiniciar las alarmas para poder reanudar el funcionamiento.

Es posible hacerlo de cuatro maneras:

1. Utilizando el botón de control [RESET] del LCP.
2. A través de una entrada digital con la función "Reset".
3. Mediante comunicación serie/bus de campo opcional.
4. Reiniciando automáticamente mediante la función [Reset Autom], que es un ajuste predeterminado del convertidor de frecuencia VLT HVAC Drive, consulte par. 14-20 *Modo Reset* en la **Guía de programación del FC 100**



¡NOTA!

Tras un reinicio manual mediante el botón [RESET] (Reiniciar) del LCP, es necesario presionar el botón [AUTO ON] (Control remoto) o [HAND ON] (Marcha manual) para volver a arrancar el motor.

La razón de que no pueda reiniciarse una alarma puede ser que no se haya corregido la causa o que la alarma esté bloqueada (consulte también la tabla de la página siguiente).



Las alarmas bloqueadas ofrecen una protección adicional, ya que es preciso apagar la alimentación de red para poder reiniciar dichas alarmas. Cuando vuelva a conectarse el convertidor de frecuencia, dejará de estar bloqueado y podrá reiniciarse tal y como se ha indicado anteriormente, una vez subsanada la causa.

Las alarmas que no están bloqueadas por desconexión, pueden reiniciarse también utilizando la función de reset automático par. 14-20 *Modo Reset* (Advertencia: Puede producirse un reinicio automático).

Si una alarma o advertencia aparece marcada con un código en la tabla de la siguiente página, significa que, o se produce una advertencia antes de la alarma, o se puede especificar si se mostrará una advertencia o una alarma para un fallo determinado.

Esto es posible, por ejemplo, en par. 1-90 *Protección térmica motor*. Tras una alarma o desconexión, el motor funcionará por inercia, y la alarma y la advertencia parpadearán en el convertidor de frecuencia. Una vez corregido el problema, solamente seguirá parpadeando la alarma.

| No. | Descripción | Advertencia | Alarma | Bloqueo por alarma/dis- paro | Referencia de paráme- tros |
|-----|---|-------------|--------|---------------------------------|-------------------------------|
| 1 | 10 V bajo | X | | | |
| 2 | Err. cero activo | (X) | (X) | | 6-01 |
| 3 | Sin motor | (X) | | | 1-80 |
| 4 | Pérdida de fase alim. | (X) | (X) | (X) | 14-12 |
| 5 | Tensión alta CC | X | | | |
| 6 | Tensión de CC baja | X | | | |
| 7 | Sobretensión CC | X | X | | |
| 8 | Tensión de CC baja | X | X | | |
| 9 | Sobrecarga del inversor | X | X | | |
| 10 | Sobretemperatura ETR del motor | (X) | (X) | | 1-90 |
| 11 | Sobretemperatura del termistor del motor | (X) | (X) | | 1-90 |
| 12 | Límite de par | X | X | | |
| 13 | Sobreintensidad | X | X | X | |
| 14 | Fallo de conexión a tierra | X | X | X | |
| 15 | Hardware incorrecto | | X | X | |
| 16 | Cortocircuito | | X | X | |
| 17 | Tiempo límite de código de control | (X) | (X) | | 8-04 |
| 23 | Fallo del ventilador interno | X | | | |
| 24 | Fallo del ventilador externo | X | | | 14-53 |
| 25 | Resist. freno cortocircuitada | X | | | |
| 26 | Lím. potenc. resist. freno | (X) | (X) | | 2-13 |
| 27 | Chopper de frenado cortocircuitado | X | X | | |
| 28 | Comprobación del freno | (X) | (X) | | 2-15 |
| 29 | Sobretemperatura del convertidor de frecuencia | X | X | X | |
| 30 | Falta la fase U del motor | (X) | (X) | (X) | 4-58 |
| 31 | Falta la fase V del motor | (X) | (X) | (X) | 4-58 |
| 32 | Falta la fase W del motor | (X) | (X) | (X) | 4-58 |
| 33 | Fallo en la carga de arranque | | X | X | |
| 34 | Fallo de comunicación de bus de campo | X | X | | |
| 35 | Fuera del rango de frecuencias | X | X | | |
| 36 | Fallo de red | X | X | | |
| 37 | Desequilibrio de fase | X | X | | |
| 38 | Fallo interno | | X | X | |
| 39 | Sensor del disipador | | X | X | |
| 40 | Sobrecarga de la salida digital del terminal 27 | (X) | | | 5-00, 5-01 |
| 41 | Sobrecarga de la salida digital del terminal 29 | (X) | | | 5-00, 5-02 |
| 42 | Sobrecarga de la salida digital en X30/6 | (X) | | | 5-32 |
| 42 | Sobrecarga de la salida digital en X30/7 | (X) | | | 5-33 |
| 46 | Aliment. tarj. alim. | | X | X | |
| 47 | Alim. baja 24 V | X | X | X | |
| 48 | Alim. baja 1,8 V | | X | X | |
| 49 | Límite de velocidad | X | (X) | | 1-86 |
| 50 | Fallo de calibración del AMA | | X | | |
| 51 | Comprobación AMA de U_{nom} e I_{nom} | | X | | |
| 52 | Baja I_{nom} enAMA | | X | | |
| 53 | Motor AMA demasiado grande | | X | | |
| 54 | Motor AMA demasiado pequeño | | X | | |
| 55 | Parámetro en AMA fuera de rango | | X | | |
| 56 | AMA interrumpido por el usuario | | X | | |
| 57 | Tiempo límite AMA | | X | | |
| 58 | Fallo interno AMA | X | X | | |
| 59 | Límite de intensidad | X | | | |
| 60 | Parada externa | X | | | |
| 62 | Frecuencia de salida en límite máximo | X | | | |
| 64 | Límite de tensión | X | | | |
| 65 | Temperatura excesiva en placa de control | X | X | X | |

Tabla 8.1: Lista de códigos de alarma/advertencia

| No. | Descripción | Advertencia | Alarma | Bloqueo por alarma/dis- paro | Referencia de paráme- tros |
|-----|--|-------------|-----------------|---------------------------------|-------------------------------|
| 66 | Temperatura baja del disipador térmico | X | | | |
| 67 | La configuración de opciones ha cambiado | | X | | |
| 68 | Parada de seguridad activada | | X ¹⁾ | | |
| 69 | Temp. tarj. pot. | | X | X | |
| 70 | Configuración incorrecta del convertidor de frecuencia | | | X | |
| 71 | PTC 1 Parada de seguridad | X | X ¹⁾ | | |
| 72 | Fallo peligroso | | | X ¹⁾ | |
| 73 | Reinicio automático parada de seguridad | | | | |
| 76 | Power Unit Setup | X | | | |
| 79 | Conf. SP no válida | | X | X | |
| 80 | Convertidor inicializado a valor predeterminado | | X | | |
| 91 | Ajuste incorrecto de la entrada analógica 54 | | | X | |
| 92 | Sin caudal | X | X | | 22-2* |
| 93 | Bomba seca | X | X | | 22-2* |
| 94 | Fin de curva | X | X | | 22-5* |
| 95 | Correa rota | X | X | | 22-6* |
| 96 | Arr. retardado | X | | | 22-7* |
| 97 | Parada retardada | X | | | 22-7* |
| 98 | Fallo de reloj | X | | | 0-7* |
| 201 | M Incendio estaba activo | | | | |
| 202 | Límites M Incendio excedidos | | | | |
| 203 | Falta el motor | | | | |
| 204 | Rotor bloqueado | | | | |
| 243 | IGTB del freno | X | X | | |
| 244 | Temp. disipador | X | X | X | |
| 245 | Sensor del disipador | | X | X | |
| 246 | Aliment. tarj. alim. | | X | X | |
| 247 | Temp. tarj. alim. | | X | X | |
| 248 | Conf. SP no válida | | X | X | |
| 250 | Nuevas piezas de recambio | | | X | |
| 251 | Nuevo Código de tipo | | X | X | |

Tabla 8.2: Lista de códigos de alarma/advertencia

(X) Dependiente del parámetro

1) No puede realizarse el reinicio automático a través del par. 14-20 *Modo Reset*

Una desconexión es la acción desencadenada al producirse una alarma. La desconexión dejará el motor en inercia y podrá reiniciarse pulsando el botón Reset o reiniciando desde una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* [1]). El evento original que causó una alarma no puede dañar al convertidor de frecuencia ni causar situaciones peligrosas. Un bloqueo por alarma es la acción que se desencadena cuando se produce una alarma cuya causa podría producir daños al convertidor o a los equipos conectados. Una situación de bloqueo por alarma solamente se puede reiniciar apagando y encendiendo el equipo.

| <i>Indicación LED</i> | |
|-----------------------|-------------------|
| Advertencia | amarillo |
| Alarma | rojo intermitente |
| Bloqueo por alarma | amarillo y rojo |

Tabla 8.3: Indicación LED

| Código de alarma y Código de estado ampliado | | | | | |
|--|----------|------------|-------------------------------|----------------------------|---------------------------|
| Bit | Hex | Dec | Código de alarma | Cód. de advertencia | Código de estado ampliado |
| 0 | 00000001 | 1 | Comprobación del freno | Comprobación del freno | En rampa |
| 1 | 00000002 | 2 | Temp. tarj. pot. | Temp. tarj. pot. | AMA en funcionamiento |
| 2 | 00000004 | 4 | Fallo de conexión a tierra | Fallo de conexión a tierra | Arranque CW/CCW |
| 3 | 00000008 | 8 | Temp. tarj. ctrl | Temp. tarj. ctrl | Enganche abajo |
| 4 | 00000010 | 16 | de PID proc. ctrl. TO | de PID proc. ctrl. TO | Enganche arriba |
| 5 | 00000020 | 32 | Sobreintensidad | Sobreintensidad | Realim. alta |
| 6 | 00000040 | 64 | Límite de par | Límite de par | Realim. baja |
| 7 | 00000080 | 128 | Sobrt termi mot | Sobrt termi mot | Intensidad salida alta |
| 8 | 00000100 | 256 | Sobrecarga ETR del motor | Sobrecarga ETR del motor | Intensidad salida baja |
| 9 | 00000200 | 512 | Sobrecar. inv. | Sobrecar. inv. | Frecuencia salida alta |
| 10 | 00000400 | 1024 | Tensión baja CC | Tensión baja CC | Frecuencia salida baja |
| 11 | 00000800 | 2048 | Sobretens. CC | Sobretens. CC | Comprobación del freno OK |
| 12 | 00001000 | 4096 | Cortocircuito | Tensión baja CC | Frenado máx. |
| 13 | 00002000 | 8192 | Fallo en la carga de arranque | Tensión alta CC | Frenado |
| 14 | 00004000 | 16384 | Pérd. fase alim. | Pérd. fase alim. | Fuera rango veloc. |
| 15 | 00008000 | 32768 | AMA incorrecto | Sin motor | Ctrol. sobretens. activo |
| 16 | 00010000 | 65536 | Err. cero activo | Err. cero activo | |
| 17 | 00020000 | 131072 | Fallo interno | 10 V bajo | |
| 18 | 00040000 | 262144 | Sobrecar. freno | Sobrecar. freno | |
| 19 | 00080000 | 524288 | Pérdida fase U | Resistencia de freno | |
| 20 | 00100000 | 1048576 | Pérdida fase V | IGTB del freno | |
| 21 | 00200000 | 2097152 | Pérdida fase W | Límite de veloc. | |
| 22 | 00400000 | 4194304 | Fallo de bus de campo | Fallo de bus de campo | |
| 23 | 00800000 | 8388608 | Alim. baja 24 V | Alim. baja 24 V | |
| 24 | 01000000 | 16777216 | Fallo de red | Fallo de red | |
| 25 | 02000000 | 33554432 | Alim. baja 1,8 V | Límite de intensidad | |
| 26 | 04000000 | 67108864 | Resistencia de freno | Baja temp. | |
| 27 | 08000000 | 134217728 | IGTB del freno | Límite de tensión | |
| 28 | 10000000 | 268435456 | Cambio opción | Sin uso | |
| 29 | 20000000 | 536870912 | Convertidor inicializado | Sin uso | |
| 30 | 40000000 | 1073741824 | Parada de seguridad | Sin uso | |

Tabla 8.4: Descripción de Código de alarma, Código de advertencia y Código de estado ampliado

Los códigos de alarma, códigos de advertencia y códigos de estado ampliados se pueden leer mediante un bus serie o una opción de bus de campo para tareas de diagnóstico. Consulte también par. 16-90 *Código de alarma*, par. 16-92 *Cód. de advertencia* y par. 16-94 *Cód. estado amp.*

8.1.2 Mensajes de fallo

ADVERTENCIA 1, 10 V bajo

La tensión de la tarjeta de control está por debajo de 10 V desde el terminal 50.

Elimine carga del terminal 50, ya que la alimentación de 10 V está sobrecargada. Máx. 15 mA o mínimo 590 Ω.

Esta condición puede ser causada por un corto en un potenciómetro conectado o por un cableado incorrecto del mismo.

Solución del problema: retire el cableado del terminal 50. Si la advertencia se borra, el problema es del cableado personalizado. Si la advertencia no se borra, sustituya la tarjeta de control.

ADVERT./ALARMA 2, Error de cero activo

Esta advertencia o alarma sólo aparecerá si es programada por el usuario en el par. 6-01 *Función Cero Activo*. La señal en una de las entradas analógicas es inferior al 50% del valor mínimo programado para esa entrada. Esta condición puede ser causada por un cable roto o por una avería del dispositivo que envía la señal.

Solución del problema:

Compruebe las conexiones de todos los terminales de entrada analógica. Los terminales de la tarjeta de control 53 y 54, para señales, y el terminal 55, común. Los terminales 11 y 12 para señales, y el terminal 10, común, del MCB 101. Los terminales 1, 3, 5 para señales y 2, 4, 6 comunes del MCB 109.

Compruebe que la programación del convertidor de frecuencia y los ajustes del conmutador coinciden con el tipo de señal analógica.

Lleve a cabo la prueba de señales en el terminal de entrada.

ADVERT./ALARMA 3, Sin motor

No se ha conectado ningún motor a la salida del convertidor de frecuencia. Esta advertencia o alarma sólo aparecerá si es programada por el usuario en el par. 1-80 *Función de parada*.

Localización de averías: compruebe la conexión entre el convertidor de frecuencia y el motor.

ADVERT./ALARMA 4, Pérdida de fase de red

Falta una fase en la alimentación de red, o bien, el desequilibrio de tensión de la red es demasiado alto. Este mensaje también aparece por una avería en el rectificador de entrada del convertidor de frecuencia. Las opciones se programan en el par. 14-12 *Función desequil. alimentación*.

Solución del problema: Compruebe la tensión de alimentación y las intensidades de alimentación del convertidor de frecuencia.

ADVERTENCIA 5, Tensión alta enlace CC

La tensión del circuito intermedio (CC) supera el límite de advertencia de tensión alta. El límite depende de la tensión nominal del convertidor de frecuencia. El convertidor de frecuencia sigue activo.

ADVERTENCIA 6, Tensión de bus CC baja

La tensión del circuito intermedio (CC) está por debajo del límite de advertencia de tensión baja. El límite depende de la tensión nominal del convertidor de frecuencia. El convertidor de frecuencia sigue activo.

ADVERT./ALARMA 7, Sobretensión CC

Si la tensión del circuito intermedio supera el límite, el convertidor de frecuencia se desconectará después de un período de tiempo determinado.

Solución del problema:

Conecte una resistencia de freno

Aumente el tiempo de rampa

Cambie el tipo de rampa

Active las funciones del par. 2-10 *Brake Function*

Incrementar par. 14-26 *Trip Delay at Inverter Fault*

ADVERT./ALARMA 8, Tensión baja de CC

Si la tensión del circuito intermedio (CC) cae por debajo del límite de tensión baja, el convertidor de frecuencia comprobará si la alimentación externa de 24 V está conectada. Si no se ha conectado ninguna fuente de alimentación externa de 24 V, el convertidor de frecuencia se desconectará transcurrido un intervalo de retardo determinado. El tiempo en cuestión depende del tamaño de la unidad.

Solución del problema:

Compruebe si la tensión de alimentación coincide con la del convertidor de frecuencia.

Lleve a cabo una prueba de tensión de entrada

Lleve a cabo una prueba carga suave y del circuito del rectificador

ADVERT./ALARMA 9, Sobrecarga inversor

El convertidor de frecuencia está a punto de desconectarse a causa de una sobrecarga (intensidad muy elevada durante demasiado tiempo). El contador para la protección térmica y electrónica del inversor emite una advertencia al 98% y se desconecta al 100% con una alarma. El convertidor de frecuencia *no se puede* reiniciar hasta que el contador esté por debajo del 90%.

El fallo es que el convertidor de frecuencia presenta una sobrecarga superior al 100% durante demasiado tiempo.

Solución del problema:

Compare la intensidad de salida mostrada en el teclado del LCP con la intensidad nominal del convertidor de frecuencia.

Compare la intensidad de salida mostrada en el teclado del LCP con la intensidad medida del motor.

Visualice la Carga térmica del convertidor en el teclado y controle el valor. Al funcionar por encima de la intensidad nominal continua del convertidor de frecuencia, el contador debería aumentar. Al funcionar por debajo de la intensidad nominal continua del convertidor de frecuencia, el contador debería disminuir.

Nota: consulte la sección de reducción de potencia en la Guía de Diseño para obtener más información en el caso de que se requiera una alta frecuencia de conmutación.

ADVERTENCIA/ALARMA 10, Sobretemperatura del motor

La protección termoelectrónica (ETR) indica que el motor está demasiado caliente. Seleccione si el convertidor de frecuencia emitirá una advertencia o una alarma cuando el contador alcance el 100% en el par. 1-90 *Motor Thermal Protection*. Este fallo se debe a que el motor se sobrecarga más de un 100% durante demasiado tiempo.

Solución del problema:

Compruebe si hay sobretemperatura en el motor.

Si el motor está sobrecargado mecánicamente

Que el par. 1-24 *Motor Current* del motor esté ajustado correctamente.

Que los datos del motor en los parámetros 1-20 a 1-25 están ajustados correctamente.

El ajuste en par. 1-91 *Vent. externo motor*.

Realice un AMA en par. 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA)*.

ADVERT./ALARMA 11, Sobretemperatura de termistor del motor

El termistor o su conexión están desconectados. Seleccione si el convertidor de frecuencia emitirá una advertencia o una alarma cuando el contador alcance el 100% en el par. 1-90 *Motor Thermal Protection*.

Solución del problema:

Compruebe si hay sobretemperatura en el motor.

Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.

Compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 53 ó 54 (entrada de tensión analógica) y el terminal 50 (alimentación de +10 V), o entre el terminal 18 ó 19 (sólo entrada digital PNP) y el terminal 50.

Si se utiliza un sensor KTY, compruebe que la conexión entre los terminales 54 y 55 es correcta.

Si se está utilizando un conmutador térmico o termistor, compruebe que la programación del par. 1-93 *Fuente de termistor* coincide con el cableado del sensor.

Si utiliza un sensor KTY, compruebe si la programación de los par. 1-95, 1-96 y 1-97 coinciden con el cableado del sensor.

ADVERT./ALARMA 12, Límite de par

El par es más elevado que el valor ajustado en el par. 4-16 *Torque Limit Motor Mode* (con el motor en funcionamiento), o bien el par es más elevado que el valor ajustado en el par. 4-17 *Torque Limit Generator Mode* (en funcionamiento regenerativo). El Par. 14-25 *Retardo descon. con lím. de par* puede utilizarse para cambiar esto, de forma que en vez de ser sólo una advertencia sea una advertencia seguida de una alarma.

ADVERT./ALARMA 13, Sobreintensidad

Se ha sobrepasado el límite de intensidad pico del inversor (aproximadamente el 200% de la intensidad nominal). Esta advertencia dura 1,5 segundos aproximadamente; después, el convertidor se desconecta y emite una alarma. Si se selecciona el control de freno mecánico ampliado es posible reiniciar la desconexión externamente.

Solución del problema:

Este fallo puede ser causado por carga brusca o aceleración rápida con cargas de alta inercia.

Apague el convertidor de frecuencia. Compruebe si se puede girar el eje del motor.

Compruebe que el tamaño motor coincide con el convertidor de frecuencia.

Datos del motor incorrectos en los parámetros 1-20 al 1-25.

ALARMA 14, Fallo conexión a tierra

Hay una descarga de las fases de salida a tierra, o bien, en el cable entre el convertidor de frecuencia y el motor o en el motor mismo.

Solución del problema:

Apague el convertidor y solucione el fallo de conexión a tierra.

Mida la resistencia de conexión a tierra de los terminales del motor y el motor con un megaohmímetro para comprobar si hay fallo de conexión a tierra en el motor.

Lleve a cabo una prueba del sensor de corriente.

ALARMA 15, HW incompatible

Una de las opciones instaladas no puede funcionar con el hardware o el software de la placa de control actual.

Anote el valor de los siguientes parámetros y contacte con su proveedor de Danfoss:

Par. 15-40 *Tipo FC*

Par. 15-41 *Sección de potencia*

Par. 15-42 *Tensión*

Par. 15-43 *Versión de software*

Par. 15-45 *Cadena de código*

Par. 15-49 *Tarjeta control id SW*

Par. 15-50 *Tarjeta potencia id SW*

Par. 15-60 *Opción instalada*

Par. 15-61 *Versión SW opción*

ALARMA 16, Cortocircuito

Hay un cortocircuito en los terminales del motor o en el motor.

Apague el convertidor de frecuencia y elimine el cortocircuito.

ADVERT./ALARMA 17, Tiempo límite para el código de control

No hay comunicación con el convertidor de frecuencia.

Esta advertencia sólo estará activa cuando el par. 8-04 *Control Word Timeout Function* NO esté ajustado en No.

Si el par. 8-04 *Control Word Timeout Function* se ajusta en *Parada y Desconexión*, aparecerá una advertencia y el convertidor de frecuencia decelera en rampa hasta desconectarse mientras emite una alarma.

Solución del problema:

Compruebe las conexiones del cable de comunicación serie.

Incrementar par. 8-03 *Control Word Timeout Time*

Compruebe el funcionamiento del equipo de comunicación.

Verifique si la instalación es adecuada según los requisitos EMC.

ADVERTENCIA 23, Fallo ventilador interno

La función de advertencia del ventilador es una protección adicional que comprueba si el ventilador está funcionando/montado. La advertencia de funcionamiento del ventilador puede desactivarse en el par. 14-53 *Fan Monitor*, ([0] Desactivado).

En los convertidores de frecuencia con bastidores D, E y F, se controla la tensión regulada a los ventiladores.

Solución del problema:

Compruebe la resistencia de los ventiladores.

Compruebe los fusibles de carga suave.

ADVERTENCIA 24, Fallo ventilador externo

La función de advertencia del ventilador es una protección adicional que comprueba si el ventilador está funcionando/montado. La advertencia de funcionamiento del ventilador puede desactivarse en el par. 14-53 *Fan Monitor*, ([0] Desactivado).

En los convertidores de frecuencia con bastidores D, E y F, se controla la tensión regulada a los ventiladores.

Solución del problema:

Compruebe la resistencia de los ventiladores.

Compruebe los fusibles de carga suave.

ADVERTENCIA 25, Resistencia de freno cortocircuitada

La resistencia de freno se controla durante el funcionamiento. Si se cortocircuita, la función de freno se desconecta y se muestra una advertencia. El convertidor de frecuencia podrá seguir funcionando, pero sin la función de freno. Apague el convertidor de frecuencia y sustituya la resistencia de freno (véase el par. 2-15 *Brake Check*).

ADVERT./ALARMA 26, Límite de potencia de la resistencia de freno:

La potencia que se transmite a la resistencia de freno se calcula: en forma de porcentaje, como el valor medio durante los últimos 120 segundos, basándose en el valor de la resistencia de freno y la tensión del circuito intermedio. La advertencia se activa cuando la potencia de frenado disipada es superior al 90%. Si se ha seleccionado *Desconexión* [2] en el par. 2-13 *Brake Power Monitoring*, el convertidor de frecuencia se desactivará y emitirá esta alarma cuando la potencia de frenado disipada sea superior al 100%.

ADVERT./ALARMA 27, Fallo chopper de frenado

El transistor de freno se controla durante el funcionamiento y, si se produce un cortocircuito, aparece esta advertencia y se desconecta la función de freno. El convertidor de frecuencia podrá seguir funcionando, pero en el momento en que se cortocircuite el transistor de freno se transmitirá una energía significativa a la resistencia de freno, aunque esa función esté desactivada.

Apague el convertidor de frecuencia y retire la resistencia de freno.

Esta alarma/advertencia podría producirse también si la resistencia de freno se sobrecalienta. Los terminales 104 a 106 están disponibles para resistencia de freno. Entradas Klixon, véase la sección Termistor de la resistencia de freno.

ADVERT./ALARMA 28, Fallo de Comprobación del freno

Fallo en la resistencia de freno: la resistencia de freno no está conectada o no está trabajando.

Compruebe par. 2-15 *Comprobación freno*.

ALARMA 29, Temperatura disipador

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. El fallo de temperatura no se puede restablecer hasta que la temperatura se encuentre por debajo de la temperatura de disipador especificada. El punto de desconexión y de reinicio varían en función del tamaño del convertidor de frecuencia.

Solución del problema:

Temperatura ambiente excesiva.

Un cable de motor demasiado largo.

Separación incorrecta por encima y por debajo del convertidor de frecuencia.

Disipador de calor sucio.

Flujo de aire bloqueado alrededor del convertidor de frecuencia.

Ventilador del disipador dañado.

En los convertidores de frecuencia con bastidor D, E y F, esta alarma está basada en la temperatura medida por el sensor del disipador montado dentro de los módulos IGBT. Para los convertidores de frecuencia con

bastidor F, esta alarma también puede estar causada por el sensor térmico del módulo rectificador.

Solución del problema:

Compruebe la resistencia de los ventiladores.

Compruebe los fusibles de carga suave.

Sensor térmico del IGBT.

ALARMA 30, Falta la fase U del motor

Falta la fase U del motor entre el convertidor de frecuencia y el motor. Desconecte el convertidor de frecuencia y compruebe la fase U del motor.

ALARMA 31, Falta la fase V del motor

Falta la fase V del motor entre el convertidor de frecuencia y el motor. Apague el convertidor de frecuencia y compruebe la fase V del motor.

ALARMA 32, Falta la fase W del motor

Falta la fase W del motor entre el convertidor de frecuencia y el motor. Apague el convertidor de frecuencia y compruebe la fase W del motor.

ALARMA 33, Fallo carga arranque

Se han efectuado demasiados arranques en poco tiempo. Deje que la unidad se enfríe hasta alcanzar la temperatura de funcionamiento.

ADVERTENCIA/ALARMA 34, Fallo comunicación bus de campo

No funciona el bus de campo en la tarjeta de la opción de comunicación.

ADVERTENCIA 35, Fuera del rango de frecuencia

Esta advertencia se activa si la frecuencia de salida alcanza el límite máximo (ajustado en el par. 4-53) o el mínimo (ajustado en el par. 4-52). En *Control de proceso, lazo cerrado* (par. 1-00), se visualizará esta advertencia.

ADVERT./ALARMA 36, Fallo de red

Esta advertencia/alarma sólo se activa si la tensión de alimentación al convertidor de frecuencia se pierde y si par. 14-10 *Mains Failure* NO está ajustado en No. Compruebe los fusibles del convertidor de frecuencia

ALARMA 38, Fallo interno

Esta alarma puede requerir ponerse en contacto con su proveedor de Danfoss. Algunos mensajes de alarma:

| | |
|-----------|---|
| 0 | El puerto de comunicación serie no puede ser inicializado. Fallo de hardware grave. |
| 256-258 | Los datos de la EEPROM de potencia son defectuosos o demasiado antiguos. |
| 512 | Los datos de la EEPROM de la placa de control son defectuosos o demasiado antiguos |
| 513 | Tiempo límite de la comunicación leyendo los datos de la EEPROM |
| 514 | Tiempo límite de la comunicación leyendo los datos de la EEPROM |
| 515 | El control orientado a la aplicación no puede reconocer los datos de la EEPROM |
| 516 | No se puede escribir en la EEPROM porque está en curso un comando de escritura |
| 517 | El comando de escritura ha alcanzado el tiempo límite |
| 518 | Fallo en la EEPROM |
| 519 | Datos del código de barras incorrectos o faltan en la EEPROM |
| 783 | Valor de parámetro fuera de los límites mín./máx. |
| 1024-1279 | No se pudo enviar un telegrama CAN que debía ser enviado |
| 1281 | Tiempo límite flash en el procesador de señal digital |
| 1282 | Discrepancia de versiones de software del micro de potencia |
| 1283 | Discrepancia de versiones de datos de EEPROM de potencia |
| 1284 | No se puede leer la versión de software del procesador de señal digital |
| 1299 | La opción SW de la ranura A es demasiado antigua |
| 1300 | La opción SW de la ranura B es demasiado antigua |
| 1301 | La opción SW de la ranura C0 es demasiado antigua |
| 1302 | La opción SW de la ranura C1 es demasiado antigua |
| 1315 | La opción SW de la ranura A no está admitida |
| 1316 | La opción SW de la ranura B no está admitida |
| 1317 | La opción SW de la ranura C0 no está admitida |
| 1318 | La opción SW de la ranura C1 no está admitida |
| 1379 | La opción A no respondió al calcular la Versión de plataforma. |
| 1380 | La opción B no respondió al calcular la Versión de plataforma. |
| 1381 | La opción C0 no respondió al calcular la Versión de plataforma. |
| 1382 | La opción C1 no respondió al calcular la Versión de plataforma. |
| 1536 | Se ha registrado una excepción en el control orientado a la aplicación. Se ha escrito información de depuración en el LCP |
| 1792 | La vigilancia HW del DSP está activada. No se han transferido correctamente los datos del control orientado a motores para depuración de los datos de la sección de potencia. |
| 2049 | Datos de potencia reiniciados. |
| 2064-2072 | H081x: la opción en la ranura x se ha reiniciado |
| 2080-2088 | H082x: la opción de la ranura x ha emitido un tiempo de espera de arranque |
| 2096-2104 | H083x: la opción de la ranura x ha emitido un tiempo de espera de arranque correcto |

| | |
|-----------|---|
| 2304 | No se pudo leer ningún dato de la EEPROM de potencia |
| 2305 | Falta la versión del SW en la unidad de potencia. |
| 2314 | Faltan los datos de la unidad de alimentación en la unidad de alimentación. |
| 2315 | Falta la versión del SW en la unidad de potencia. |
| 2316 | Falta io_statepage en la unidad de potencia |
| 2324 | Durante el arranque se ha detectado que la configuración de la tarjeta de potencia no es correcta |
| 2330 | La información de tamaño de potencia entre las tarjetas de potencia no coincide |
| 2561 | No hay comunicación de DSP a ATACD |
| 2562 | No hay comunicación desde ATACD a DSP (estado funcionando) |
| 2816 | Desbordamiento de pila en el módulo de la placa de control. |
| 2817 | Tareas lentas del programador |
| 2818 | Tareas rápidas |
| 2819 | Hilo de parámetros |
| 2820 | Desbordamiento de pila del LCP |
| 2821 | Desbordamiento del puerto serie |
| 2822 | Desbordamiento del puerto USB |
| 2836 | cflistMempool demasiado pequeño |
| 3072-5122 | Valor de parámetro fuera de límites |
| 5123 | Opción en la ranura A: Hardware incompatible con el hardware de la placa de control |
| 5124 | Opción en la ranura B: Hardware incompatible con el hardware de la placa de control |
| 5125 | Opción en la ranura C0: Hardware incompatible con el hardware de la placa de control |
| 5126 | Opción en la ranura C1: Hardware incompatible con el hardware de la placa de control |
| 5376-6231 | Memoria excedida |

ALARMA 39, Sensor disipador

Sin realimentación del sensor de temperatura del disipador.

La señal del sensor térmico del IGBT no está disponible en la tarjeta de potencia. El problema podría estar en la tarjeta de potencia, en la tarjeta de accionamiento de puerta, o en el cable plano entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de accionamiento de puerta.

ADVERTENCIA 40, Sobrecarga de la salida digital del terminal 27

Compruebe la carga conectada al terminal 27 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe par. 5-00 *Digital I/O Mode* y par. 5-01 *Terminal 27 Mode*.

ADVERTENCIA 41, Sobrecarga de la salida digital del terminal 29

Compruebe la carga conectada al terminal 29 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe par. 5-00 *Digital I/O Mode* y par. 5-02 *Terminal 29 Mode*.

ADVERTENCIA 42, Sobrecarga de la salida digital en X30/6 o Sobrecarga de la salida digital en X30/7

Para X30/6, compruebe la carga conectada en X30/6 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe par. 5-32 *Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

Para X30/7, compruebe la carga conectada en X30/7 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe par. 5-33 *Term X30/7 Digi Out (MCB 101)*.

ALARMA 46, Alimentación tarjeta de potencia

La alimentación de la tarjeta de potencia está fuera de rango.

Hay tres fuentes de alimentación generadas por la fuente de alimentación de modo conmutado (SMPS) de la tarjeta de alimentación: 24 V, 5 V, +/-18 V. Cuando se usa la alimentación de 24 V CC con la opción MCB 107, sólo se controlan los suministros de 24 V y de 5 V. Cuando se utiliza la tensión de red trifásica, se controlan los tres suministros.

ADVERTENCIA 47, Tensión 24 V baja

Los 24 V CC se miden en la tarjeta de control. Es posible que la alimentación externa de 24 V CC esté sobrecargada. De no ser así, póngase en contacto con el distribuidor de Danfoss.

ADVERTENCIA 48, Tensión 1,8 V baja

La alimentación de 1,8 V CC utilizada en la tarjeta de control está fuera de los límites admisibles. El suministro de alimentación se mide en la tarjeta de control.

ADVERTENCIA 49, Límite de velocidad

Cuando la velocidad no está comprendida dentro del intervalo especificado en los par. 4-11 y 4-13, el convertidor emitirá una advertencia. Cuando la velocidad sea inferior al límite especificado en el par. 1-86 *Velocidad baja desconexión [RPM]* (excepto en arranque y parada), el convertidor se desconectará.

ALARMA 50, fallo de calibración de AMA

Diríjase a su distribuidor Danfoss.

ALARMA 51, comprobación de Unom e Inom enAMA

Es posible que los ajustes de tensión, intensidad y potencia del motor sean erróneos. Compruebe los ajustes.

ALARMA 52, Inom baja de AMA

La intensidad del motor es demasiado baja. Compruebe los ajustes.

ALARMA 53, motor del AMA demasiado grande

El motor es demasiado grande para ejecutar la función AMA.

ALARMA 54, motor del AMA demasiado pequeño

El motor es demasiado grande para ejecutar la función AMA.

ALARMA 55, parámetro de AMA fuera de rango

Los valores de parámetros del motor están fuera del rango aceptable.

ALARMA 56, AMA interrumpido por el usuario

El procedimiento AMA ha sido interrumpido por el usuario.

ALARMA 57, T. lím. AMA

Pruebe a iniciar el procedimiento AMA varias veces hasta que éste se ejecute. Tenga en cuenta que si se ejecuta la prueba repetidamente se podría calentar el motor hasta un nivel en que aumenten las resistencias Rs y Rr. Sin embargo, en la mayoría de los casos esto no suele ser crítico.

ALARMA 58, fallo interno de AMA

Diríjase a su distribuidor Danfoss.

ADVERTENCIA 59, Límite de intensidad

La intensidad es superior al valor del par. 4-18 *Límite intensidad*.

ADVERTENCIA 60, Bloqueo externo

La función "Bloq. ext." ha sido activada. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal programado para bloqueo externo y reinicie el convertidor de frecuencia (por comunicación serie, E/S digital o pulsando el botón [Reset] (Reiniciar) en el teclado).

ADVERTENCIA 61, Error de pista

Error detectado entre la velocidad calculada y la velocidad medida del motor desde el dispositivo de realimentación. La función para Advertencia/Alarma/Desactivar se ajusta en 4-30, *Función pérdida realim. motor*, ajuste de errores en 4-31, *Error veloc. realim. motor*, y el tiempo de error permitido en 4-32, *Tiempo lím. realim. motor*. La función puede ser útil durante el procedimiento de puesta en marcha.

ADVERTENCIA 62, Frecuencia de salida en límite máximo

La frecuencia de salida es mayor que el valor ajustado en par. 4-19 *Max Output Frequency*

ADVERTENCIA 64, Límite tensión

La combinación de carga y velocidad demanda una tensión del motor superior a la tensión de CC real.

ADVERT./ALARMA/DESCON. 65, Sobretemperatura en la tarjeta de control

Sobretemperatura de la tarjeta de control: la temperatura de desconexión de la tarjeta de control es de 80 °C.

ADVERTENCIA 66, Temperatura del disipador baja

Esta advertencia se basa en el sensor de temperatura del módulo IGBT.

Solución del problema:

La temperatura del disipador de calor medida como 0 °C podría indicar que el sensor de temperatura está defectuoso, lo que hace que la velocidad del ventilador aumente al máximo. Si el cable del sensor entre el IGBT y la tarjeta del convertidor de la compuerta está desconectado, aparecerá esta advertencia. Además, compruebe el sensor térmico del IGBT.

ALARMA 67, la configuración del módulo de opciones ha cambiado

Se han añadido o eliminado una o varias opciones desde la última desconexión del equipo.

ALARMA 68, Parada de seguridad

La parada de seguridad ha sido activada. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal 37, a continuación, envíe una señal de reinicio (por Bus, E/S digital, o pulsando la tecla [Reset]. Véase par. .

ALARMA 69, Temperatura excesiva de la tarjeta de potencia

El sensor de temperatura de la tarjeta de potencia está demasiado caliente o demasiado frío.

Solución del problema:

Compruebe el funcionamiento de los ventiladores de puerta.

Compruebe que los filtros de los ventiladores de las compuertas no están bloqueados.

Compruebe que la placa del prensacables está bien instalada en los convertidores de frecuencia de IP 21 e IP 54 (NEMA 1 y NEMA 12).

ALARMA 70, Configuración incorrecta del convertidor de frecuencia

La combinación de placa de control y tarjeta de potencia no es válida.

ADVERT./ALARMA 71, PTC 1 Parada de seguridad

Se ha activado la parada de seguridad desde la tarjeta termistor PTC MCB 112 (motor demasiado caliente). Puede reanudarse el funcionamiento normal cuando el MCB 112 aplique de nuevo 24 V CC al terminal 37 (cuando la temperatura del motor descienda hasta un nivel aceptable), y cuando se desactive la entrada digital desde el MCB 112. Cuando esto suceda, debe enviarse una señal de reinicio (a través de comunicación serie, E/S digital o pulsando [RESET]). Tenga en cuenta que si está activado el arranque automático, el motor puede arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 72, Fallo peligroso

Parada de seguridad con bloqueo por desconexión. Niveles de señal inoperados en parada de seguridad y en entrada digital desde la tarjeta de termistor PTC MCB 112.

Advertencia 76, Power Unit Setup

El número requerido de unidades de potencia no coincide con el número detectado de unidades de potencia activas.

Solución del problema:

Al sustituir un módulo de bastidor F, este problema se producirá si los datos específicos de potencia de la tarjeta de potencia del módulo no coinciden con el resto del convertidor de frecuencia. Confirme que la pieza de recambio y su tarjeta de potencia tienen el número de pieza correcto.

Advertencia 73, Safe stop auto restart

Parada de seguridad. Tenga en cuenta que con el arranque automático activado, el motor puede arrancar cuando se solucione el fallo.

ADVERTENCIA 77, Modo de potencia reducida:

Esta advertencia indica que el convertidor de frecuencia está funcionando en modo de potencia reducida (es decir, con menos del número permitido de secciones de inversor). Esta advertencia se generará en el ciclo de potencia cuando la unidad está configurada para funcionar con menos inversores y permanecerá activada.

ALARMA 79, Configuración incorrecta de la sección de potencia

La tarjeta de escalado tiene un número de pieza incorrecto o no está instalada. Además, el conector MK102 de la tarjeta de potencia no pudo instalarse.

ALARMA 80, Convertidor inicializado a los valores predeterminados

Los parámetros se han inicializado a los valores predeterminados después de efectuar un arranque manual.

ALARMA 91, Ajuste incorrecto de la entrada analógica 54

El conmutador S202 debe ponerse en posición OFF (entrada de tensión) cuando hay un sensor KTY conectado a la entrada analógica del terminal 54.

ALARMA 92, Sin caudal

Se ha detectado una situación de ausencia de carga en el sistema. Consulte el grupo de par. 22-2.

ALARMA 93, Bomba seca

Una situación de ausencia de caudal y una velocidad alta indican que la bomba está funcionando en seco. Consulte el grupo de par. 22-2.

ALARMA 94, Fin de curva

La realimentación permanece por debajo del valor de consigna, lo cual puede indicar que hay una fuga en el sistema de tuberías. Consulte grupo de par. 22-5.

ALARMA 95, Correa rota

El par es inferior al nivel de par ajustado para condición de ausencia de carga, lo que indica una correa rota. Consulte el grupo de par. 22-6.

ALARMA 96, Arranque retardado

Arranque del motor retrasado por haber activo un ciclo corto de protección. Consulte grupo de par. 22-7.

ADVERTENCIA 97, Parada retardado

Parada del motor retrasada por haber activo un ciclo corto de protección. Consulte grupo de par. 22-7.

ADVERTENCIA 98, Fallo de reloj

Fallo de reloj. La hora no está ajustada o se ha producido un fallo en el reloj RTC (si dispone del mismo). Consulte el grupo de par. 0-7.

ADVERTENCIA 201, M. Incendio estaba activo

Modo incendio activado.

ADVERTENCIA 202, Límites M. Incendio excedidos

El modo incendio ha suprimido una o más alarmas de anulación de garantía.

ADVERTENCIA 203, Falta el motor

Se ha detectado una situación de sobrecarga multimotor, debida p. ej. a la falta de un motor.

ADVERTENCIA 204, Rotor bloqueado

Se ha detectado una situación de sobrecarga multimotor, debida p. ej. a un rotor bloqueado.

ALARMA 243, Freno IGBT

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 27. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

ALARMA 244, Temp. disipador

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 29. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

ALARMA 245, Sensor disipador

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 39. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

Alimentación tarjeta de potencia

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 46. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

ALARMA 247, Temperatura excesiva de la tarjeta de potencia

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 69. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

ALARMA 248, Configuración incorrecta de la sección de potencia

Esta alarma sólo es para convertidores de frecuencia de bastidor F Es equivalente a la alarma 79. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = el módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = el módulo central del inversor en convertidores F2 o F4.
- 2 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F1 o F3.
- 3 = el módulo del inversor de la derecha en los convertidores F2 o F4.
- 5 = módulo rectificador.

ALARMA 250, Nueva pieza de repuesto

La alimentación o el modo de conmutación de la fuente de alimentación se han intercambiado. El código descriptivo del convertidor de frecuencia debe restaurarse en la EEPROM. Seleccione el código descriptivo adecuado en par. 14-23 *Typecode Setting* según la etiqueta del convertidor. No olvide seleccionar "Guardar en la EEPROM" para completar la operación.

ALARMA 251, Nuevo código descriptivo

El convertidor de frecuencia tiene un nuevo código descriptivo.

8.2 Ruido acústico o vibración

Si el motor o el equipo propulsado por el motor, por ejemplo, un aspa de ventilador, hace ruido o produce vibraciones a determinadas frecuencias, intente lo siguiente:

- Bypass veloc., grupo de parámetros 4-6*
- Sobremodulación, parámetro 14-03 ajustado a desactivado (off)
- Patrón y frecuencia de conmutación, grupo de parámetros 14-0*
- Amortiguación de resonancia, parámetro 1-64

9 Especificaciones

9.1 Especificaciones generales

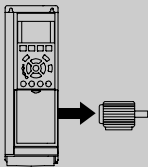
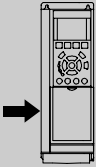
| Alimentación de red 200 - 240 V CA - Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto | | | | | | |
|---|--|------|------|------|------|------|
| Convertidor de frecuencia | P1K1 | P1K5 | P2K2 | P3K0 | P3K7 | |
| Salida típica de eje [kW] | 1,1 | 1,5 | 2,2 | 3 | 3,7 | |
| IP 20 / Chasis | | | | | | |
| (A2+A3 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión. (Véanse también los elementos <i>Montaje mecánico</i> en el Manual de funcionamiento y Kit de <i>Protección IP 21/Tipo 1</i> en la Guía de Diseño.)) | | | | | | |
| | A2 | A2 | A2 | A3 | A3 | |
| IP 55 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | |
| IP 66 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | |
| Salida típica de eje [CV] a 208 V | 1,5 | 2,0 | 2,9 | 4,0 | 4,9 | |
| Intensidad de salida | | | | | | |
|  | Continua (3 x 200-240 V) [A] | 6,6 | 7,5 | 10,6 | 12,5 | 16,7 |
| | Intermitente (3 x 200-240 V) [A] | 7,3 | 8,3 | 11,7 | 13,8 | 18,4 |
| | Continua kVA (208 V CA) [kVA] | 2,38 | 2,70 | 3,82 | 4,50 | 6,00 |
| | Dimensión máx. del cable: (red, motor, freno) [mm ² /AWG] ²⁾ | | | 4/10 | | |
| | | | | | | |
| Intensidad de entrada máxima | | | | | | |
|  | Continua (3 x 200-240 V) [A] | 5,9 | 6,8 | 9,5 | 11,3 | 15,0 |
| | Intermitente (3 x 200-240 V) [A] | 6,5 | 7,5 | 10,5 | 12,4 | 16,5 |
| | Fusibles previos máx. ¹⁾ [A] | 20 | 20 | 20 | 32 | 32 |
| | Ambiente | | | | | |
| | Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W] ⁴⁾ | 63 | 82 | 116 | 155 | 185 |
| | Peso protección IP 20 [kg] | 4,9 | 4,9 | 4,9 | 6,6 | 6,6 |
| | Peso protección IP21 [kg] | 5,5 | 5,5 | 5,5 | 7,5 | 7,5 |
| | Peso protección IP55 [kg] | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 |
| | Peso protección IP 66 [kg] | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 |
| Rendimiento ³⁾ | 0,96 | 0,96 | 0,96 | 0,96 | 0,96 | |

Tabla 9.1: Alimentación de red 200 - 240 V CA



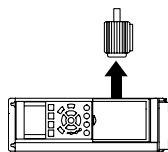
Alimentación de red 3 x 200 - 240 V CA - Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|-------|-------|-------|
| IP 20 / Chasis | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | B3 | C3 | C3 | C3 | C3 | C4 | C4 |
| (B3+4 y C3+4 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión. (Véanse también los elementos Montaje mecánico en el Manual de funcionamiento y Kit de Protección IP 21/ Tipo 1 en la Guía de Diseño.)) | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | C1 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| IP 21 / NEMA 1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | C1 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| IP 55 / NEMA 12 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | C1 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| IP 66 / NEMA 12 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | B1 | C1 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| Convertidor de frecuencia | P5K5 | P7K5 | P11K | P15K | P18K | P22K | P30K | P37K | P45K | P53K | P61K | P70K | P80K | P90K | P100K | P110K | P120K |
| Salida típica de eje [kW] | 5,5 | 7,5 | 11 | 15 | 18,5 | 22 | 30 | 37 | 45 | 53 | 61 | 70 | 80 | 90 | 100 | 110 | 120 |

Salida típica de eje [CV] a 208 V

Intensidad de salida

| | | | | | | | | | |
|--------------------------------------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| Continua (3 x 200-240 V) [A] | 24,2 | 30,8 | 46,2 | 59,4 | 74,8 | 88,0 | 115 | 143 | 170 |
| Intermitente (3 x 200-240 V) [A] | 26,6 | 33,9 | 50,8 | 65,3 | 82,3 | 96,8 | 127 | 157 | 187 |
| Continua kVA (208 V CA) [kVA] | 8,7 | 11,1 | 16,6 | 21,4 | 26,9 | 31,7 | 41,4 | 51,5 | 61,2 |



Dimensión máx. del cable:

(red, motor, freno)
[mm² /AWG] ²⁾

Con interruptor de desconexión de la red de alimentación incluido:

Intensidad de entrada máxima

| | | | | | | | | | |
|---|------|------|------|------|------|------|-------|-------|-------|
| Continua (3 x 200-240 V) [A] | 22,0 | 28,0 | 42,0 | 54,0 | 68,0 | 80,0 | 104,0 | 130,0 | 154,0 |
| Intermitente (3 x 200-240 V) [A] | 24,2 | 30,8 | 46,2 | 59,4 | 74,8 | 88,0 | 114,0 | 143,0 | 169,0 |
| Fusibles previos máx. ¹⁾ [A] | 63 | 63 | 63 | 80 | 125 | 125 | 160 | 200 | 250 |
| Ambiente: | | | | | | | | | |
| Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W] ⁴⁾ | 269 | 310 | 447 | 602 | 737 | 845 | 1140 | 1353 | 1636 |
| Peso protección IP 20 [kg] | 12 | 12 | 12 | 23,5 | 23,5 | 35 | 35 | 50 | 50 |
| Peso protección IP 21 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 45 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Peso protección IP 55 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 45 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Peso protección IP 66 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 45 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Rendimiento 3) | 0,96 | 0,96 | 0,96 | 0,96 | 0,96 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,97 |

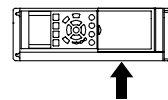


Tabla 9.2: Alimentación de red 3 x 200 - 240 V CA

| Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA - Sobrecarga normal del 110% durante 1 minuto | | | | | | | | | | |
|---|------|------|------|------|------|------|------|--|--|--|
| Convertidor de frecuencia | P1K1 | P1K5 | P2K2 | P3K0 | P4K0 | P5K5 | P7K5 | | | |
| Salida típica de eje [kW] | 1,1 | 1,5 | 2,2 | 3 | 4 | 5,5 | 7,5 | | | |
| Salida típica de eje [CV] a 460 V | 1,5 | 2,0 | 2,9 | 4,0 | 5,0 | 7,5 | 10 | | | |
| IP 20 / Chasis | A2 | A2 | A2 | A2 | A2 | A3 | A3 | | | |
| (A2+A3 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión. (Véase también <i>Montaje mecánico</i> en el Manual de funcionamiento y <i>Kit de protección IP 21/Tipo 1</i> en la Guía de Diseño.)) | | | | | | | | | | |
| IP 55 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | | | |
| IP 66 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | | | |
| Intensidad de salida | | | | | | | | | | |
| | 3 | 4,1 | 5,6 | 7,2 | 10 | 13 | 16 | | | |
| Continua (3 x 380-440 V) [A] | | | | | | | | | | |
| Intermitente (3 x 380-440 V) [A] | 3,3 | 4,5 | 6,2 | 7,9 | 11 | 14,3 | 17,6 | | | |
| Continua (3 x 441-480 V) [A] | 2,7 | 3,4 | 4,8 | 6,3 | 8,2 | 11 | 14,5 | | | |
| Intermitente (3 x 441-480 V) [A] | 3,0 | 3,7 | 5,3 | 6,9 | 9,0 | 12,1 | 15,4 | | | |
| kVA continuos (400 V CA) [kVA] | 2,1 | 2,8 | 3,9 | 5,0 | 6,9 | 9,0 | 11,0 | | | |
| kVA continuos (460 V CA) [kVA] | 2,4 | 2,7 | 3,8 | 5,0 | 6,5 | 8,8 | 11,6 | | | |
| Dimensión máx. del cable: | | | | | | | | | | |
| (red, motor, freno) | 4/10 | | | | | | | | | |
| [[mm ² / AWG] ²] | | | | | | | | | | |
| Intensidad de entrada máxima | | | | | | | | | | |
| Continua | 2,7 | 3,7 | 5,0 | 6,5 | 9,0 | 11,7 | 14,4 | | | |
| (3 x 380-440 V) [A] | | | | | | | | | | |
| Intermitente | 3,0 | 4,1 | 5,5 | 7,2 | 9,9 | 12,9 | 15,8 | | | |
| (3 x 380-440 V) [A] | | | | | | | | | | |
| Continua | 2,7 | 3,1 | 4,3 | 5,7 | 7,4 | 9,9 | 13,0 | | | |
| (3 x 441-480 V) [A] | | | | | | | | | | |
| Intermitente | 3,0 | 3,4 | 4,7 | 6,3 | 8,1 | 10,9 | 14,3 | | | |
| (3 x 441-480 V) [A] | | | | | | | | | | |
| Fusibles previos máx. ¹⁾ [A] | 10 | 10 | 20 | 20 | 20 | 32 | 32 | | | |
| Ambiente | | | | | | | | | | |
| Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W] ⁴⁾ | 58 | 62 | 88 | 116 | 124 | 187 | 255 | | | |
| Peso protección IP20 [kg] | 4,8 | 4,9 | 4,9 | 4,9 | 4,9 | 6,6 | 6,6 | | | |
| Peso protección IP 21 [kg] | | | | | | | | | | |
| Peso protección IP55 [kg] | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 14,2 | 14,2 | | | |
| Peso protección IP 66 [kg] | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 14,2 | 14,2 | | | |
| Rendimiento ³⁾ | 0,96 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | | | |

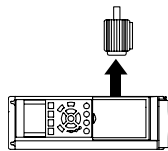
Tabla 9.3: Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA

Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA - Sobrecarga normal del 110% durante 1 minuto

| Convertidor de frecuencia | P11K | P15K | P18K | P22K | P30K | P37K | P45K | P55K | P75K | P90K |
|--|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| Salida típica del eje [kW] | 11 | 15 | 18,5 | 22 | 30 | 37 | 45 | 55 | 75 | 90 |
| Salida típica de eje [CV] a 460 V | 15 | 20 | 25 | 30 | 40 | 50 | 60 | 75 | 100 | 125 |
| IP 20 / Chasis (B3+4 y C3+4 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión (póñ-gase en contacto con Danfoss)) | B3 | B3 | B3 | B4 | B4 | B4 | C3 | C3 | C4 | C4 |
| IP 21 / NEMA 1 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| IP 55 / NEMA 12 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |
| IP 66 / NEMA 12 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 |

Intensidad de salida

| | | | | | | | | | | |
|----------------------------------|------|------|------|------|------|------|------|------|-----|-----|
| Continua (3 x 380-439 V) [A] | 24 | 32 | 37,5 | 44 | 61 | 73 | 90 | 106 | 147 | 177 |
| Intermitente (3 x 380-439 V) [A] | 26,4 | 35,2 | 41,3 | 48,4 | 67,1 | 80,3 | 99 | 117 | 162 | 195 |
| Continua (3 x 440-480 V) [A] | 21 | 27 | 34 | 40 | 52 | 65 | 80 | 105 | 130 | 160 |
| Intermitente (3 x 440-480 V) [A] | 23,1 | 29,7 | 37,4 | 44 | 61,6 | 71,5 | 88 | 116 | 143 | 176 |
| kVA continuos (400 V CA) [kVA] | 16,6 | 22,2 | 26 | 30,5 | 42,3 | 50,6 | 62,4 | 73,4 | 102 | 123 |
| kVA continuos (460 V CA) [kVA] | 16,7 | 21,5 | 27,1 | 31,9 | 41,4 | 51,8 | 63,7 | 83,7 | 104 | 128 |



Dimensión máx. del cable:
(red, motor, freno) [mm² / AWG] ²⁾

Con interruptor de desconexión de la red de alimentación incluido:

Intensidad de entrada máxima

| | | | | | | | | | | |
|---|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| Continua (3 x 380-439 V) [A] | 22 | 29 | 34 | 40 | 55 | 66 | 82 | 96 | 133 | 161 |
| Intermitente (3 x 380-439 V) [A] | 24,2 | 31,9 | 37,4 | 44 | 60,5 | 72,6 | 90,2 | 106 | 146 | 177 |
| Continua (3 x 440-480 V) [A] | 19 | 25 | 31 | 36 | 47 | 59 | 73 | 95 | 118 | 145 |
| Intermitente (3 x 440-480 V) [A] | 20,9 | 27,5 | 34,1 | 39,6 | 51,7 | 64,9 | 80,3 | 105 | 130 | 160 |
| Fusibles previos máx. ³⁾ [A] | 63 | 63 | 63 | 63 | 80 | 100 | 125 | 160 | 250 | 250 |
| Ambiente | | | | | | | | | | |
| Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W] ⁴⁾ | 278 | 392 | 465 | 525 | 698 | 739 | 843 | 1083 | 1384 | 1474 |
| Peso protección IP20 [kg] | 12 | 12 | 12 | 23,5 | 23,5 | 23,5 | 35 | 35 | 50 | 50 |
| Peso protección IP 21 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 27 | 27 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Peso protección IP55 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 27 | 27 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Peso protección IP 66 [kg] | 23 | 23 | 23 | 27 | 27 | 27 | 45 | 45 | 65 | 65 |
| Rendimiento 3) | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,99 |

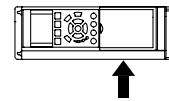


Tabla 9.4: Alimentación de red 3 x 380 - 480 V CA

| Alimentación de red 3 x 525 - 600 V CA Sobrecarga normal 110% durante 1 minuto | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|------|------|------|----------|------|------|------|------|------|----------|------|------|----------|------|------------|------------|------|----------------------------------|--|
| Tamaño: | P1K1 | P1K5 | P2K2 | P3K0 | P3K7 | P4K0 | P5K5 | P7K5 | P11K | P15K | P18K | P22K | P30K | P37K | P45K | P55K | P75K | P90K | |
| Salida típica de eje [kW] | 1,1 | 1,5 | 2,2 | 3 | 3,7 | 4 | 5,5 | 7,5 | 11 | 15 | 18,5 | 22 | 30 | 37 | 45 | 55 | 75 | 90 | |
| IP 20 / Chasis | A3 | A3 | A3 | A3 | A2 | A3 | A3 | A3 | B3 | B3 | B3 | B4 | B4 | B4 | C3 | C3 | C4 | C4 | |
| IP 21 / NEMA 1 | A3 | A3 | A3 | A3 | A2 | A3 | A3 | A3 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | B2 | C1 | C1 | C2 | C2 | |
| IP 55 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 | |
| IP 66 / NEMA 12 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | A5 | B1 | B1 | B1 | B2 | B2 | C1 | C1 | C1 | C2 | C2 | |
| Intensidad de salida | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Continua (3 x 525-550 V) [A] | 2,6 | 2,9 | 4,1 | 5,2 | - | 6,4 | 9,5 | 11,5 | 19 | 23 | 28 | 36 | 43 | 54 | 65 | 87 | 105 | 137 | |
| Intermitente (3 x 525-550 V) [A] | 2,9 | 3,2 | 4,5 | 5,7 | - | 7,0 | 10,5 | 12,7 | 21 | 25 | 31 | 40 | 47 | 59 | 72 | 96 | 116 | 151 | |
| Continua (3 x 525-600 V) [A] | 2,4 | 2,7 | 3,9 | 4,9 | - | 6,1 | 9,0 | 11,0 | 18 | 22 | 27 | 34 | 41 | 52 | 62 | 83 | 100 | 131 | |
| Intermitente (3 x 525-600 V) [A] | 2,6 | 3,0 | 4,3 | 5,4 | - | 6,7 | 9,9 | 12,1 | 20 | 24 | 30 | 37 | 45 | 57 | 68 | 91 | 110 | 144 | |
| Continua kVA (525 V CA) [kVA] | 2,5 | 2,8 | 3,9 | 5,0 | - | 6,1 | 9,0 | 11,0 | 18,1 | 21,9 | 26,7 | 34,3 | 41 | 51,4 | 61,9 | 82,9 | 100 | 130,5 | |
| Continua kVA (575 V CA) [kVA] | 2,4 | 2,7 | 3,9 | 4,9 | - | 6,1 | 9,0 | 11,0 | 17,9 | 21,9 | 26,9 | 33,9 | 40,8 | 51,8 | 61,7 | 82,7 | 99,6 | 130,5 | |
| Dimensión máx. del cable, IP 21/55/66 (red, motor, freno) [mm ²]/[AWG] ²⁾ | | | | 4/ 10 | | | | | | 10/ 7 | | | 25/ 4 | | 50/ 1/0 | 95/ 4/0 | | 120/ MCM25 0 | |
| Dimensión máx. del cable, IP 20 (red, motor, freno) [mm ²]/[AWG] ²⁾ | | | | 4/ 10 | | | | | | 16/ 6 | | | 35/ 2 | | 50/ 1/0 | 95/ 4/0 | | 150/ MCM25 0 ⁵⁾ | |
| Con interruptor de desconexión de la red de alimentación incluido: | | | | 4/10 | | | | | | | 16/6 | | | 35/2 | 70/3/0 | | | 185/ kcmil35 0 | |
| Intensidad de entrada máxima | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Continua (3 x 525-600 V) [A] | 2,4 | 2,7 | 4,1 | 5,2 | - | 5,8 | 8,6 | 10,4 | 17,2 | 20,9 | 25,4 | 32,7 | 39 | 49 | 59 | 78,9 | 95,3 | 124,3 | |
| Intermitente (3 x 525-600 V) [A] | 2,7 | 3,0 | 4,5 | 5,7 | - | 6,4 | 9,5 | 11,5 | 19 | 23 | 28 | 36 | 43 | 54 | 65 | 87 | 105 | 137 | |
| Fusibles previos máx. ¹⁾ [A] | 10 | 10 | 20 | 20 | - | 20 | 32 | 32 | 63 | 63 | 63 | 63 | 80 | 100 | 125 | 160 | 250 | 250 | |
| Ambiente: | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W] ⁴⁾ | 50 | 65 | 92 | 122 | - | 145 | 195 | 261 | 300 | 400 | 475 | 525 | 700 | 750 | 850 | 1100 | 1400 | 1500 | |
| Peso protección IP20 [kg] | 6,5 | 6,5 | 6,5 | 6,5 | - | 6,5 | 6,6 | 6,6 | 12 | 12 | 12 | 23,5 | 23,5 | 23,5 | 35 | 35 | 50 | 50 | |
| Peso protección IP21/55 [kg] | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 13,5 | 14,2 | 14,2 | 23 | 23 | 23 | 27 | 27 | 27 | 45 | 45 | 65 | 65 | |
| Rendimiento ⁴⁾ | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,97 | - | 0,97 | 0,97 | 0,97 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | 0,98 | |

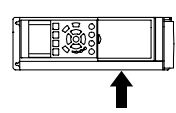
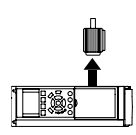


Tabla 9.5: ⁵⁾ Con frenado y carga compartida 95/ 4/0

Alimentación de red (L1, L2, L3):

| | |
|-------------------------|---|
| Tensión de alimentación | 200-240 V ±10% 380-480 V ±10% 525-600 V ±10% 525-690 V ±10% |
|-------------------------|---|

Tensión de red baja / corte de red:

Durante un episodio de tensión de red baja o un corte en la alimentación, el convertidor de frecuencia continúa hasta que la tensión del circuito intermedio desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que generalmente es del 15% por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja del convertidor de frecuencia. No se puede esperar un arranque y un par completo con una tensión de red inferior al 10% por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja del convertidor de frecuencia.

| | |
|---|--|
| Frecuencia de alimentación | 50/60 Hz ±5% |
| Máximo desequilibrio transitorio entre fases de red | 3,0% de la tensión de alimentación nominal |
| Factor de potencia real () | ≥ 0,9 a la carga nominal |
| Factor de potencia de desplazamiento (cos) cerca de la unidad | (> 0,98) |
| Conmutación en la alimentación de la entrada L1, L2, L3 (arranques) ≤ protección tipo A | máximo 2 veces/min. |
| Conmutación en la alimentación de la entrada L1, L2, L3 (arranques) ≥ protección tipo B, C | máximo 1 vez/min. |
| Conmutación en la alimentación de la entrada L1, L2, L3 (arranques) ≥ protección tipo D, E, F | 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 hasta 100.000 amperios simétricos rms, 480/600 V máximo.

Salida de motor (U, V, W):

| | |
|--------------------------|--|
| Tensión de salida | 0 - 100% de la tensión de alimentación |
| Frecuencia de salida | 0 - 1.000 Hz* |
| Conmutación en la salida | Ilimitada |
| Tiempos de rampa | 1 - 3.600 s |

* *Depende de la potencia*

Características de par:

| | |
|-----------------------------------|-----------------------------|
| Par de arranque (par constante) | máximo 110% para 1 min.* |
| Par de arranque | máximo 135% hasta 0,5 seg.* |
| Par de sobrecarga (par constante) | máximo 110% para 1 min.* |

* *Porcentaje relativo al par nominal del convertidor de frecuencia.*

Longitudes y secciones de cables:

| | |
|--|---|
| Longitud máx. del cable de motor, apantallado/blindado | VLT HVAC Drive: 150 m |
| Longitud máxima del cable de motor, no apantallado/no blindado | VLT HVAC Drive: 300 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 |

* *Consulte las tablas de alimentación de red para obtener más información*

Entradas digitales:

| | |
|--|---|
| Entradas digitales programables | 4 (6) |
| Núm. terminal | 18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 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 | aprox. 4 kΩ |

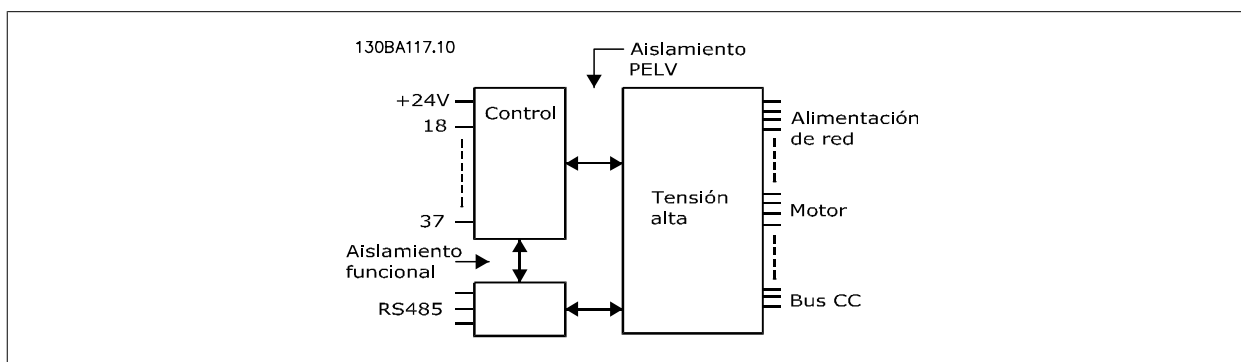
Todas las entradas digitales están aisladas galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV) y de otros terminales de alta tensión.

1) Los terminales 27 y 29 también pueden programarse como salidas.

Entradas analógicas:

| | |
|-----------------------------------|---|
| Nº de entradas analógicas | 2 |
| Núm. terminal | 53, 54 |
| Modos | Tensión o intensidad |
| Selección de modo | Interruptor S201 e interruptor S202 |
| Modo de tensión | Interruptor S201 / Interruptor S202 = OFF (U) |
| Nivel de tensión | : de 0 a +10 V (escalable) |
| Resistencia de entrada, R_i | aprox. 10 k Ω |
| Tensión máxima | \pm 20 V |
| Modo de intensidad | Interruptor S201 / Interruptor S202 = ON (I) |
| Nivel de intensidad | De 0 ó 4 a 20 mA (escalable) |
| Resistencia de entrada, R_i | 200 Ω aproximadamente |
| Intensidad máxima | 30 mA |
| Resolución de entradas analógicas | 10 bits (más signo) |
| Precisión de entradas analógicas | Error máx.: 0,5% de la escala completa |
| Ancho de banda | : 200 Hz |

Las entradas analógicas están aisladas galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV) y de los demás terminales de alta tensión.



Entradas de pulsos:

| | |
|---|---------------------------------------|
| Entradas de pulsos programables | 2 |
| Número de terminal de pulso | 29, 33 |
| Frecuencia máx. en terminal 29, 33 | 110 kHz (en contrafase) |
| Frecuencia máx. en terminal 29, 33 | 5 kHz (colector abierto) |
| Frecuencia mín. en terminal 29, 33 | 4 Hz |
| Nivel de tensión | véase la sección "Entradas digitales" |
| Tensión máx. de entrada | 28 V CC |
| Resistencia de entrada, R_i | aprox. 4 k Ω |
| Precisión de la entrada de pulsos (0,1 - 1 kHz) | Error máx.: 0,1% de escala total |

Salida analógica

| | |
|--|-------------------------------------|
| Nº de salidas analógicas programables | 1 |
| Núm. terminal | 42 |
| Rango de intensidad en salida analógica | 0/4 - 20 mA |
| Carga de resistencia máx. en común de salidas analógicas | 500 Ω |
| Precisión en salida analógica | Error máx.: 0,8% de la escala total |
| 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-) |
| N.º de terminal 61 | Común para los terminales 68 y 69 |

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

Salida digital:

| | |
|---|-------------------------------------|
| Salidas digitales/de pulsos programables | 2 |
| Núm. terminal | 27, 29 ¹⁾ |
| Nivel de tensión en salida digital/de frecuencia | 0 - 24 V |
| Intensidad máx. de salida (disipador o fuente) | 40 mA |
| Carga máx. en salida de frecuencia | 1 kΩ |
| Carga capacitiva máx. en salida de frecuencia | 10 nF |
| Frecuencia de salida mín. en salida de frecuencia | 0 Hz |
| Frecuencia de salida máx. en salida de frecuencia | 32 kHz |
| Precisión de salida de frecuencia | Error máx.; 0,1% de la escala total |
| Resolución de salidas de frecuencia | 12 bits |

1) Los terminales 27 y 29 también pueden programarse como entradas.

Las salidas digitales están aisladas galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV) y de los demás terminales de alta tensión.

Tarjeta de control, salida de 24 V CC:

| | |
|---------------|----------|
| Núm. terminal | 12, 13 |
| Carga máx. | : 200 mA |

El suministro externo de 24 V CC está aislado galvánicamente de la tensión de alimentación (PELV), aunque tiene el mismo potencial que las entradas y salidas analógicas y digitales.

Salidas de relé:

| | |
|--|--|
| Salidas de relé programables | 2 |
| Nº de terminal del relé 01 | 1-3 (desconexión), 1-2 (conexión) |
| Carga máx. terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-3 (NC), 1-2 (NO) (carga resistiva) | 240 V CA, 2 A |
| Carga máx. del terminal (CA-15) ¹⁾ (carga inductiva @ cosφ 0,4) | 240 V CA, 0,2 A |
| Carga máx. terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-2 (NO), 1-3 (NC) (carga resistiva) | 60 V CC, 1 A |
| Carga máx. terminal (CC-13) ¹⁾ (carga inductiva) | 24 V CC, 0,1 A |
| Nº de terminal del relé 02 | 4-6 (desconexión), 4-5 (conexión) |
| Carga máx. del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-5 (NA) (Carga resistiva) ²⁾³⁾ | 400 V CA, 2 A |
| Carga máx. del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-5 (NA) (carga inductiva @ cosφ 0,4) | 240 V CA, 0,2 A |
| Carga máx. terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga resistiva) | 80 V CC, 2 A |
| Carga máx. terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga inductiva) | 24 V CC, 0,1 A |
| Carga máx. terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga resistiva) | 240 V CA, 2 A |
| Carga máx. del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga inductiva @ cosφ 0,4) | 240 V CA, 0,2 A |
| Carga máx. terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga resistiva) | 50 V CC, 2 A |
| Carga máx. terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga inductiva) | 24 V CC, 0,1 A |
| Carga mín. del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NA), 4-6 (NC), 4-5 (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 partes 4 y 5

Los contactos del relé están galvánicamente aislados con respecto al resto del circuito con un aislamiento reforzado (PELV).

2) Categoría de sobretensión II

3) Aplicaciones UL 300 V CA 2 A

Tarjeta de control, salida de 10 V CC:

| | |
|-------------------|---------------|
| Núm. terminal | 50 |
| Tensión de salida | 10,5 V ±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.

Características de control:

| | |
|---|--|
| Resolución de frecuencia de salida a 0 - 1.000 Hz | : +/- 0,003 Hz |
| Tiempo de respuesta del sistema (terminales 18, 19, 27, 29, 32, 33) | : ≤ 2 ms |
| Rango de control de velocidad (lazo abierto) | 1:100 de velocidad síncrona |
| Precisión de velocidad (lazo abierto) | 30 - 4.000 rpm: Error máximo de ±8 rpm |

Todas las características de control se basan en un motor asíncrono de 4 polos

Entorno:

| | |
|--|--|
| Tipo de protección A | IP 20/Chasis, IP 21kit/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP 66/Tipo 12 |
| Tipo de protección B1/B2 | IP 21/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP 66/12 |
| Tipo de protección B3/B4 | IP20/Chasis |
| Protección tipo C1/C2 | IP 21/Tipo 1, IP55/Tipo 12, IP66/12 |
| Protección tipo C3/C4 | IP20/Chasis |
| Protección tipo D1/D2/E1 | IP21/Tipo 1, IP54/Tipo 12 |
| Protección tipo D3/D4/E2 | IP00/Chasis |
| Tipo de protección F1/F3 | IP21, 54/Tipo 1, 12 |
| Tipo de protección F2/F4 | IP21, 54/Tipo 1, 12 |
| Kit de protección disponible ≤ tipo de protección D | IP21/NEMA 1/IP 4x en la parte superior de la protección |
| Test de vibración protección A, B, C | 1,0 g |
| Test de vibración protección D, E, F | 0,7 g |
| Humedad relativa | 5% - 95% (IEC 721-3-3; Clase 3K3 (no condensante) durante el funcionamiento |
| Entorno agresivo (IEC 60068-2-43) prueba H2S | clase Kd |
| Método de prueba conforme a IEC 60068-2-43 H2S (10 días) | |
| Temperatura ambiente (en modo de conmutación 60 AVM) | |
| - con reducción de potencia | máx. 55 °C ¹⁾ |
| - con potencia de salida completa de motores EFF2 típicos (hasta un 90% de la intensidad de salida) | máx. 50 °C ¹⁾ |
| - a plena intensidad de salida continua del convertidor de frecuencia | máx. 45 °C ¹⁾ |
| <i>1) Para obtener más información sobre la reducción de potencia, véase en la Guía de diseño la sección sobre Condiciones especiales.</i> | |
| 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 | 1000 m |
| Altitud máxima sobre el nivel del mar con reducción de potencia | 3000 m |
| <i>Reducción de potencia por grandes altitudes; consulte la sección de condiciones especiales</i> | |
| Normas EMC (emisión) | EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2, |
| Normas EMC, inmunidad | EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6 |
| <i>¡Consulte la sección sobre condiciones especiales!</i> | |
| Rendimiento de la tarjeta de control: | |
| Intervalo de exploración | : 5 ms |
| Tarjeta de control, comunicación serie USB: | |
| USB estándar | 1,1 (velocidad máxima) |
| Conector USB | Conector de dispositivos USB tipo B |



La conexión al PC se realiza por medio de un cable USB estándar ordenador/dispositivo.
 La conexión USB se encuentra galvánicamente aislada de la tensión de alimentación (PELV) y del resto de los terminales de alta tensión.
 La conexión USB no se encuentra galvánicamente aislada de la protección a tierra. Utilice únicamente un ordenador portátil/PC aislado para la conexión USB con el convertidor, o un cable/convertidor USB aislado.

Protección y funciones:

- Protección del motor térmica y electrónica contra sobrecarga.
- El control de la temperatura del disipador asegura la desconexión del convertidor de frecuencia si la temperatura alcanza $95\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$. La señal de temperatura por sobrecarga no se puede desactivar hasta que la temperatura del disipador térmico se encuentre por debajo de $70\text{ °C} \pm 5\text{ °C}$ (valores orientativos, estas temperaturas pueden variar para diferentes potencias, protecciones, etc.). El convertidor de frecuencia tiene una función de reducción de potencia automática para impedir que el disipador de calor alcance los 95 °C .
- El convertidor de frecuencia está protegido frente a cortocircuitos en los terminales U, V y W del motor.
- 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.

9.2 Condiciones especiales

9.2.1 Propósito de la reducción de potencia

Debe ser tenida en cuenta la reducción de potencia cuando se utiliza el convertidor de frecuencia con bajas presiones atmosféricas (montañas), a bajas velocidades, con cables de motor largos, con cables de mucha sección o a temperaturas ambiente elevadas. En esta sección se describen las acciones necesarias.

9.2.2 Reducción de potencia en función de la temperatura ambiente

El 90% de la corriente de salida del convertidor de frecuencia puede mantenerse a un máximo de 50 °C de temperatura ambiente.

Con una intensidad de carga total típica de 2 motores EFF, puede mantenerse la potencia total del eje de salida hasta 50 °C.

Para obtener datos más específicos y/o información sobre reducción de potencia para otros motores o condiciones, póngase en contacto con Danfoss.

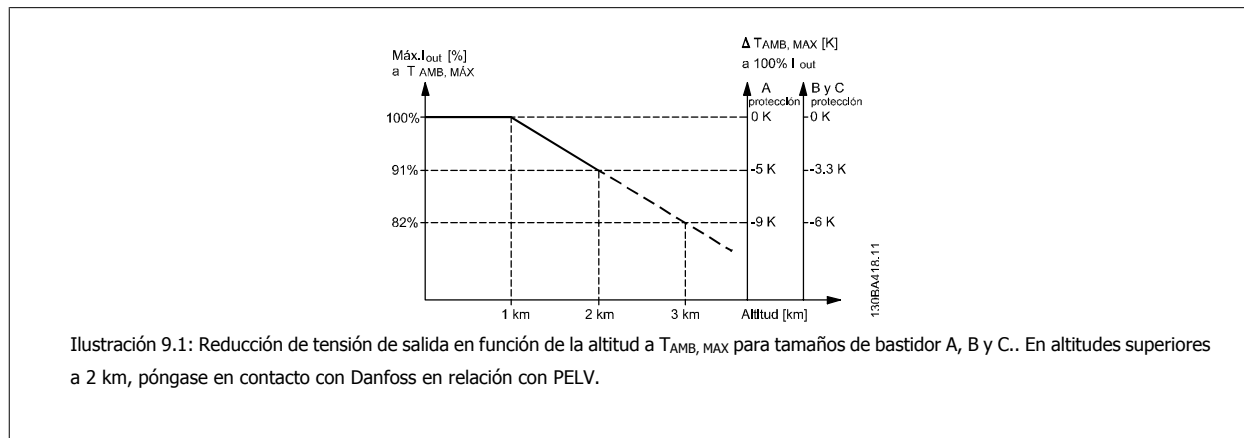
9.2.3 Adaptaciones automáticas para asegurar el rendimiento

El convertidor de frecuencia comprueba constantemente la aparición de niveles críticos de temperatura interna, corriente de carga, tensión alta en el circuito intermedio y velocidades de motor bajas. En respuesta a un nivel crítico, el convertidor de frecuencia puede ajustar la frecuencia de conmutación y/o cambiar el patrón de conmutación a fin de asegurar su rendimiento. La capacidad de reducir automáticamente la intensidad de salida aumenta más todavía las condiciones aceptables de funcionamiento.

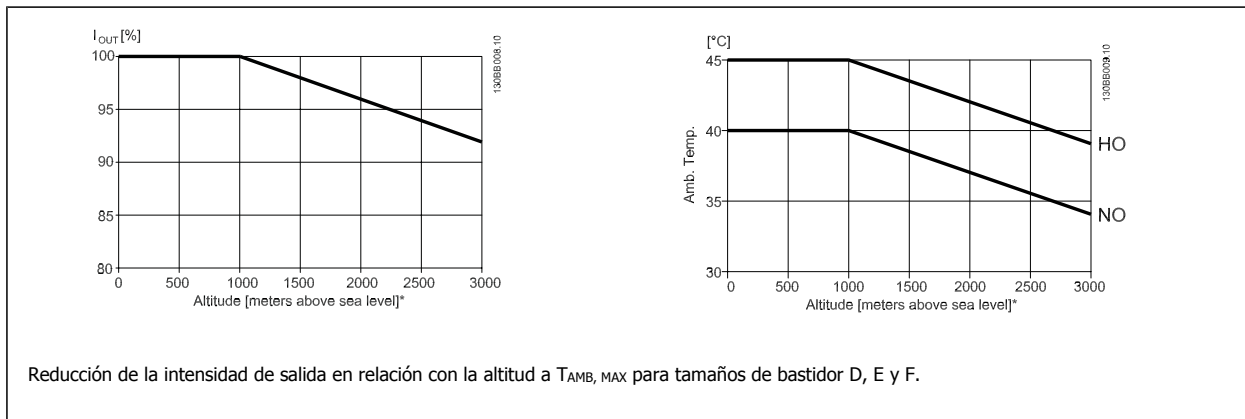
9.2.4 Reducción de potencia debido a la baja presión atmosférica

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

Por debajo de 1.000 m de altitud, no es necesaria ninguna reducción, pero por encima de los 1.000 m, la temperatura ambiente (T_{AMB}) o la intensidad de salida máxima (I_{out}) deben reducirse de acuerdo con el diagrama mostrado.



Una alternativa es reducir la temperatura ambiente en altitudes elevadas, lo que garantiza el 100% de intensidad de salida. Como ejemplo de cómo leer el gráfico, se presenta la situación a 2 km. A una temperatura de 45° C ($T_{AMB, MAX} - 3,3$ K), está disponible el 91% de la intensidad de salida nominal. A una temperatura de 41,7 °C, está disponible el 100% de la intensidad nominal de salida.



9.2.5 Reducción de potencia debido a funcionamiento a velocidad lenta

Cuando se conecta un motor a un convertidor de frecuencia, es necesario comprobar si la refrigeración del motor es la adecuada. El nivel de calentamiento depende de la carga del motor, así como de la velocidad y el tiempo de funcionamiento.

Aplicaciones de par constante (modo CT)

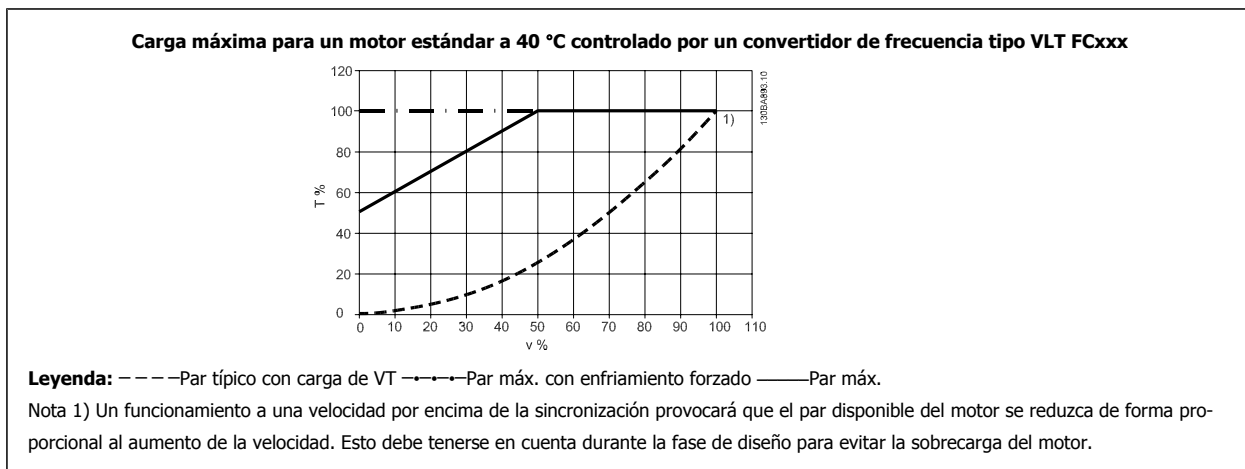
Se puede producir un problema con valores bajos de RPM en aplicaciones de par constante. En una aplicación de par constante, un motor puede sobrecalentarse a velocidades bajas debido a una escasez de aire de refrigeración proveniente del ventilador integrado en el motor. Por lo tanto, si se va a hacer funcionar el motor constantemente a un valor de RPM inferior a la mitad del valor nominal, debe recibir aire adicional para su enfriamiento (o debe utilizarse un motor diseñado para este tipo de funcionamiento).

Una alternativa es reducir el nivel de carga del motor eligiendo un motor más grande. No obstante, el diseño del convertidor de frecuencia establece un límite en cuanto al tamaño del motor.

Aplicaciones de par variable (Cuadrático) (VT)

En aplicaciones VT, como bombas centrífugas y ventiladores, donde el par es proporcional a la raíz cuadrada de la velocidad y la potencia es proporcional al cubo de la velocidad, no hay necesidad de un enfriamiento adicional o de una reducción en la potencia del motor.

En los gráficos que se muestran a continuación, la curva VT típica está por debajo del par máximo con reducción de potencia y del par máximo con enfriamiento forzado en todas las velocidades.



Índice

A

| | |
|---|----------|
| Abreviaturas Y Convenciones | 5 |
| Ac Brake Max. Current 2-16 | 89 |
| Acceso A Los Terminales De Control | 44 |
| Adaptación Automática Del Motor | 59 |
| Adaptación Automática Del Motor (ama) | 48, 85 |
| Adaptaciones Automáticas Para Asegurar El Rendimiento | 163 |
| Advert. Veloc. Alta 4-53 | 92 |
| Advertencia Contra Arranques No Deseados | 10 |
| Advertencia De Alta Tensión | 9 |
| Advertencia De Tipo General. | 9 |
| Advertencia Realimentación Alta 4-57 | 93 |
| Advertencia Realimentación Baja 4-56 | 93 |
| Ajuste Auto Baja Potencia 22-20 | 110 |
| Ajuste Automático | 48 |
| Ajuste Bypass Semiauto 4-64 | 93 |
| Ajuste De Parámetros | 118 |
| Ajustes De Funciones | 71 |
| Ajustes Predeterminados | 57 |
| Alarmas Y Advertencias | 141 |
| Alimentación De Red | 153, 157 |
| Ama | 56, 59 |
| Apantallados/blindados. | 23 |
| Aplicaciones De Par Constante (modo Ct) | 164 |
| Aplicaciones De Par Variable (cuadrático) (vt) | 164 |
| Apriete De Los Terminales | 21 |
| Aproximación Curva Cuadrada-lineal 22-81 | 114 |
| Arranque/parada | 58 |
| Autoajuste Pid 20-79 | 109 |
| Awg | 153 |

B

| | |
|---------------------|----|
| Bolsa De Accesorios | 18 |
|---------------------|----|

C

| | |
|--|---------|
| Cables De Control | 22 |
| Cálculo Punto De Trabajo 22-82 | 115 |
| Cambio De Datos | 75 |
| Cambio De Datos De Parámetros | 51 |
| Cambio De Salida Pid 20-72 | 109 |
| Cambio De Un Grupo De Valores De Datos Numéricos | 75 |
| Cambio De Un Valor De Texto | 75 |
| Cambio De Valor De Datos | 76 |
| Cambios Realizados | 51 |
| Características De Control | 160 |
| Características De Par 1-03 | 83, 158 |
| Caudal A Velocidad Nominal 22-90 | 117 |
| Caudal En Punto De Diseño 22-89 | 117 |
| Clasificaciones Eléctricas | 11 |
| Código Descriptivo (t/c) | 6 |
| Código Descriptivo De Potencia Baja Y Media | 7 |
| Cómo Conectar Un Motor: Introducción | 32 |
| Cómo Conectar Un Pc Al Convertidor De Frecuencia | 54 |
| Cómo Realizar La Conexión A La Red De Alimentación Y A Tierra Para B1 Y B2 | 31 |
| Compensación De Caudal 22-80 | 114 |
| Comprob. Rotación Motor 1-28 | 85 |
| Comunicación Serie | 161 |
| Condiciones De Refrigeración | 19 |
| Conexión A Tierra Y Redes De Alimentación It | 26 |
| Conexión De Bus De Cc | 38 |
| Conexión De Bus Rs-485 | 53 |
| Conexión De Red Para A2 Y A3 | 28 |
| Conexión De Red Para B1, B2 Y B3 | 31 |

| | |
|-----------------------------------|-----|
| Conexión De Red Para B4, C1 Y C2 | 32 |
| Conexión De Red Para C3 Y C4 | 32 |
| Conexión De Relés | 40 |
| Conexión Del Motor Para C3 Y C4 | 38 |
| Conexión Usb. | 45 |
| Conformidad Con Ul | 24 |
| Control De Freno | 146 |
| Control De Sobretensión 2-17 | 89 |
| Conversión Realim. 1 20-01 | 102 |
| Conversión Realim. 2 20-04 | 104 |
| Conversión Realim. 3 20-07 | 105 |
| Convertidor De Frecuencia | 48 |
| Ctrl. Normal/inverso De Pid 20-81 | 109 |

D

| | |
|---|-----|
| Datos De Parámetro | 51 |
| Derechos De Autor, Limitación De Responsabilidad Y Derechos De Revisión | 3 |
| Descripción General Del Cableado De Red | 27 |
| Descripción General Del Cableado Del Motor | 34 |
| Detección Baja Potencia 22-21 | 111 |
| Detección Baja Velocidad 22-22 | 111 |
| Dimensiones Mecánicas | 17 |
| Dirección Veloc. Motor 4-10 | 91 |
| Display Gráfico | 61 |
| Documentación | 4 |

E

| | |
|--|-----|
| Ejemplo De Cambio De Datos De Parámetros | 51 |
| Ejemplo Y Prueba Del Cableado | 38 |
| Ejemplos De Aplicaciones | 58 |
| Eléctricos Y Electrónicos | 14 |
| Enlace Cc | 145 |
| Entorno: | 160 |
| Entradas Analógicas | 159 |
| Entradas De Pulsos | 159 |
| Entradas Digitales: | 158 |
| Especificaciones Generales | 158 |

F

| | |
|---|-----|
| Fecha Y Hora 0-70 | 82 |
| Filtro De Onda Senoidal | 33 |
| Fin Del Horario De Verano 0-77 | 83 |
| Formato De Fecha 0-71 | 82 |
| Formato De Hora 0-72 | 82 |
| Frecuencia Conmutación 14-01 | 101 |
| Frecuencia Motor 1-23 | 84 |
| Fuente 1 De Referencia 3-15 | 90 |
| Fuente 2 De Referencia 3-16 | 91 |
| Fuente De Termistor 1-93 | 88 |
| Fuente Realim. 1 20-00 | 102 |
| Fuente Realim. 2 20-03 | 104 |
| Func. Correa Rota 22-60 | 113 |
| Función Bomba Seca 22-26 | 112 |
| Función Cero Activo 6-01 | 96 |
| Función Cero Activo En Modo Incendio 6-02 | 96 |
| Función De Freno 2-10 | 89 |
| Función De Parada 1-80 | 86 |
| Función De Realim. 20-20 | 106 |
| Función Falta De Caudal 22-23 | 111 |
| Fusibles | 23 |
| Fusibles No Ul Para 200 V A 480 V | 24 |
| Fusibles Ul, 200 - 240 V | 25 |

G

| | |
|-----------------------------|-----|
| Ganancia Proporc. Pid 20-93 | 110 |
|-----------------------------|-----|

| | |
|---|---------|
| GlcP | 56 |
| H | |
| Herramientas De Software Pc | 54 |
| Horario De Verano 0-74 | 83 |
| I | |
| Identificación Del Convertidor De Frecuencia | 6 |
| Idioma 0-01 | 77 |
| Inercia | 66 |
| Inercia | 53 |
| Inicialización | 57 |
| Inicio Del Horario De Verano 0-76 | 83 |
| Instalación Eléctrica | 22 |
| Instalación En Altitudes Elevadas | 10 |
| Instalación En Altitudes Elevadas (pelv) | 11 |
| Instalación Lado A Lado | 19 |
| Instrucciones De Eliminación | 14 |
| Intensidad Cc Mantenido/precaent. 2-00 | 89 |
| Intensidad Motor 1-24 | 84 |
| Interruptores S201, S202 Y S801 | 47 |
| Intervalo Entre Arranques 22-76 | 114 |
| L | |
| La Herramienta Mct 10 | 55 |
| Las Conexiones De Red Y De Motor De La Serie De Alta Potencia | 21 |
| Lcp 102 | 61 |
| Led | 61 |
| [Límite Alto Veloc. Motor Hz] 4-14 | 92 |
| [Límite Alto Veloc. Motor Rpm] 4-13 | 92 |
| [Límite Bajo Veloc. Motor Hz] 4-12 | 92 |
| [Límite Bajo Veloc. Motor Rpm] 4-11 | 92 |
| Línea De Pantalla Grande 2, 0-23 | 81 |
| Línea De Pantalla Pequeña 1.1 0-20 | 78 |
| Línea De Pantalla Pequeña 1.3, 0-22 | 81 |
| Lista De Códigos De Alarma/advertencia | 142 |
| Lista De Comprobación | 15 |
| Longitudes Y Secciones De Cables | 158 |
| Los Cables De Control | 23 |
| Luces Indicadoras (led) | 63 |
| M | |
| Main Menu (menú Principal) | 120 |
| Marcha/paro Por Pulsos | 58 |
| Máxima Referencia/realim. 20-14 | 105 |
| Medidas De Seguridad | 9 |
| Mensajes De Estado | 61 |
| Mensajes De Fallo | 145 |
| Mi Menú Personal | 51 |
| Mínima Referencia/realim. 20-13 | 105 |
| Modo Configuración 1-00 | 83, 109 |
| Modo De Menú Principal | 64 |
| Modo De Menú Rápido | 64 |
| Modo De Menú Rápido | 51 |
| Modo Menú Principal | 74 |
| Montaje En Panel | 20 |
| Montaje Mecánico | 19 |
| Motor En Giro 1-73 | 86 |
| N | |
| Nivel De Tensión | 158 |
| Nivel Máximo De Realim. 20-74 | 109 |
| Nivel Mínimo De Realim. 20-73 | 109 |
| Nlcp | 67 |

| | |
|---|---------|
| Nota De Seguridad | 9 |
| O | |
| Opción De Comunicación | 147 |
| Opción De Conexión De Freno | 39 |
| Optimización Automática De Energía Vt | 84 |
| Optimización Energética Autom. De Compresor | 83 |
| Optimización Final Y Prueba | 48 |
| P | |
| Paquete De Idioma 1 | 77 |
| Paquete De Idioma 2 | 77 |
| Par Correa Rota 22-61 | 114 |
| Parada De Seguridad Del Convertidor De Frecuencia | 13 |
| Parámetros Eléctricos Del Motor | 59 |
| Parámetros Indexados | 76 |
| Paso A Paso | 76 |
| Pelv | 11 |
| Placa De Características | 48 |
| Placa De Características Del Motor | 48 |
| [Potencia Motor Cv] 1-21 | 84 |
| [Potencia Motor Kw] 1-20 | 84 |
| Precaución | 10 |
| Presión A Velocidad Nominal 22-88 | 116 |
| Presión A Velocidad Sin Caudal 22-87 | 116 |
| Profibus Dp-v1 | 55 |
| Protección Ciclo Corto 22-75 | 114 |
| Protección Contra Sobrecarga Del Motor | 87 |
| Protección Contra Sobreintensidad | 23 |
| Protección De Circuito Derivado | 23 |
| Protección Del Motor | 162 |
| Protección Térmica Motor 1-90 | 87 |
| Protección Y Funciones | 162 |
| Puesta En Marcha | 51 |
| Q | |
| Quick Menu | 64 |
| Quick Menu (menú Rápido) | 120 |
| R | |
| Rampa 1 Tiempo Acel. Rampa 3-41 | 91 |
| Rampa 1 Tiempo Desacel. Rampa 3-42 | 91 |
| Reactancia De Fuga Del Estátor | 85 |
| Reactancia Principal | 85 |
| Reducción De Potencia Debido A Funcionamiento A Velocidad Lenta | 164 |
| Reducción De Potencia Debido A La Baja Presión Atmosférica | 163 |
| Reducción De Potencia En Función De La Temperatura Ambiente | 163 |
| Refer. Despertar/dif. Realim. 22-44 | 113 |
| Referencia Interna 3-10 | 90 |
| Referencia Máxima 3-03 | 89 |
| Referencia Mínima 3-02 | 89 |
| Refrigeración | 87, 164 |
| Refuerzo De Consigna 22-45 | 113 |
| Registros | 51 |
| Relé De Función 5-40 | 94 |
| Rendimiento De La Tarjeta De Control | 161 |
| Rendimiento De Salida (u, V, W) | 158 |
| Requisitos De Seguridad De La Instalación Mecánica | 20 |
| Retardo Arr. 1-71 | 86 |
| Retardo Bomba Seca 22-27 | 112 |
| Retardo Correa Rota 22-62 | 114 |
| Retardo Falta De Caudal 22-24 | 112 |

S

| | |
|------------------|-----|
| Salida Analógica | 159 |
| Salida De Motor | 158 |
| Salida De Relé | 43 |
| Salida Digital | 160 |
| Salidas De Relé | 160 |
| Sensor Kty | 146 |
| Sin Función | 53 |
| Status | 64 |

T

| | |
|---|----------|
| Tarjeta De Control, Comunicación Serie Rs-485 | 159 |
| Tarjeta De Control, Comunicación Serie Usb: | 161 |
| Tarjeta De Control, Salida De 10 V Cc | 160 |
| Tarjeta De Control, Salida De 24 V Cc | 160 |
| Tensión Motor 1-22 | 84 |
| Term. 53 Valor Alto Ref./realim 6-15 | 97 |
| Term. 53 Valor Bajo Ref./realim 6-14 | 97 |
| Term. 54 Valor Alto Ref./realim 6-25 | 98 |
| Term. 54 Valor Bajo Ref./realim 6-24 | 98 |
| Terminal 27 Modo E/s 5-01 | 93 |
| Terminal 29 Modo E/s 5-02 | 93 |
| Terminal 42 Salida 6-50 | 99 |
| Terminal 42 Salida Esc. Máx. 6-52 | 100 |
| Terminal 42 Salida Esc. Mín. 6-51 | 100 |
| Terminal 53 Cero Activo 6-17 | 97 |
| Terminal 53 Escala Alta Ma 6-13 | 97 |
| Terminal 53 Escala Alta V 6-11 | 97 |
| Terminal 53 Escala Baja Ma 6-12 | 97 |
| Terminal 53 Escala Baja V 6-10 | 97 |
| Terminal 53 Tiempo Filtro Constante 6-16 | 97 |
| Terminal 54 Cero Activo 6-27 | 98 |
| Terminal 54 Escala Alta Ma 6-23 | 98 |
| Terminal 54 Escala Alta V 6-21 | 98 |
| Terminal 54 Escala Baja Ma 6-22 | 98 |
| Terminal 54 Escala Baja V 6-20 | 98 |
| Terminal 54 Tiempo Filtro Constante 6-26 | 98 |
| Terminales De Control | 45 |
| Termistor | 87 |
| Texto Display 1 0-37 | 82 |
| Texto Display 2 0-38 | 82 |
| Texto Display 3 0-39 | 82 |
| Tiempo Ejecución Mín. 22-40 | 112, 114 |
| Tiempo Integral Pid 20-94 | 110 |
| Tiempo Refuerzo Máx. 22-46 | 113 |
| Tiempo Reposo Mín. 22-41 | 112 |
| Tipo De Lazo Cerrado 20-70 | 108 |
| Transferencia Rápida De Ajustes De Parámetros Mediante Glcp | 56 |
| Tres Modos De Funcionamiento | 61 |

U

| | |
|-------------------------------|-----|
| Unidad Fuente Realim. 1 20-02 | 103 |
| Uso Del Gráfico (glcp) | 61 |

V

| | |
|---------------------------------------|-----|
| Valor De Consigna 1 20-21 | 108 |
| Valor De Consigna 2 20-22 | 108 |
| [Veloc. Arranque Pid Hz] 20-83 | 110 |
| [Veloc. Arranque Pid Rpm] 20-82 | 110 |
| Veloc. Nominal Motor 1-25 | 85 |
| [Veloc. Reinicio Hz] 22-43 | 113 |
| [Veloc. Reinicio Rpm] 22-42 | 113 |
| [Velocidad Baja Desconexión Hz] 1-87 | 87 |
| [Velocidad Baja Desconexión Rpm] 1-86 | 87 |

| | |
|------------------------------------|-----|
| [Velocidad Fija Hz] 3-11 | 90 |
| [Velocidad Fija Rpm] 3-19 | 91 |
| [Velocidad Punto Diseño Hz] 22-86 | 116 |
| [Velocidad Punto Diseño Rpm] 22-85 | 116 |
| [Velocidad Sin Caudal Hz] 22-84 | 116 |
| [Velocidad Sin Caudal Rpm] 22-83 | 116 |
| Versión De Software | 3 |