



# Manual de Funcionamiento



**BAS-SVX19D-ES**

**Junio 2013**

**BAS-SVX19D-ES**

## Seguridad

### **⚠️ ADVERTENCIA**

#### ¡ALTA TENSIÓN!

Los convertidores de frecuencia contienen tensiones altas cuando están conectados a una potencia de entrada de red de CA. La instalación, puesta en marcha y mantenimiento solo deben ser realizados por personal cualificado. En caso de que la instalación, el arranque y el mantenimiento no fueran efectuados por personal cualificado, podrían causarse lesiones graves o incluso la muerte.

#### Alta tensión

Los convertidores de frecuencia están conectados a tensiones de red peligrosas. Deben extremarse las precauciones para evitar descargas eléctricas. La instalación, puesta en marcha y mantenimiento solo deben ser realizados por personal cualificado que esté familiarizado con los equipos electrónicos.

### **⚠️ ADVERTENCIA**

#### ¡ARRANQUE ACCIDENTAL!

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a la red de CA, el motor puede arrancar en cualquier momento. El convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado deben estar listos para funcionar. Si no están preparados para el funcionamiento cuando se conecta el convertidor de frecuencia a la red de CA, podrían causarse lesiones personales o incluso la muerte, así como daños al equipo u otros objetos.

#### Arranque accidental

Cuando el convertidor de frecuencia está conectado a la red de CA, puede arrancarse el motor con un interruptor externo, un comando de bus serie, una señal de referencia de entrada o un fallo no eliminado. Tome las precauciones necesarias para protegerse contra los arranques accidentales.

### **⚠️ ADVERTENCIA**

#### ¡TIEMPO DE DESCARGA!

Los convertidores de frecuencia contienen condensadores de enlace de CC que pueden seguir cargados incluso si el convertidor de frecuencia está apagado. Para evitar riesgos eléctricos, desconecte la red de CA, los motores de magnetización permanente y las fuentes de alimentación de enlace de CC remotas, entre las que se incluyen baterías de emergencia, SAI y conexiones de enlace de CC a otros convertidores de frecuencia. Espere a que los condensadores se descarguen por completo antes de efectuar tareas de mantenimiento o reparación. El tiempo de espera es el indicado en la tabla «Tiempo de descarga». Si después de desconectar la alimentación no espera el tiempo especificado antes de realizar cualquier reparación o tarea de mantenimiento, se pueden producir daños graves o incluso la muerte.

Tensión [V]	Tiempo de espera mínimo [minutos]		
	4	7	15
200-240	1,1-3,7 kW		5,5-45 kW
380-480	1,1-7,5 kW		11-90 kW
525-600	1,1-7,5 kW		11-90 kW
525-690		1,1-7,5 kW	11-90 kW

Puede haber tensión alta presente aunque las luces del indicador LED de advertencia estén apagados.

#### Tiempo de descarga

#### Símbolos

En este manual, se utilizan los siguientes símbolos.

### **⚠️ ADVERTENCIA**

Indica situaciones potencialmente peligrosas que, si no se evitan, pueden producir lesiones graves e incluso la muerte.

### **⚠️ PRECAUCIÓN**

Indica una situación potencialmente peligrosa que, si no se evita, puede producir lesiones leves o moderadas. También puede utilizarse para alertar contra prácticas inseguras.

## PRECAUCIÓN

Indica una situación que puede producir accidentes que dañen únicamente al equipo o a otros bienes.

**¡NOTA!**

Indica información destacada que debe tenerse en cuenta para evitar errores o utilizar el equipo con un rendimiento inferior al óptimo.



Homologaciones

**¡NOTA!**

Limitaciones impuestas en la frecuencia de salida (debido a la normativa de control de exportación):

A partir de la versión del software 3.92 la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia está limitada en 590 Hz.

**Índice**

<b>1 Introducción</b>	<b>4</b>
1.1 Documentación disponible	4
1.2 Finalidad del manual	7
1.3 Recursos adicionales	7
1.4 Vista general del producto	7
1.5 Funciones internas del controlador del convertidor de frecuencia	7
1.6 Tamaños de bastidor y potencias de salida	8
1.7 Identificación del convertidor de frecuencia	9
<b>2 Instalación</b>	<b>10</b>
2.1 Lista de verificación del lugar de instalación	10
2.2 Lista de verificación previa a la instalación del convertidor de frecuencia y el motor	10
2.3 Instalación mecánica	10
2.3.1 Refrigeración	10
2.3.2 Elevación	11
2.3.3 Montaje	11
2.3.4 Pares de apriete	11
2.4 Instalación eléctrica	12
2.4.1 Requisitos	14
2.4.2 Requisitos de toma de tierra	15
2.4.2.1 Corriente de fuga (>3,5 mA)	15
2.4.2.2 Puesta a tierra con un cable apantallado	16
2.4.3 Conexión del motor	16
2.4.3.1 Conexión del motor para A2 y A3	17
2.4.3.2 Conexión del motor para A4 / A5	18
2.4.3.3 Conexión del motor para B1 y B2.	18
2.4.3.4 Conexión del motor para C1 y C2	19
2.4.4 Conexión a la red de CA	19
2.4.5 Cableado de control	19
2.4.5.1 Acceso	19
2.4.5.2 Tipos de terminal de control	20
2.4.5.3 Cableado a los terminales de control	22
2.4.5.4 Utilización de cables de control apantallados	22
2.4.5.5 Funciones del terminal de control	23
2.4.5.6 Terminales puente 12 y 27	23
2.4.5.7 Conmutadores de los terminales 53 y 54	23
2.4.6 Comunicación serie	24
<b>3 Arranque y pruebas de funcionamiento</b>	<b>25</b>
3.1 Arranque previo	25

3.1.1 Inspección de seguridad	25
3.2 Conexión de potencia	27
3.3 Programación operativa básica	27
3.4 Ajuste del motor asíncrono	28
3.5 Ajuste Motor PM	28
3.6 Adaptación automática del motor	30
3.7 Comprobación del giro del motor	30
3.8 Prueba de control local	31
3.9 Arranque del sistema	31
3.10 Ruido acústico o vibración	31
<b>4 Interfaz de usuario</b>	<b>32</b>
4.1 Teclado	32
4.1.1 Diseño del LCP	32
4.1.2 Ajustes de los valores de la pantalla del LCP	33
4.1.3 Teclas de menú del display	33
4.1.4 Teclas de navegación	34
4.1.5 Teclas de funcionamiento	34
4.2 Copias de seguridad y copias de los ajustes de parámetros	35
4.2.1 Cargue datos al LCP	35
4.2.2 Descargue datos desde el LCP	35
4.3 Restablecimiento de los ajustes predeterminados	35
4.3.1 Inicialización recomendada	36
4.3.2 Inicialización manual	36
<b>5 Acerca de la programación del convertidor de frecuencia</b>	<b>37</b>
5.1 Introducción	37
5.2 Ejemplo de programación	37
5.3 Ejemplos de programación del terminal	38
5.4 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos	39
5.5 Estructura de menú de parámetros	40
5.5.1 Estructura de menú rápido	41
5.5.2 Estructura del menú principal	43
5.6 Ajustes de fábrica específicos	47
5.7 Programación remota con Utilidad para convertidor de frecuencia Trane (TDU)	48
<b>6 Ejemplos de configuración de la aplicación</b>	<b>49</b>
6.1 Introducción	49
6.2 Ejemplos de aplicaciones	49
<b>7 Mensajes de estado</b>	<b>53</b>
7.1 Pantalla de estado	53

7.2 Definiciones del mensaje de estado	53
<b>8 Advertencias y alarmas</b>	<b>56</b>
8.1 Monitorización del sistema	56
8.2 Tipos de advertencias y alarmas	56
8.3 Displays de advertencias y alarmas	56
8.4 Definiciones de advertencia y alarma	57
<b>9 Localización y resolución de problemas básica</b>	<b>67</b>
9.1 Arranque y funcionamiento	67
<b>10 Especificaciones</b>	<b>71</b>
10.1 Especificaciones dependientes de la potencia	71
10.1.1 Alimentación de red 3 × 525-690 V CA	79
10.2 Especificaciones técnicas generales	82
10.3 Especificaciones del fusible	87
10.3.1 Fusibles de protección de circuito derivado	87
10.3.2 Fusibles de protección de circuito derivado UL y cUL	89
10.3.3 Fusibles de sustitución para 240 V	91
10.4 Pares de apriete de conexión	91
<b>Índice</b>	<b>92</b>

# 1 Introducción

## 1.1 Documentación disponible

- El manual de funcionamiento BAS-SVX19 proporciona toda la información necesaria para la puesta en marcha del convertidor de frecuencia.
- Manual de funcionamiento TR200 BAS-SVX21 de alta potencia
- La Guía de diseño BAS-SVX23 incluye toda la información técnica acerca del convertidor y el diseño y las aplicaciones del cliente.
- La Guía de programación BAS-SVP04 proporciona información acerca de cómo programar el convertidor e incluye descripciones completas de los parámetros.

La documentación técnica impresa de Trane está disponible en su oficina de ventas local de Trane o en Internet en:  
[www.trane.com/vfd](http://www.trane.com/vfd)

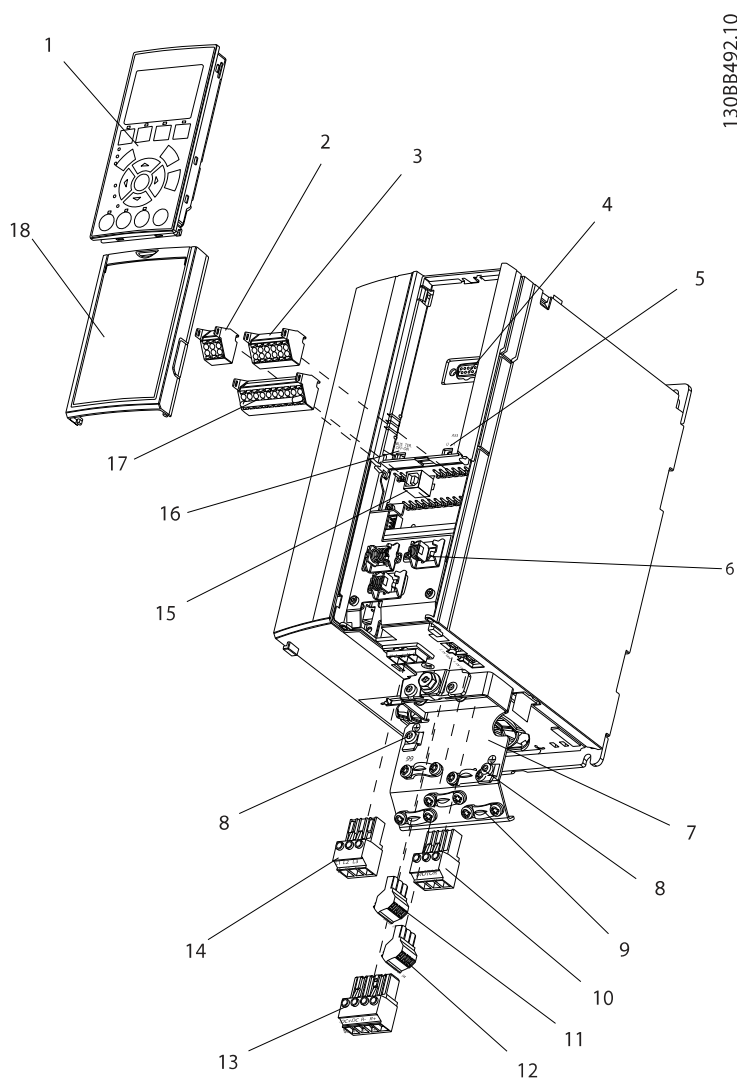
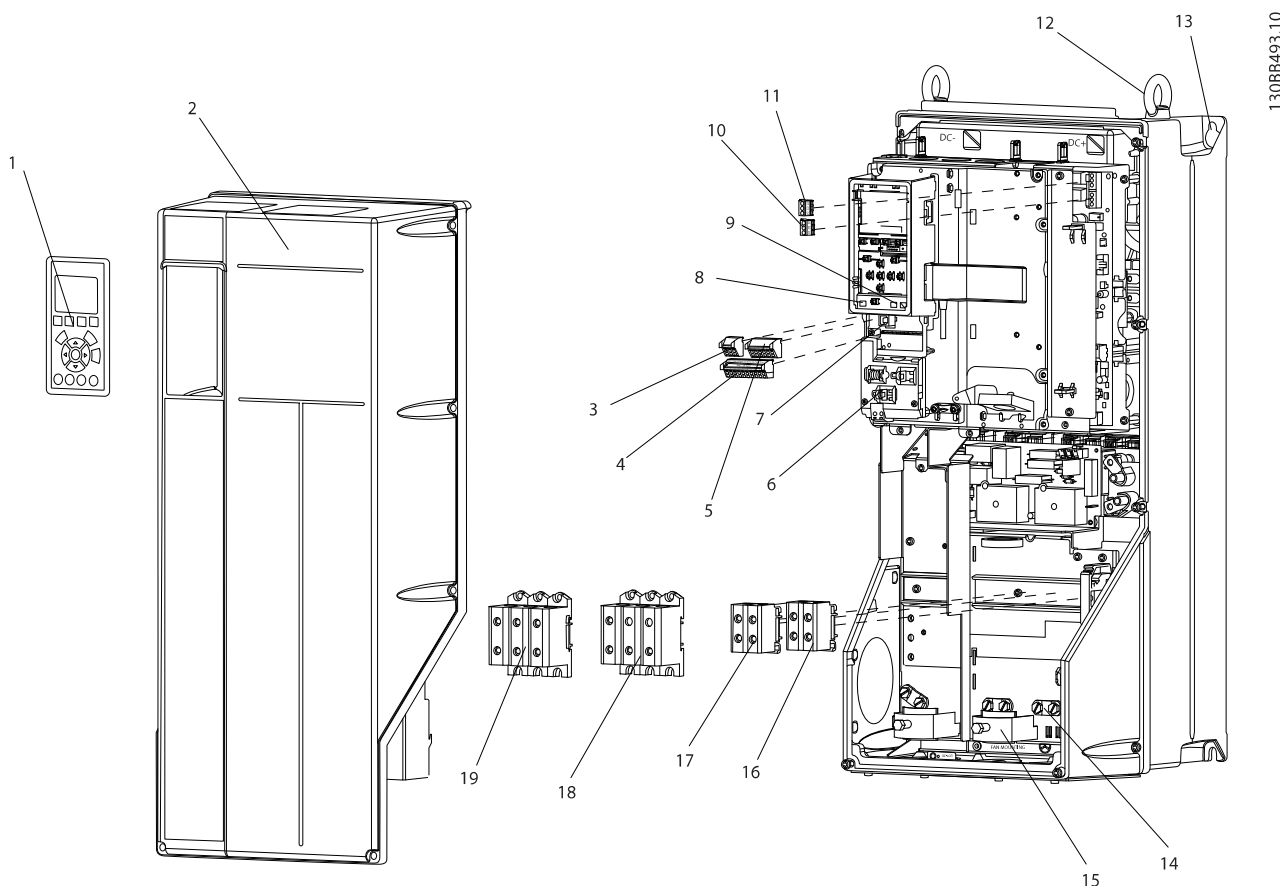


Ilustración 1.1 Despiece del tamaño A

1	LCP	10	Terminales de salida del motor 96 (U), 97 (V), 98 (W)
2	Conector bus serie RS-485 (+68, -69)	11	Relé 2 (01, 02, 03)
3	Conector E / S analógico	12	Relé 1 (04, 05, 06)
4	Enchufe de entrada LCP	13	Terminales de freno (-81, +82) y carga compartida (-88, +89)
5	Conmutadores analógicos (A53, A54)	14	Terminales de entrada de red 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
6	Protector de cable / toma de tierra de protección	15	Conector USB
7	Placa de desacoplamiento	16	Interruptor terminal de bus serie
8	Abrazadera para toma de tierra (PE)	17	E / S digital y fuente de alimentación de 24 V
9	Abrazadera de toma de tierra de cable apantallado y protector de cable	18	Placa protectora del cable de control

Tabla 1.1 Leyenda de la Ilustración 1.1





1308B493:10

Ilustración 1.2 Despieces de los tamaños B y C

1	LCP	11	Relé 2 (04, 05, 06)
2	Tapa	12	Anillo de elevación
3	Conector de bus serie RS-485	13	Ranura de montaje
4	E / S digital y fuente de alimentación de 24 V	14	Abrazadera para toma de tierra (PE)
5	Conector E / S analógico	15	Protector de cable / toma de tierra de protección
6	Protector de cable / toma de tierra de protección	16	Terminal de freno (-81, +82)
7	Conector USB	17	Terminal de carga compartida (bus de CC) (-88, +89)
8	Interruptor terminal de bus serie	18	Terminales de salida del motor 96 (U), 97 (V), 98 (W)
9	Conmutadores analógicos (A53, A54)	19	Terminales de entrada de red 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
10	Relé 1 (01, 02, 03)		

Tabla 1.2 Leyenda de la Ilustración 1.2

## 1.2 Finalidad del manual

Este manual pretende ofrecer información detallada acerca de la instalación y el arranque del convertidor de frecuencia. El capítulo 2 *Instalación* indica los requisitos de la instalación eléctrica y mecánica, incluido el cableado de entrada, del motor, del control y de la comunicación serie, así como las funciones del terminal de control. El capítulo 3 *Arranque y pruebas de funcionamiento* explica detalladamente los procedimientos de arranque, programación operativa básica y pruebas de funcionamiento. El resto de capítulos contiene información adicional, Esta información incluye la interfaz de usuario, programación detallada, ejemplos de aplicación, resolución de problemas en el arranque y especificaciones.

## 1.3 Recursos adicionales

Tiene a su disposición otros recursos para comprender la programación y las funciones avanzadas del convertidor de frecuencia.

- La *Guía de programación del TR200* proporciona información detallada sobre cómo trabajar con parámetros, así como numerosos ejemplos de aplicación.
- The *Guía de diseño del TR200* pretende ofrecer información detallada y funcionalidades para diseñar sistemas de control de motores.
- El equipo opcional disponible podría cambiar algunos de los procedimientos aquí descritos. Consulte las instrucciones suministradas con las opciones para los requisitos específicos.

## 1.4 Vista general del producto

Un convertidor de frecuencia es un controlador de motor electrónico que convierte la entrada de red de CA en una salida en forma de onda de CA variable. La frecuencia y la tensión de la salida se regulan para controlar la velocidad o el par del motor. El convertidor de frecuencia puede variar la velocidad del motor en respuesta a la realimentación del sistema, por ejemplo cambiando la temperatura o la presión para controlar los motores del ventilador, el compresor o las bombas. El convertidor de frecuencia también puede regular el motor respondiendo a comandos remotos de controladores externos.

Además, el convertidor de frecuencia supervisa el estado del motor y del sistema, emite advertencias o alarmas por fallos, arranca y detiene el motor, optimiza la eficiencia energética y ofrece muchas más funciones de control, monitorización y eficacia. Un sistema de control externo o red de comunicación serie tiene acceso a las funciones de funcionamiento y monitorización en forma de indicaciones de estado.

## 1.5 Funciones internas del controlador del convertidor de frecuencia

Ilustración 1.3 es un diagrama de bloques de los componentes internos del convertidor de frecuencia. Consulte sus funciones en la *Tabla 1.3*.

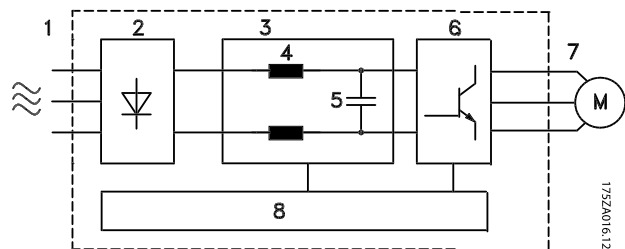


Ilustración 1.3 Diagrama de bloques de convertidor de frecuencia

Área	Denominación	Funciones
1	Entrada de red	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Fuente de alimentación de la red de CA trifásica al convertidor de frecuencia.</li> </ul>
2	Rectificador	<ul style="list-style-type: none"> <li>• El puente del rectificador convierte la entrada de CA en corriente CC para suministrar potencia al convertidor de frecuencia</li> </ul>
3	Bus de CC	<ul style="list-style-type: none"> <li>• El circuito de bus de CC intermedio trata la intensidad CC.</li> </ul>
4	Reactores de CC	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Filtran la tensión de circuito de CC intermedio.</li> <li>• Prueban la protección transitoria de la línea</li> <li>• Reducen la corriente RMS</li> <li>• Elevan el factor de potencia reflejado de vuelta a la línea</li> <li>• Reducen los armónicos en la entrada de CA</li> </ul>
5	Banco de condensadores	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Almacena la potencia de CC.</li> <li>• Proporciona protección ininterrumpida para pérdidas de potencia cortas.</li> </ul>
6	Inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Convierte la CC en una forma de onda de CA PWM controlada para una salida variable controlada al motor.</li> </ul>
7	Salida al motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Regula la potencia de salida trifásica al motor.</li> </ul>

Área	Denominación	Funciones
8	Circuitos de control	<ul style="list-style-type: none"> <li>• La potencia de entrada, el procesamiento interno, la salida y la intensidad del motor se monitorizan para proporcionar un funcionamiento y un control eficientes.</li> <li>• Se monitorizan y ejecutan los comandos externos y la interfaz de usuario.</li> <li>• Puede suministrarse salida de estado y control.</li> </ul>

Tabla 1.3 Leyenda para *Ilustración 1.3*

## 1.6 Tamaños de bastidor y potencias de salida

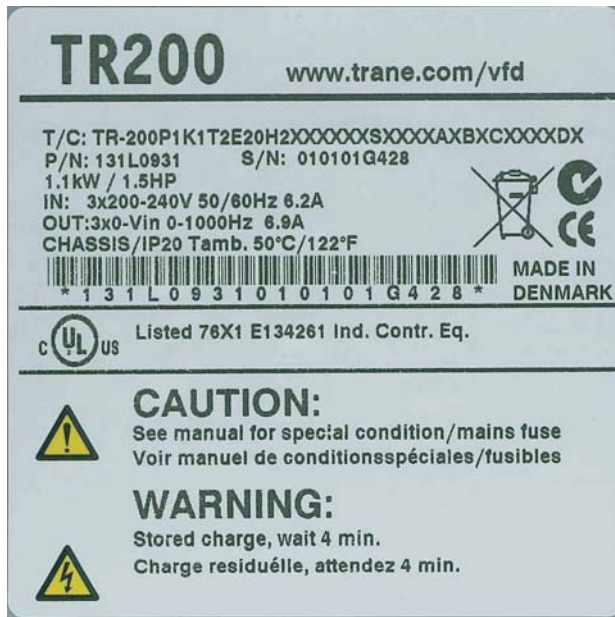
Las referencias a los tamaños de bastidor utilizados en este manual se definen en *Tabla 1.4*.

[V]	Tamaño del bastidor [kW]											
	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4
200-240	1.1-2.2	3.0-3.7	1.1-2.2	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	1.1-4.0	5.5-7.5	1.1-4.0	1.1-7.5	11-18,5	22-30	11-18,5	22-37	37-55	75-90	45-55	75-90
525-600	n/a	1.1-7.5	n/a	1.1-7.5	11-18,5	22-30	11-18,5	22-37	37-55	75-90	45-55	75-90
525-690	n/a	1.1-7.5	n/a	n/a	n/a	11-30	n/a	11-37	n/a	37-90	45-55	n/a

Tabla 1.4 Tamaños de bastidor y potencias de salida

### 1.7 Identificación del convertidor de frecuencia

Ilustración 1.4 es 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.



130BA489.10

Ilustración 1.4 Etiqueta de identificación de ejemplo.

Descripción	Pos.	Elección posible
Grupo de producto y serie de convertidor de frecuencia	1-6	TR200
Potencia nominal	8-10	1,1-1200 kW (P1K1-P1M2)
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 T 7: 525-690 V CA
Protección	13-15	E20: IP20 E21: IP 21/NEMA, tipo 1 E55: IP55 / NEMA tipo 12 E66: IP66 P21: IP21 / NEMA tipo 1 con placa trasera P55: IP55 / NEMA tipo 12 con placa trasera Z55: bastidor A4 IP55 Z66: bastidor A4 IP66

Descripción	Pos.	Elección posible
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: sin chopper de frenado
Pantalla	19	G: Panel gráfico de control local (teclado) X: sin panel de control local
PCB barnizado	20	X: PCB no barnizado C: PCB barnizado
Opción de red	21	X: sin interruptor de desconexión de la red y carga compartida 1: con interruptor de desconexión de la red (solo IP55) 8: desconexión de la red y carga compartida D: Carga compartida Consulte 10.1 Especificaciones dependientes de la potencia 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 A4: MCA 104 DeviceNet AF: MCA 115 LonWorks AE: MCA 116 puerta de enlace BACnet
Opciones B	31-32	BX: Sin opción BK: MCB 101 opción de E/S general BP: MCB 105 opción de relé
Opciones C0 MCO	33-34	CX: sin opciones
Opciones C1	35	X: sin opciones
Software de opción C	36-37	XX: software estándar
Opciones D	38-39	DX: Sin opción D0: CC de reserva

Tabla 1.5 Descripción del código

## 2 Instalación

### 2.1 Lista de verificación del lugar de instalación

- El convertidor de frecuencia utiliza el aire ambiental para la refrigeración. Deben cumplirse los límites de la temperatura del aire ambiental para garantizar un funcionamiento óptimo
- Asegúrese de que el lugar de instalación tenga suficiente fuerza de apoyo para montar el convertidor de frecuencia.
- Guarde el manual, los dibujos y los diagramas a mano para contar con instrucciones de instalación y funcionamiento detalladas. Es importante que el manual esté disponible para el operador del equipo.
- Coloque el equipo lo más cerca posible del motor. Los cables del motor deben ser lo más cortos que sea posible. Compruebe las características del motor para averiguar las tolerancias actuales. No deben superarse los siguientes valores:
  - 300 m (1000 ft) para cables del motor no apantallados.
  - 150 m (500 ft) para cable apantallado.
- Asegúrese de que la clasificación de protección ingress del convertidor de frecuencia es adecuada para el entorno de la instalación. Las protecciones IP55 (NEMA 12) o IP66 (NEMA 4) pueden ser necesarias.

#### **PRECAUCIÓN**

##### Protección ingress

Las clasificaciones IP54, IP55 e IP66 solo pueden garantizarse si la unidad está correctamente cerrada.

- Asegúrese de que todos los prensacables y orificios no utilizados para prensacables estén correctamente sellados.
- Asegúrese de que la cubierta de la unidad está bien cerrada.

#### **PRECAUCIÓN**

##### Daños al dispositivo por contaminación

No deje el convertidor de frecuencia al descubierto.

### 2.2 Lista de verificación previa a la instalación del convertidor de frecuencia y el motor

- Compare el número de modelo de la unidad en la placa de características con el del pedido para verificar que cuenta con el equipo correcto.
- Asegúrese de que los siguientes componentes tengan la misma tensión nominal:
  - Red (potencia)
  - Convertidor de frecuencia
  - Motor
- Asegúrese de que los valores nominales de intensidad de salida del convertidor de frecuencia sean iguales o superiores a la intensidad de carga completa del motor para un rendimiento máximo del motor

El tamaño del motor y la potencia del convertidor de frecuencia deberán ajustarse de forma adecuada a la protección de sobrecarga

Si el valor nominal del convertidor de frecuencia es inferior al del motor, no podrá obtenerse una salida del motor completa.

### 2.3 Instalación mecánica

#### 2.3.1 Refrigeración

- Para suministrar un flujo de aire de refrigeración, monte la unidad en una superficie plana sólida o en la placa posterior opcional (consulte *2.3.3 Montaje*).
- Se requiere un espacio libre por encima y por debajo para la refrigeración por aire. Generalmente, son necesarios 100-225 mm (4-10 in). Consulte en *Ilustración 2.1* los requisitos de espacio libre
- Un montaje incorrecto puede provocar un sobrecalentamiento y disminuir el rendimiento.
- Debe tenerse en cuenta la reducción de potencia para temperaturas entre 40 °C (104 °F) y 50 °C (122 °F) y una elevación de 1000 m (3300 ft) sobre el nivel del mar. Consulte la Guía de Diseño del equipo para obtener más detalles.

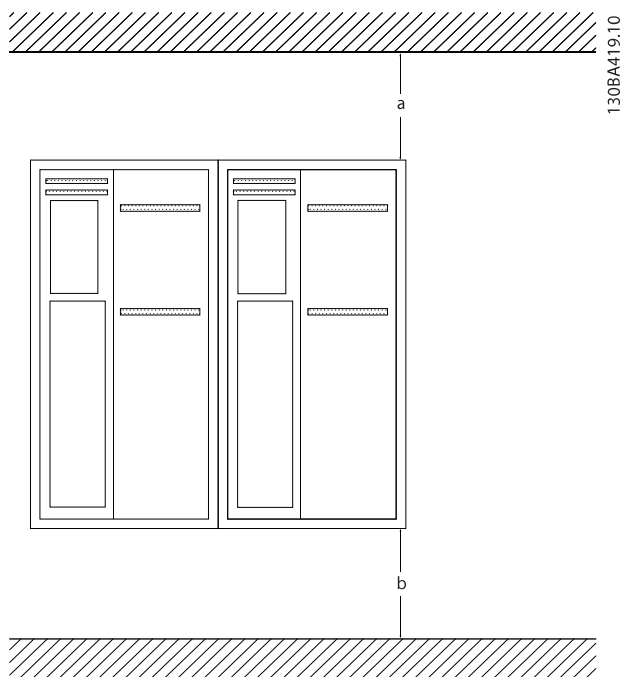


Ilustración 2.1 Espacio libre para refrigeración por encima y por debajo

Protección	A2-A5	B1-B4	C1, C3	C2, C4
a/b [mm]	100	200	200	225

Tabla 2.1 Requisitos de espacio libre mínimo para el flujo de aire

### 2.3.2 Elevación

- Compruebe el peso de la unidad para determinar un método de izado seguro.
- Asegúrese de que el dispositivo de elevación es idóneo para la tarea.
- Si fuera necesario, busque una grúa o carretilla elevadora adecuada para mover la unidad.
- Utilice los cáncamos de elevación para la elevación de la unidad, en caso de que los haya.

### 2.3.3 Montaje

- Monte la unidad en posición vertical.
- El convertidor de frecuencia permite la instalación lado a lado.
- Asegúrese de que la resistencia del lugar donde va a realizar el montaje soportará el peso de la unidad.
- Monte la unidad en una superficie plana sólida o en la placa posterior opcional para proporcionar flujo de aire de refrigeración (consulte *Ilustración 2.2* y *Ilustración 2.3*)

- Un montaje incorrecto puede provocar un sobrecalentamiento y disminuir el rendimiento.
- Utilice los agujeros de montaje ranurados de la unidad para el montaje en pared, cuando disponga de ellos.



Ilustración 2.2 Montaje correcto con placa posterior

El elemento A de *Ilustración 2.2* y *Ilustración 2.3* es una placa posterior instalada correctamente para que circule el flujo de aire necesario para refrigerar la unidad.

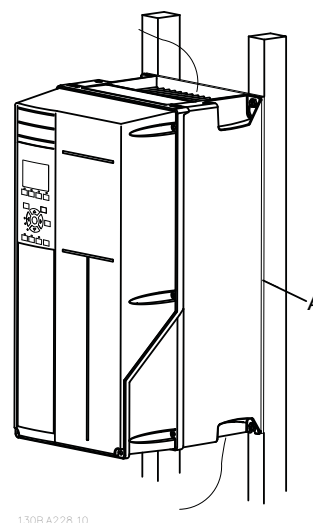


Ilustración 2.3 Montaje correcto con raíles

### ¡NOTA!

Se necesita una placa posterior cuando se realiza el montaje con raíles.

### 2.3.4 Pares de apriete

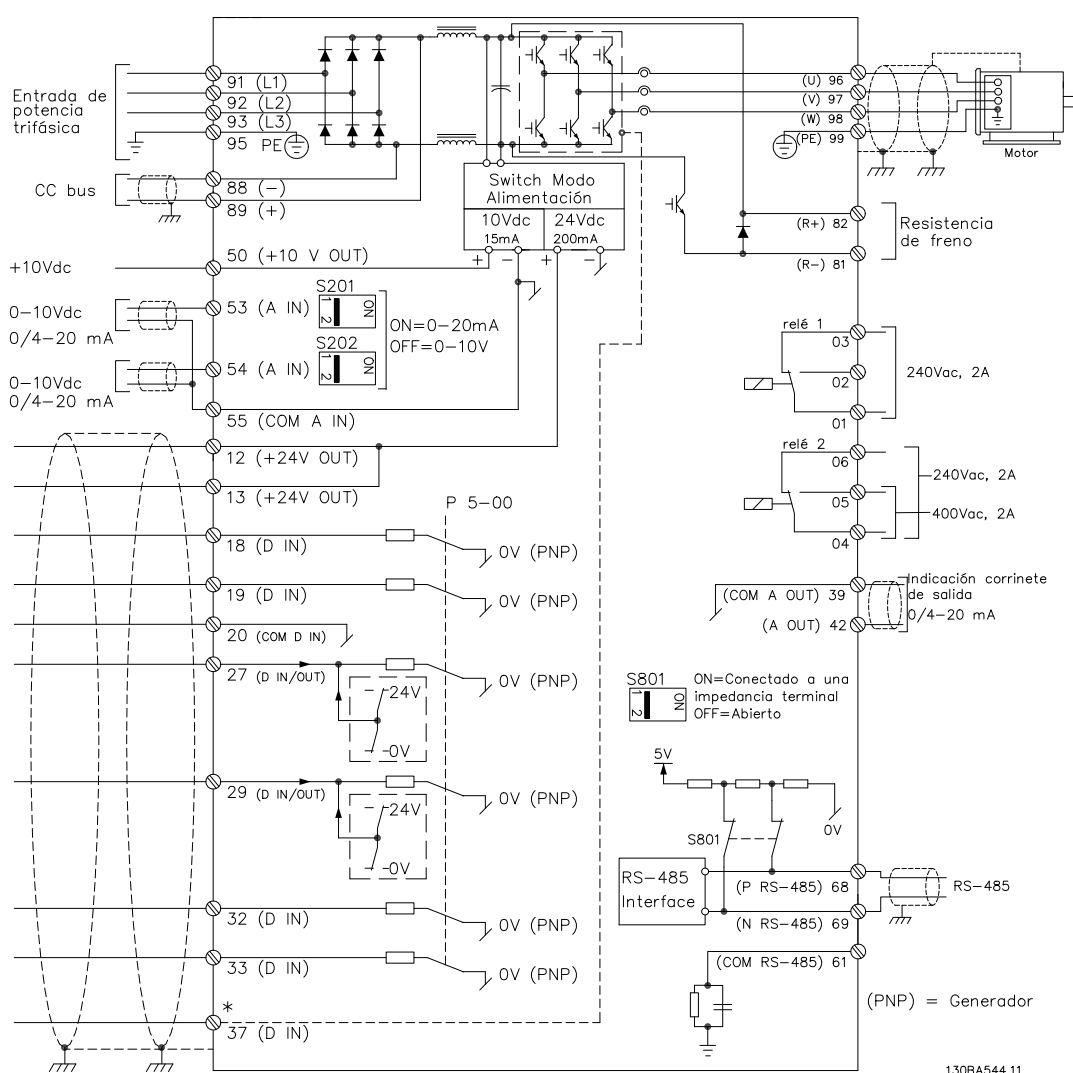
Consulte para especificaciones sobre un apriete correcto.

## 2.4 Instalación eléctrica

Esta sección contiene instrucciones detalladas sobre el cableado del convertidor de frecuencia. Se describen las tareas siguientes.

- Cableado del motor a los terminales de salida del convertidor de frecuencia.
- Conecte la red de CA a los terminales de salida del convertidor de frecuencia.
- Conexión del cableado de control y de comunicación serie.
- Después de aplicar potencia, comprobación de la potencia del motor y de entrada; programación de las funciones de los terminales de control.

La *Ilustración 2.4* muestra una conexión eléctrica básica.



**Ilustración 2.4** Dibujo esquemático del cableado básico

\* El terminal 37 es opcional.

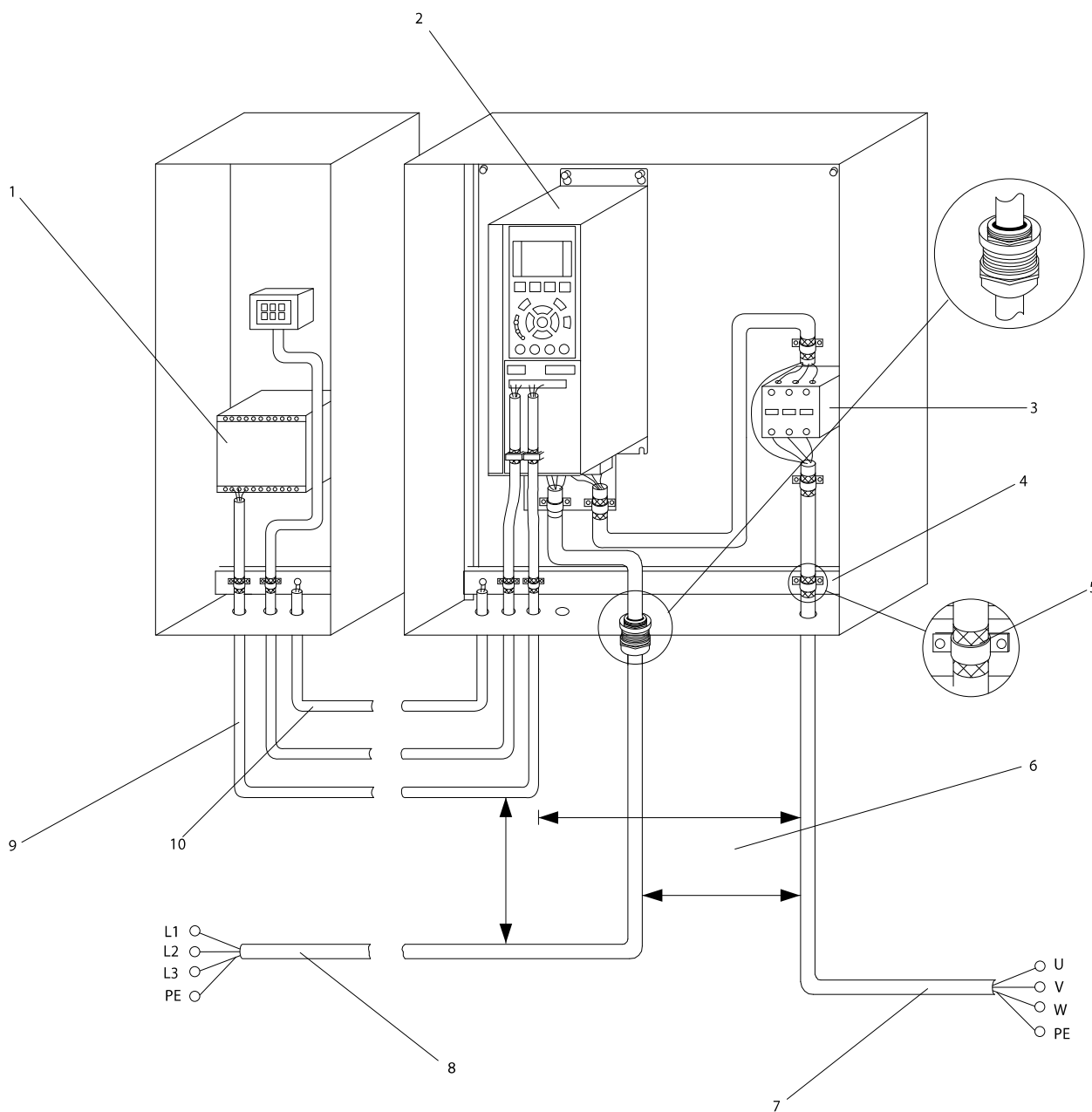


Ilustración 2.5 Conexión eléctrica típica

1	PLC	6	Mín. 200 mm (7,9 in) entre los cables de control, motor y red
2	Convertidor de frecuencia	7	Motor, trifásico y PE
3	Contactora de salida (por lo general no se recomienda)	8	Red, trifásica, toma de tierra de protección reforzada
4	Raíl de toma de tierra de protección	9	Cableado de control
5	Aislamiento de cable (pelado)	10	Ecualizador mín. 16 mm <sup>2</sup> (0,025 in)

Tabla 2.2 Leyenda de la Ilustración 2.5



### 2.4.1 Requisitos

## ⚠️ ADVERTENCIA

### ¡PELIGRO!

Los ejes en rotación y los equipos eléctricos representan un peligro. Los trabajos eléctricos deben ser conformes con los códigos eléctricos locales y nacionales. Se recomienda encarecidamente que la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento sean efectuados únicamente por personal formado y cualificado. Si no cumple estas directrices, puede provocar lesiones graves e incluso la muerte.

## PRECAUCIÓN

### ¡AISLAMIENTO DEL CABLEADO!

Pase el cableado de control, de la potencia de entrada y del motor por tres conductos metálicos independientes o cables apantallados separados para aislarlo del ruido de alta frecuencia. Si no se aísla el cableado de control, de potencia y del motor, podría reducirse el rendimiento óptimo del convertidor de frecuencia y del equipo asociado.

Los siguientes requisitos deben cumplirse por su seguridad.

- El equipo de control electrónico está conectado a tensión de red peligrosa. Deben extremarse las precauciones para evitar descargas eléctricas cuando se aplica potencia a la unidad.
- Coloque los cables del motor de múltiples convertidores de frecuencia por separado. La tensión inducida desde los cables del motor de salida, si están juntos, puede cargar los condensadores del equipo, incluso si este está apagado y bloqueado.

### Protección del equipo y sobrecarga

- Una función que se activa electrónicamente en el interior del convertidor de frecuencia ofrece protección contra sobrecarga del motor. La sobrecarga calcula el nivel de aumento para activar la secuencia para la función de desconexión (parada de salida del controlador). Cuanto mayor sea la intensidad, más rápida será la respuesta de desconexión. La sobrecarga proporciona una protección contra sobrecarga del motor de clase 20. Consulte en más información sobre la función de desconexión.
- Todos los convertidores de frecuencia deben contar con protección contra cortocircuitos y sobreintensidad. Se necesitan fusibles de entrada para proporcionar esta protección. Consulte *Ilustración 2.6*. Si no vienen instalados de fábrica,

los fusibles deben ser suministrados por el instalador como parte de la instalación. Consulte los valores nominales máximos de los fusibles en .

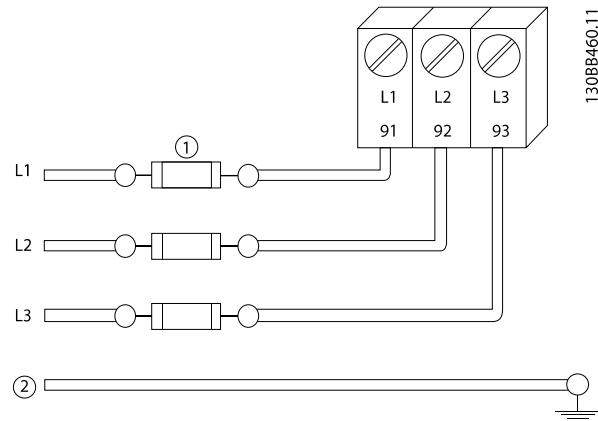


Ilustración 2.6 Fusibles del convertidor de frecuencia

### Tipo de cables y valores nominales

- Todos los cableados deben cumplir las normas nacionales y locales sobre las secciones de cables y temperatura ambiente.
- Trane recomienda que todas las conexiones de potencia se efectúen con un cable de cobre con una temperatura nominal mínima de 75 °C.
- Consulte en las dimensiones máximas de cables.

## 2.4.2 Requisitos de toma de tierra

### **⚠️ ADVERTENCIA**

#### **¡PELIGRO POR TOMA DE TIERRA!**

Por la seguridad del operador, es importante realizar correctamente la toma de tierra del convertidor de frecuencia, de acuerdo con los códigos eléctricos nacionales y locales y según las instrucciones incluidas en este documento. Las corrientes de puesta a tierra son superiores a 3,5 mA. No efectuar la toma de tierra correcta del convertidor de frecuencia podría ser causa de lesiones graves e incluso muerte.

#### **¡NOTA!**

Es responsabilidad del usuario o del instalador eléctrico certificado garantizar la toma de tierra correcta del equipo de acuerdo con las normas y los códigos eléctricos nacionales y locales.

- Siga todas las normas locales y nacionales para una toma eléctrica de tierra adecuada para el equipo.
- Debe establecerse una conexión a tierra correcta para el equipo con corrientes de puesta a tierra superiores a 3,5 mA. Consulte 2.4.2.1 *Corriente de fuga (>3,5 mA)*.
- Se necesita un cable de conexión a tierra específico para el cableado de control, de la potencia de entrada y de potencia del motor.
- Utilice las abrazaderas suministradas con el equipo para una correcta conexión a tierra.
- No conecte a tierra un convertidor de frecuencia unido a otro en un sistema de «cadena».
- Las tomas de tierra deben ser lo más cortas posible.
- Se recomienda el uso de cable con muchos filamentos para reducir el ruido eléctrico.
- Siga los requisitos de cableado del fabricante del motor.

### 2.4.2.1 Corriente de fuga (>3,5 mA)

Siga las normas locales y nacionales sobre la toma de tierra de protección del equipo con una intensidad de fuga >3,5 mA.

La tecnología del convertidor de frecuencia implica una conmutación de alta frecuencia con alta potencia. De este modo, se genera una corriente de fuga en la toma de tierra. Es posible que una intensidad a tierra en los terminales de potencia de salida del convertidor de frecuencia contenga un componente de CC que podría cargar los condensadores de filtro y provocar una intensidad a tierra transitoria. La corriente de fuga a tierra depende de las diversas configuraciones del sistema, incluido el filtro RFI, los cables del motor apantallados y la potencia del convertidor de frecuencia.

La norma EN / CEI 61800-5-1 (estándar de producto de Power Drive Systems) requiere una atención especial si la corriente de fuga supera los 3,5 mA. La toma de tierra debe reforzarse de una de las siguientes maneras:

- Cable de toma a tierra de 10 mm<sup>2</sup> como mínimo.
- Dos cables de toma de tierra separados conformes con las normas de dimensionamiento

Para obtener más información, consulte el apartado 543,7 de la norma EN 60364-5-54.

#### **Uso de RCD**

En caso de que se usen dispositivos de corriente residual (RCD), llamados también disyuntores de fuga a tierra (ELCB), habrá que cumplir las siguientes indicaciones:

Solo deben utilizarse RCD de tipo B capaces de detectar intensidades de CA y CC.

Deben utilizarse RCD con un retardo de entrada para evitar fallos provocados por las intensidades a tierra de transitorios.

La dimensión de los RCD debe ser conforme a la configuración del sistema y las consideraciones medioambientales.

### 2.4.2.2 Puesta a tierra con un cable apantallado

Se suministran abrazaderas de conexión a tierra para el cableado de motor (consulte *Ilustración 2.7*).

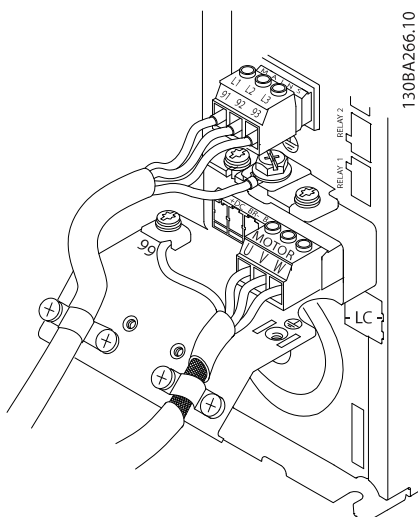


Ilustración 2.7 Puesta a tierra con un cable apantallado

- Apriete los terminales de acuerdo con la información indicada en
- Siga los requisitos de cableado del fabricante del motor.

*Ilustración 2.8*, *Ilustración 2.9* y *Ilustración 2.10* representan la entrada de red, motor y toma de tierra para convertidores de frecuencia básicos. Las configuraciones reales pueden variar según los tipos de unidades y el equipo opcional.

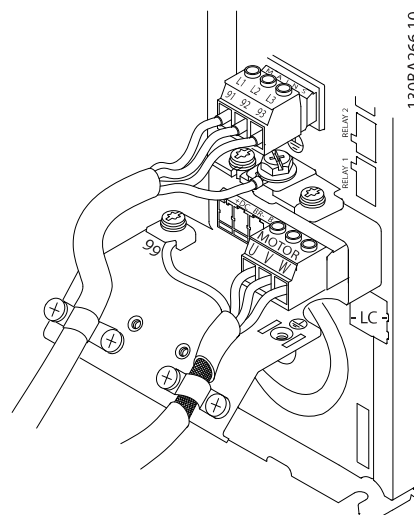


Ilustración 2.8 Cableado de motor, red y toma de tierra para bastidores de tamaño A.

### 2.4.3 Conexión del motor

#### **⚠️ ADVERTENCIA**

#### ¡TENSION INDUCIDA!

Coloque los cables de motor de salida desde convertidores de frecuencia múltiples por separado. La tensión inducida desde los cables del motor de salida, si están juntos, puede cargar los condensadores del equipo, incluso si este está apagado y bloqueado. No colocar los cables del motor de salida separados puede provocar lesiones graves o incluso la muerte.

- Consulte las dimensiones máximas de los cables en
- Cumpla los códigos eléctricos locales y nacionales en las dimensiones de los cables.
- En la base de las unidades IP21 y superiores (NEMA1 / 12) se suministran troqueles o paneles de acceso para el cableado del motor.
- No instale condensadores de corrección del factor de potencia entre el convertidor de frecuencia y el motor.
- No conecte un dispositivo de arranque o de cambio de polaridad entre el convertidor de frecuencia y el motor.
- Conecte el cableado del motor trifásico a los terminales 96 (U), 97 (V) y 98 (W).
- Conecte a tierra el cable según las instrucciones de toma de tierra.

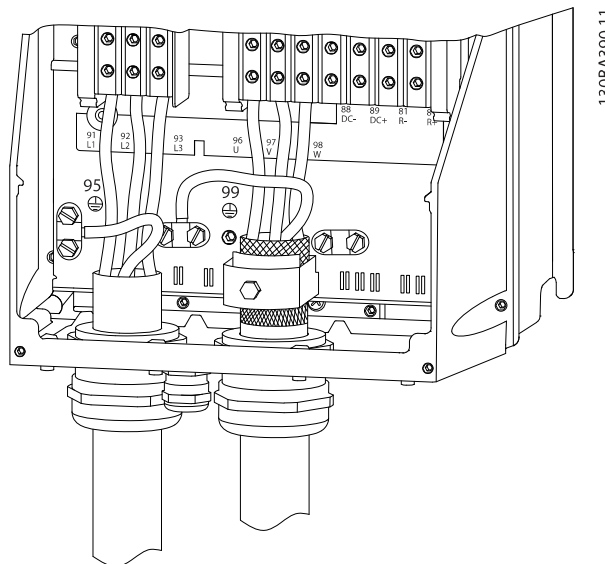
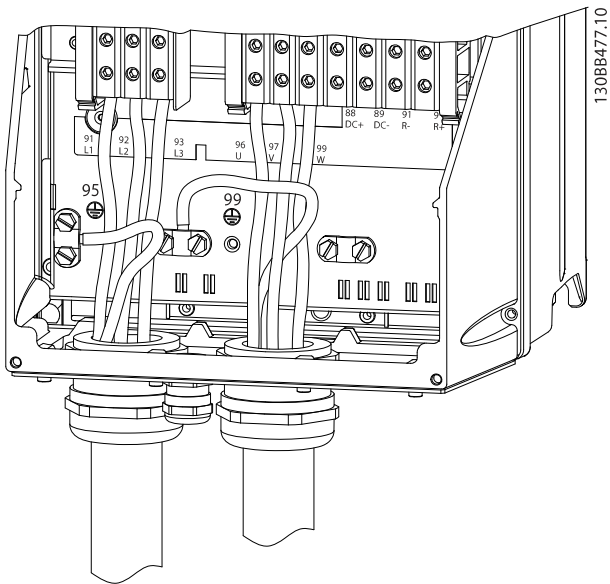


Ilustración 2.9 Cableado de motor, red y toma de tierra para bastidores de tamaño B, C y D con cable apantallado



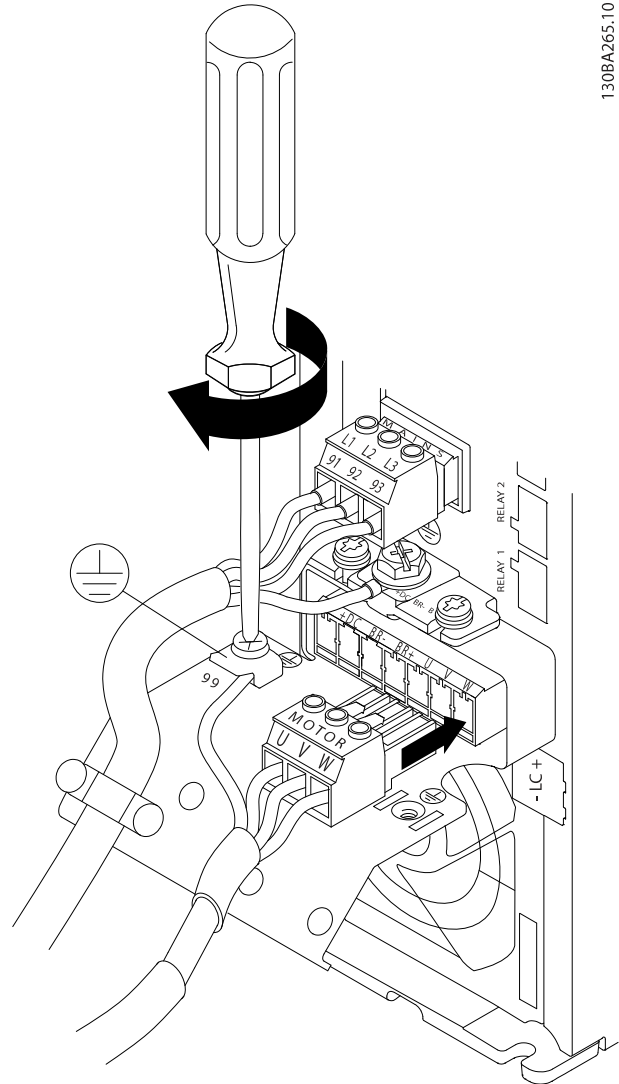
130BB477.10

Ilustración 2.10 Cableado de motor, red y toma de tierra para bastidores de tamaño B, C y D

### 2.4.3.1 Conexión del motor para A2 y A3

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

1. Conecte la toma de tierra del motor al terminal 99 y, a continuación, instale los cables U, V y W del motor en el conector y fíjelos.



130BA265.10

Ilustración 2.11 Conexión del motor para A2 y A3

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

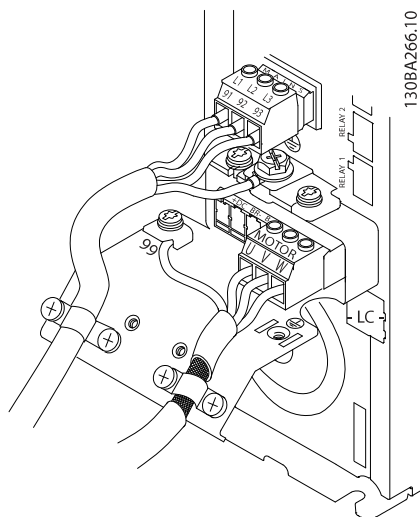


Ilustración 2.12 Montaje de la abrazadera de cable

### 2.4.3.2 Conexión del motor para A4 / A5

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.

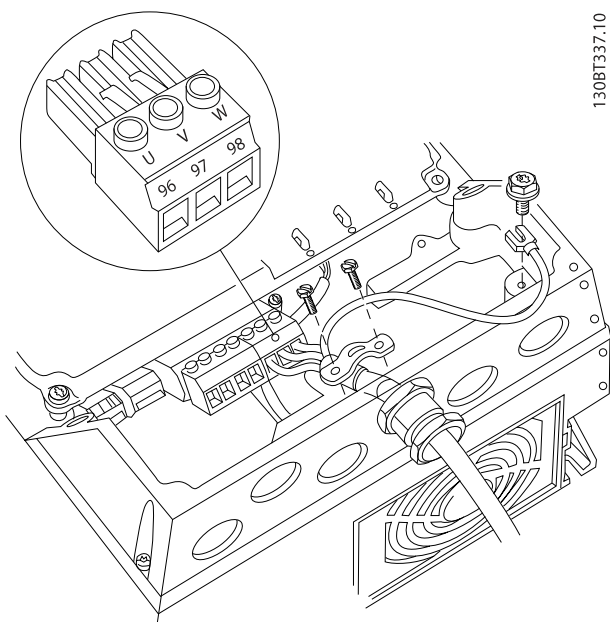


Ilustración 2.13 Conexión del motor para A4 / A5

### 2.4.3.3 Conexión del motor para B1 y B2.

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.

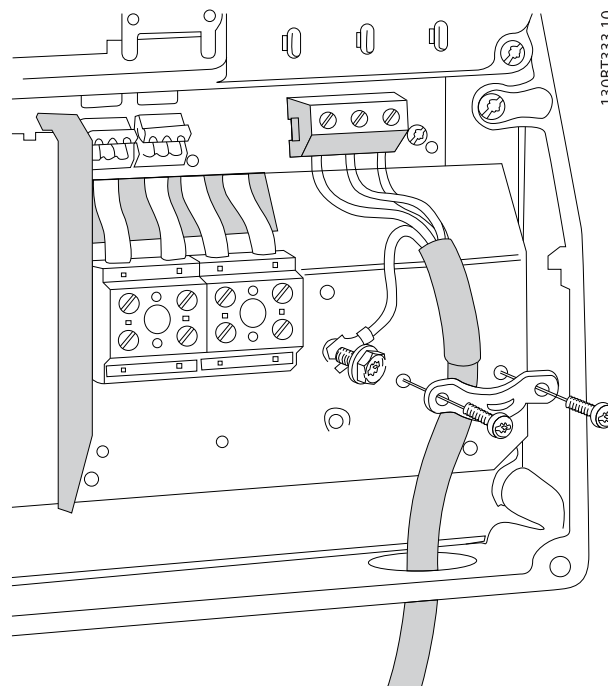


Ilustración 2.14 Conexión del motor para B1 y B2.

### 2.4.3.4 Conexión del motor para C1 y C2

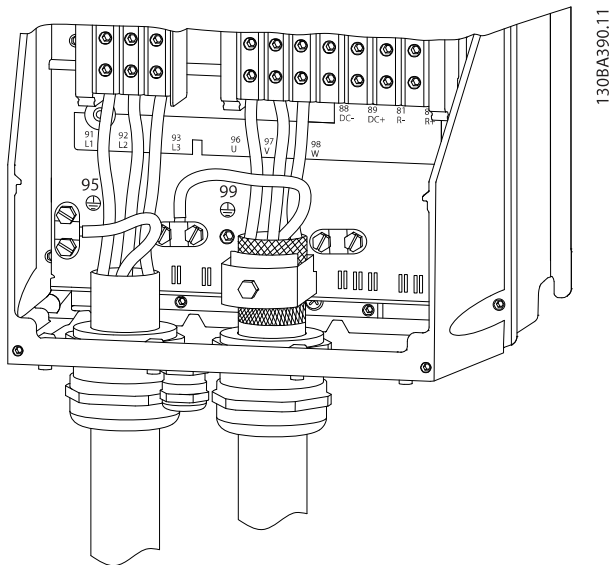


Ilustración 2.15 Conexión del motor para C1 y C2

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.

### 2.4.4 Conexión a la red de CA

- El tamaño del cableado se basa en la intensidad de entrada del convertidor de frecuencia. Consulte las dimensiones máximas de los cables en *10.1 Especificaciones dependientes de la potencia*.
- Cumpla los códigos eléctricos locales y nacionales en las dimensiones de los cables.
- Conecte el cableado de alimentación de entrada trifásica de CA a los terminales L1, L2 y L3 (consulte *Ilustración 2.16*).
- En función de la configuración del equipo, la potencia de entrada se conectará a los terminales de entrada de red o al dispositivo de desconexión de entrada.

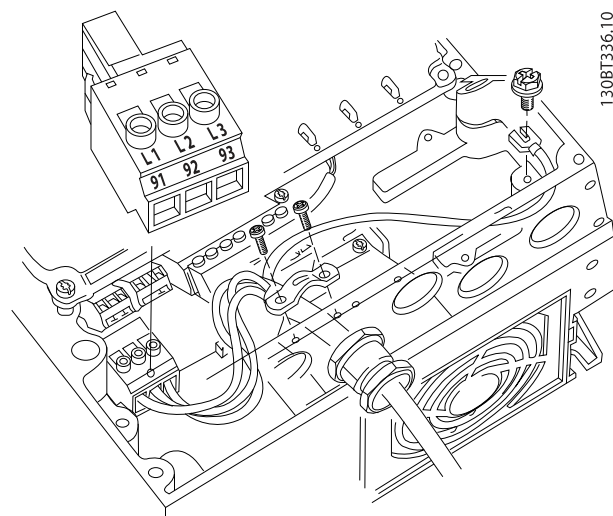


Ilustración 2.16 Conexión a la red de CA

- Conecte a tierra el cable según las instrucciones de toma de tierra de *2.4.2 Requisitos de toma de tierra*
- Todos los convertidores de frecuencia pueden utilizarse con una fuente de entrada aislada, así como con líneas de alimentación con toma de tierra. Si la alimentación proviene de una fuente de red aislada (red eléctrica IT o triángulo flotante) o de redes TT / TN-S con toma de tierra (triángulo de puesta a tierra), desconecte *14-50 Filtro RFI* (póngalo en OFF). En la posición OFF, los condensadores de filtro RFI internos que hay entre el chasis y el circuito intermedio se aíslan para evitar dañar al circuito intermedio y reducir la intensidad capacitiva a tierra según CEI 61800-3.

### 2.4.5 Cableado de control

- Aísle el cableado de control de los componentes de alta potencia del convertidor de frecuencia.
- Si el convertidor de frecuencia se conecta a un termistor, para el aislamiento PELV, el cableado de control del termistor opcional debe estar reforzado / doblemente aislado. Se recomienda una tensión de alimentación de 24 V CC.

#### 2.4.5.1 Acceso

- Retire la placa de cubierta de acceso con un destornillador. Consulte *Ilustración 2.17*.
- También puede retirar la cubierta frontal aflojando los tornillos de fijación. Consulte *Ilustración 2.18*.

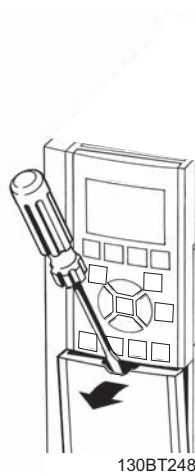


Ilustración 2.17 Acceso al cableado de control de las protecciones A2, A3, B3, B4, C3 y C4

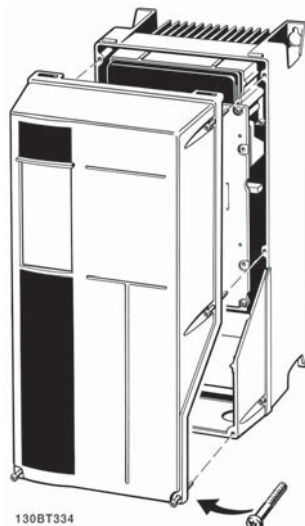


Ilustración 2.18 Acceso al cableado de control de las protecciones A4, A5, B1, B2, C1 y C2

Consulte *Tabla 2.3* antes de apretar las cubiertas.

Bastidor	IP20	IP21	IP55	IP66
A3/A4/A5	-	-	2	2
B1/B2	-	*	2,2	2,2
C1/C2/C3/C4	-	*	2,2	2,2

\* Sin tornillos para atornillar.  
- No existe.

Tabla 2.3 Pares de apriete de las cubiertas (Nm)

### 2.4.5.2 Tipos de terminal de control

La *Ilustración 2.19* muestra los conectores extraíbles del convertidor de frecuencia. Las funciones de los terminales y los ajustes predeterminados están resumidos en la *Tabla 2.4*.

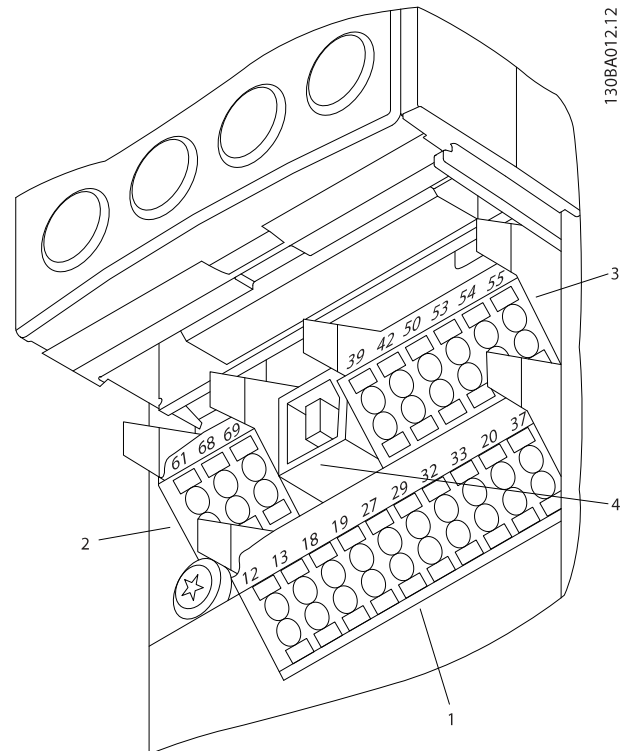


Ilustración 2.19 Ubicación de los terminales de control

- El **conector 1** proporciona cuatro terminales de entrada digital programables, dos terminales digitales adicionales programables como entrada o salida, tensión de alimentación para terminales de 24 V CC y una opción común para la tensión opcional suministrada por el cliente de 24 V CC.
- Los terminales del **conector 2** (+)68 y (-)69 son para una conexión de comunicación serie RS-485.
- El **conector 3** proporciona dos entradas analógicas, una salida analógica, tensión de alimentación de 10 V CC y opciones comunes para entrada y salida.
- El **conector 4** es un puerto USB disponible para su uso con el convertidor de frecuencia
- También se incluyen dos salidas de relé en forma de C, que se encuentran en diferentes ubicaciones en función de la configuración y el tamaño del convertidor de frecuencia.
- Algunas de las opciones que se pueden solicitar con la unidad proporcionan terminales adicionales. Consulte el manual suministrado con la opción del equipo.

Consulte 10.2 Especificaciones técnicas generales para obtener mas información sobre la clasificación de los terminales.

Descripción del terminal			
Entradas / salidas digitales			
Terminal	Parámetro	Ajustes Ajuste	Descripción
12, 13	-	+24 V CC	Suministro externo de 24 V CC. La intensidad máxima de salida es de 200 mA para todas las cargas de 24 V. Se utiliza para entradas digitales y transductores externos.
18	5-10	[8] Arranque	Entradas digitales.
19	5-11	[0] Sin función	
32	5-14	[0] Sin función	
33	5-15	[0] Sin función	
27	5-12	[2] Inercia inversa	Se puede seleccionar para entrada o salida digital. El ajuste predeterminado es entrada.
29	5-13	[14] Velocidad fija	
20	-		Común para entradas digitales y 0 V potencial para alimentación de 24 V.
Entradas / salidas analógicas			
39	-		Común para salida analógica
42	6-50	Veloc. 0 - Límite alto	Salida analógica programable. La señal analógica es de 0-20 mA o 4-20 mA a un máximo de 500 Ω.
50	-	+10 V CC	Tensión de alimentación analógica de 10 V CC. Se utiliza normalmente un máximo de 15 mA para un potenciómetro o termistor.
53	6-1	Referencia	Entrada analógica.
54	6-2	Realimentación	Seleccionable para tensión o intensidad. Los interruptores A53 y A54 seleccionan mA o V.
55	-		Común para entradas analógicas.
Comunicación serie			

Descripción del terminal			
Entradas / salidas digitales			
Terminal	Parámetro	Ajustes Ajuste	Descripción
61	-		Filtro RC integrado para la pantalla del cable. SOLO para conectar el apantallamiento cuando se produzcan problemas de EMC.
68 (+)	8-3		Interfaz RS-485. El interruptor de la tarjeta de control se suministra para la resistencia de terminación.
69 (-)	8-3		
Relés			
01, 02, 03	5-40 [0]	[0] Alarma	Salida de relé en forma de C. Se utiliza para tensión de CA o CC y cargas resistivas o inductivas.
04, 05, 06	5-40 [1]	[0] En func.	

Tabla 2.4 Descripción del terminal



### 2.4.5.3 Cableado a los terminales de control

Los conectores del terminal de control pueden desconectarse del convertidor de frecuencia para facilitar la instalación, tal y como se muestra en la *Ilustración 2.20*.

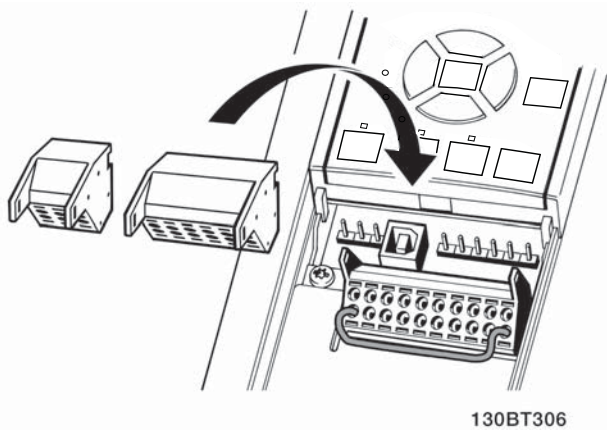


Ilustración 2.20 Desconexión de los terminales de control

1. Abra el contacto insertando un pequeño destornillador en la ranura situada encima o debajo del contacto, tal y como muestra la *Ilustración 2.21*.
2. Inserte el cable de control pelado en el contacto.
3. Retire el destornillador para fijar el cable de control en el contacto.
4. Asegúrese de que el contacto esté bien sujeto y no esté suelto. Un cableado de control suelto puede ser la causa de fallos en el equipo o de un funcionamiento deficiente.

Consulte en *10.1 Especificaciones dependientes de la potencia* los tamaños del cableado de los terminales de control.

Consulte en *6 Ejemplos de configuración de la aplicación* las conexiones típicas del cableado de control.

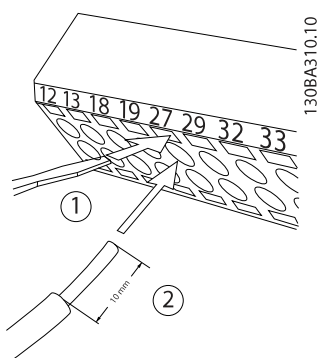


Ilustración 2.21 Conexión del cableado de control

### 2.4.5.4 Utilización de cables de control apantallados

#### Apantallamiento correcto

En la mayoría de los casos, el método preferido consiste en fijar los cables de control y de comunicación serie con abrazaderas de pantallas en ambos extremos para garantizar el mejor contacto posible con el cable de alta frecuencia.

Si el potencial de tierra entre el convertidor de frecuencia y el PLC es distinto, puede producirse ruido eléctrico que perturbará todo el sistema. Resuelva este problema instalando un cable equalizador junto al cable de control. Sección transversal mínima del cable: 16 mm<sup>2</sup>.

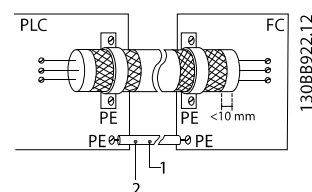


Ilustración 2.22 Apantallamiento correcto

1	Cable equalizador de
2	16 mm <sup>2</sup> mín.

Tabla 2.5 Leyenda de la *Ilustración 2.22*

#### Lazos de tierra de 50 / 60 Hz

Si se utilizan cables de control muy largos, pueden aparecer lazos de tierra. Este problema se puede solucionar conectando un extremo del apantallamiento a tierra mediante un condensador de 100 nF (manteniendo los cables cortos).

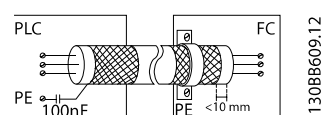


Ilustración 2.23 Lazos de tierra de 50 / 60 Hz

### Evite el ruido de EMC en la comunicación serie

Este terminal se conecta a tierra mediante un enlace RC interno. Utilice cables de par trenzado a fin de reducir la interferencia entre conductores. El método recomendado se muestra en *Ilustración 2.24*:

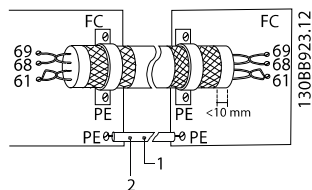


Ilustración 2.24 Cables de par trenzado

1	Cable ecualizador de
2	16 mm <sup>2</sup> mín.

Tabla 2.6 Leyenda de la *Ilustración 2.24*

Como método alternativo, puede omitirse la conexión al terminal 61:

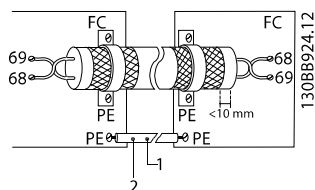


Ilustración 2.25 Cables de par trenzado sin Terminal 61

1	Cable ecualizador de
2	16 mm <sup>2</sup> mín.

Tabla 2.7 Leyenda de la *Ilustración 2.25*

### 2.4.5.5 Funciones del terminal de control

Las funciones del convertidor de frecuencia se efectúan a través de las señales de la entrada de control.

- Cada terminal debe programarse para la función que va a asistir en los parámetros asociados con ese terminal. Consulte en la *Tabla 2.4* los terminales y los parámetros asociados.
- Es importante confirmar que el terminal de control está programado para la función correcta. Consulte *4 Interfaz de usuario* para obtener información sobre el acceso a los parámetros y *5 Acerca de la programación del convertidor de frecuencia* para los detalles de programación.
- La programación del terminal por defecto sirve para iniciar el funcionamiento del convertidor de frecuencia en un modo operativo típico. I

### 2.4.5.6 Terminales puente 12 y 27

Puede ser necesario un puente entre el terminal 12 (o 13) y el 27 para que el convertidor de frecuencia funcione cuando está usando valores de programación ajustados en fábrica.

- El terminal de entrada digital 27 está diseñado para recibir un comando de bloqueo externo de 24 V CC. En muchas aplicaciones, el usuario conecta un dispositivo de parada externa al terminal 27.
- Cuando no se utiliza un dispositivo de parada, conecte un puente entre el terminal de control 12 (recomendado) o 13 al terminal 27. Este da una señal de 24 V interna en el terminal 27.
- Si no hay ninguna señal, la unidad no puede utilizarse.
- Cuando en la línea de estado de la parte inferior del LCP aparece FUNCIONAMIENTO POR INERCIA REMOTA AUTOMÁTICA o se visualiza *Alarma 60 Bloqueo externo*, esto indica que la unidad está lista para funcionar pero que falta una señal de entrada en el terminal 27.
- Si el equipo opcional instalado en fábrica está conectado al terminal 27, no quite el cableado.

### 2.4.5.7 Conmutadores de los terminales 53 y 54

- Los terminales de entrada analógicos 53 y 54 pueden seleccionar señales de entrada tanto para la tensión (0-10 V) como para la intensidad (0 / 4-20 mA).
- Apague la alimentación del convertidor de frecuencia antes de cambiar las posiciones del conmutador.
- Configure los conmutadores A53 y A54 para seleccionar el tipo de señal. U selecciona la tensión; I selecciona la intensidad.
- Puede accederse a los conmutadores cuando se ha retirado el LCP (consulte la *Ilustración 2.26*).

## ⚠ ADVERTENCIA

Algunas tarjetas de opción disponibles con la unidad podrían cubrir estos conmutadores y, por tanto, es necesario quitarlas para cambiar la configuración de los conmutadores. Desconecte siempre la alimentación de la unidad antes de quitar las tarjetas de opción.

- El terminal 53 predeterminado es para una referencia de velocidad en lazo abierto ajustada en *16-61 Terminal 53 ajuste conex.*
- El terminal 54 predeterminado es para una señal de realimentación en lazo cerrado ajustada en *16-63 Terminal 54 ajuste conex.*

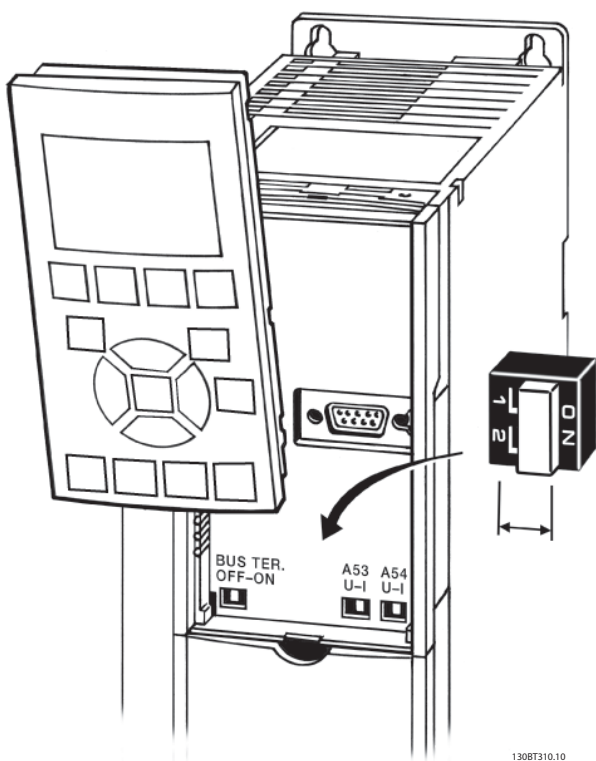


Ilustración 2.26 Ubicación de los conmutadores de los terminales 53 y 54

### 2.4.6 Comunicación serie

RS-485 es una interfaz de bus de dos cables compatible con la topología de red multipunto, es decir, en la que los nodos se pueden conectar como un bus o mediante cables conectados a una línea troncal común. Se pueden conectar un total de 32 nodos a un segmento de red.

Los repetidores dividen los segmentos de la red. Tenga en cuenta que cada repetidor funciona como un nodo dentro del segmento en el que está instalado. Cada nodo conectado en una red determinada debe tener una dirección de nodo única en todos los segmentos.

Cada segmento debe terminarse en ambos extremos, utilizando bien el conmutador de terminación (S801) del convertidor de frecuencia, o bien una red predispuesta de resistencias de terminación. Utilice siempre cable de par trenzado y apantallado (STP) para cablear el bus y siga siempre unas buenas prácticas de instalación.

Es importante disponer de una conexión a toma de tierra de baja impedancia para el apantallamiento de cada nodo, también a frecuencias altas. Por ello, debe conectar una gran superficie del apantallamiento a la toma de tierra; por ejemplo, por medio de una abrazadera de cables o un prensacables conductor. Puede ser necesario utilizar cables ecualizadores de potencial para mantener el mismo potencial de masa en toda la red, particularmente en instalaciones en las que hay grandes longitudes de cable. Para evitar diferencias de impedancia, utilice siempre el mismo tipo de cable en toda la red. Cuando conecte un motor al convertidor de frecuencia, utilice siempre cable de motor apantallado.

Cable	Par trenzado apantallado (STP)
Impedancia	120 Ω
Longitud de cable	Máx. 1200 m (incluidos los ramales conectables) Máx. 500 m entre estaciones

Tabla 2.8 Información del cable

## 3 Arranque y pruebas de funcionamiento

### 3.1 Arranque previo

#### 3.1.1 Inspección de seguridad

#### **⚠️ ADVERTENCIA**

##### **¡ALTA TENSIÓN!**

Si las conexiones de entrada y salida se han conectado incorrectamente, existe la posibilidad de que pase alta tensión por estos terminales. Si los cables de potencia para motores múltiples discurren incorrectamente por el mismo conducto, existe la posibilidad de que la corriente de fuga cargue los condensadores dentro del convertidor de frecuencia, incluso estando desconectado de la entrada de red. Para el arranque inicial, no dé nada por sentado sobre los componentes de potencia. Siga los procedimientos previos al arranque. Si no sigue estos procedimientos previos al arranque podrían provocarse lesiones personales o daños en el equipo.

1. La potencia de entrada de la unidad debe estar desactivada y bloqueada. No confíe en los interruptores de desconexión del convertidor de frecuencia para aislar la potencia de entrada.
2. Compruebe que no hay tensión en los terminales de entrada L1 (91), L2 (92) y L3 (93), entre fases y de fase a conexión a tierra,
3. Verifique que no hay tensión en los terminales de salida 96 (U), 97(V) y 98 (W), entre fases y de fase a toma de tierra.
4. Confirme la continuidad del motor midiendo los valores en ohmios en U-V (96-97), V-W (97-98) y W-U (98-96).
5. Compruebe la correcta conexión a tierra del convertidor de frecuencia y del motor.
6. Revise el convertidor de frecuencia en busca de conexiones sueltas en los terminales.
7. Registre los siguientes datos de la placa de características del motor: potencia, tensión, frecuencia, corriente a plena carga y velocidad nominal. Estos valores son necesarios para programar los datos de la placa de características del motor más adelante.
8. Confirme que la tensión de alimentación es compatible con la del convertidor de frecuencia y la del motor.

## PRECAUCIÓN

Antes de aplicar potencia a la unidad, inspeccione toda la instalación tal y como se indica en *Tabla 3.1*. Marque los elementos una vez los haya inspeccionado.

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipo auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> <li>Busque los equipos auxiliares, conmutadores, desconectores, fusibles de entrada o magnetotérmicos que pueda haber en el lado de la potencia de entrada del convertidor de frecuencia o en el de salida al motor. Asegúrese de que están listos para un funcionamiento a máxima velocidad.</li> <li>Compruebe el funcionamiento y la instalación de los sensores utilizados para realimentar el convertidor de frecuencia</li> <li>Elimine las tapas de corrección del factor de potencia de los motores, si las hay.</li> </ul>	
Recorrido de los cables	<ul style="list-style-type: none"> <li>Asegúrese de que la potencia de entrada, el cableado del motor y el cableado de control están separados o van por tres conductos metálicos independientes para el aislamiento del ruido de alta frecuencia.</li> </ul>	
Cableado de control	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compruebe que no existan cables rotos o dañados ni conexiones flojas.</li> <li>Compruebe que el cableado de control está aislado del cableado del motor y de potencia para protegerlo contra los ruidos.</li> <li>Compruebe la fuente de tensión de las señales, si fuera necesario.</li> <li>Se recomienda el uso de un cable apantallado o de par trenzado. Asegúrese de que la pantalla está correctamente terminada</li> </ul>	
Espacio libre para la refrigeración	<ul style="list-style-type: none"> <li>Realice las mediciones necesarias para comprobar que la zona despejada por encima y por debajo es adecuada para garantizar el flujo de aire correcto para su refrigeración.</li> </ul>	
Consideraciones sobre CEM	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compruebe que la instalación es correcta en lo concerniente a la compatibilidad electromagnética.</li> </ul>	
Consideraciones medioambientales	<ul style="list-style-type: none"> <li>Consulte en la etiqueta del equipo los límites de temperatura ambiente de funcionamiento máxima.</li> <li>Los niveles de humedad deben ser inferiores al 5-95 % sin condensación.</li> </ul>	
Fusibles y magnetotérmicos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compruebe si los fusibles o magnetotérmicos son los adecuados.</li> <li>Compruebe que todos los fusibles estén bien insertados y en buen estado, y que todos los magnetotérmicos estén en la posición abierta.</li> </ul>	
Toma de tierra	<ul style="list-style-type: none"> <li>La unidad requiere un cable de toma de tierra desde su chasis hasta la toma de tierra de la planta.</li> <li>Compruebe que las conexiones a tierra son buenas y están bien apretadas y libres de óxido.</li> <li>La conexión a tierra (toma de tierra) a un conducto o el montaje del panel posterior en una superficie metálica no se considera una toma de tierra adecuada.</li> </ul>	
Cableado de entrada y salida de alimentación	<ul style="list-style-type: none"> <li>Revise posibles conexiones sueltas.</li> <li>Compruebe que el motor y la red están en conductos separados o en cables apantallados separados.</li> </ul>	
Interior del panel	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compruebe que el interior de la unidad no contenga suciedad, virutas metálicas, humedad y corrosión.</li> </ul>	
Interruptores	<ul style="list-style-type: none"> <li>Asegúrese de que todos los ajustes de conmutación y desconexión se encuentren en las posiciones correctas.</li> </ul>	
Vibración	<ul style="list-style-type: none"> <li>Compruebe que la unidad está montada de manera sólida, o bien sobre soportes que amortigüen los golpes, en caso necesario.</li> <li>Compruebe que no exista ninguna vibración excesiva.</li> </ul>	

Tabla 3.1 Lista de verificación del arranque

### 3.2 Conexión de potencia

#### **ADVERTENCIA**

##### ¡ALTA TENSION!

Los convertidores de frecuencia contienen tensiones altas cuando están conectados a la red de CA. La instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento solo deben ser realizados por personal cualificado. No seguir estas recomendaciones puede ser causa de lesiones serias e incluso muerte.

#### **ADVERTENCIA**

##### ¡ARRANQUE ACCIDENTAL!

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a la red de CA, el motor puede arrancar en cualquier momento. El convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado deben estar listos para funcionar. En caso contrario, podrían causarse lesiones personales o incluso la muerte, así como daños al equipo u otros objetos.

1. Confirme que la tensión de entrada está equilibrada en un margen del 3 %. De no ser así, corrija el desequilibrio de tensión de entrada antes de continuar. Repita el procedimiento después de corregir la tensión.
2. Asegúrese de que el cableado del equipo opcional, si lo hay, es compatible con la aplicación de la instalación.
3. Asegúrese de que todos los dispositivos del operador están en la posición OFF. Las puertas del panel deben estar cerradas o montadas en la cubierta.
4. Aplique potencia a la unidad. NO arranque el convertidor de frecuencia en este momento. En el caso de las unidades con un interruptor de desconexión, seleccione la posición ON para aplicar potencia al convertidor de frecuencia.

##### ¡NOTA!

Cuando en la línea de estado de la parte inferior del LCP aparece **FUNCIONAMIENTO POR INERCIA REMOTA AUTOMÁTICA** o se visualiza **Alarma 60 Bloqueo externo**, esto indica que la unidad está lista para funcionar pero que falta una entrada en el terminal 27.

### 3.3 Programación operativa básica

#### 3.3.1 Programación inicial del convertidor de frecuencia requerida

##### ¡NOTA!

Si el asistente está funcionando, ignore lo siguiente

Los convertidores de frecuencia necesitan una programación operativa básica antes de poder funcionar a pleno rendimiento. La programación operativa básica requiere la introducción de los datos de la placa de características del motor para que este pueda ponerse en funcionamiento y la velocidad máxima y mínima del motor. Introduzca los datos de acuerdo con el siguiente procedimiento. Los ajustes de parámetros recomendados se proporcionan para el arranque y la comprobación. Los ajustes de la aplicación pueden variar. Consulte *4 Interfaz de usuario* para obtener instrucciones sobre cómo introducir datos a través del LCP.

Estos datos deben introducirse con la alimentación conectada, pero antes de que empiece a funcionar el convertidor de frecuencia.

1. Pulse [Main Menu] (Menú principal) dos veces en el LCP.
2. Utilice las teclas de navegación para desplazarse hasta el grupo de parámetros 0-\*\*\* *Func. / Display* y pulse [OK].

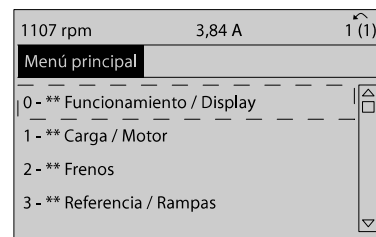


Ilustración 3.1 Menú principal

3. Utilice las teclas de navegación para avanzar hasta el grupo de parámetros 0-0\* *Ajustes básicos* y pulse [OK].

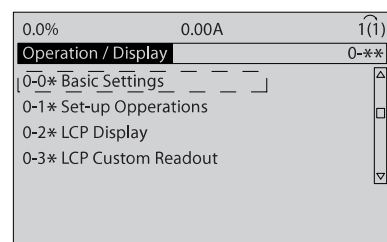


Ilustración 3.2 Funcionamiento / Pantalla

- Utilice las teclas de navegación para avanzar hasta *0-03 Ajustes regionales* y pulse [OK].

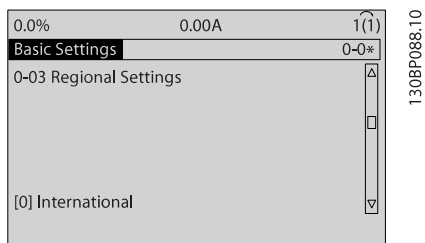


Ilustración 3.3 Ajustes básicos

- Utilice las teclas de navegación para seleccionar *[0] Internacional* o *[1] Norteamérica* según corresponda y pulse [OK]. (Esto cambia los ajustes predeterminados de una serie de parámetros básicos. Consulte *5.4 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos* para ver la lista completa.)
- Pulse la tecla [Quick Menu] (Menú rápido) en el LCP.
- Utilice las teclas de navegación para avanzar hasta el grupo de parámetros Q2 Ajuste rápido y pulse [OK].

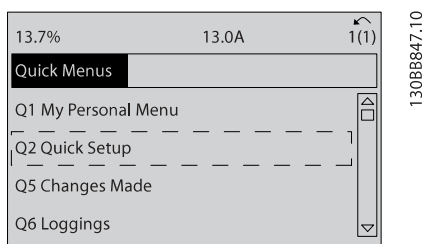


Ilustración 3.4 Menús rápidos

- Seleccione el idioma y pulse [OK].
- Debería colocarse un cable de puente entre los terminales de control 12 y 27. Si es este el caso, deje *5-12 Terminal 27 Entrada digital* en el ajuste de fábrica. De lo contrario, seleccione *Sin funcionamiento*. Para convertidores de frecuencia con un bypass opcional de Trane, no se necesita ningún cable de puente.
- 3-02 Referencia mínima*
- 3-03 Referencia máxima*
- 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa*
- 3-42 Rampa 1 tiempo desaccel. rampa*
- 3-13 Lugar de referencia. Conex. a Manual / Auto\* Local Remoto.*

### 3.4 Ajuste del motor asíncrono

Introduzca los datos de motor en los parámetros de 1-20 / 1-21 a 1-25. Encontrará la información en la placa de características del motor.

- 1-20 Potencia motor [kW] o 1-21 Potencia motor [CV]*
  - 1-22 Tensión motor*
  - 1-23 Frecuencia motor*
  - 1-24 Intensidad motor*
  - 1-25 Veloc. nominal motor*

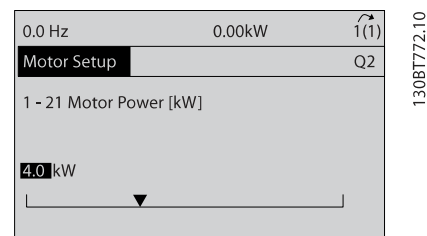


Ilustración 3.5 Ajuste motor

### 3.5 Ajuste Motor PM

## PRECAUCIÓN

Solo utilice motores PM con ventiladores y bombas.

Pasos para la programación inicial

- Active el funcionamiento del motor *PM1-10 Construcción del motor* y seleccione *[1] Magn. perm. PM, no saliente SPM*
- Asegúrese de que ajusta *0-02 Unidad de velocidad de motor* a *[0] RPM*

Programación de los datos de motor

Después de haber seleccionado motor PM en *1-10 Construcción del motor*, se activarán los parámetros relacionados con el motor PM en el grupo de parámetro 1-2\*, 1-3\* y 1-4\*.

Podrá encontrar más información en la placa de características del motor y en la hoja de datos técnicos del motor. Los siguientes parámetros deben programarse en el orden indicado:

- 1-24 Intensidad motor*
- 1-26 Par nominal continuo*
- 1-25 Veloc. nominal motor*
- 1-39 Polos motor*

5. **1-30 Resistencia estator (Rs)**  
 Introduzca la línea en una resistencia de bobinado del estátor (Rs) común. Si solo dispone de datos línea a línea, divida el valor línea a línea entre dos para lograr un valor (punto de inicio) común.  
 Existe la posibilidad de medir el valor con un ohmímetro, que también tendrá en cuenta la resistencia del cable. Divida el valor medido entre dos e introduzca el resultado.
6. **1-37 Inductancia eje d (Ld)**  
 Introduzca la línea en una inductancia directa al eje del motor PM.  
 Si solo dispone de datos línea a línea, divida el valor línea a línea entre dos para lograr un valor (punto de inicio) común.  
 También es posible medir el valor con un medidor de inductancia, que tendrá en cuenta la inductancia del cable. Divida el valor medido entre dos e introduzca el resultado.
7. **1-40 f<sub>cem</sub> a 1000 RPM**  
 Introduzca línea a línea la fuerza contraelectromotriz del motor PM a una velocidad mecánica de 1000 r/min (valor RMS). La fuerza contraelectromotriz es la tensión que genera un motor PM cuando no se le conecta un convertidor de frecuencia y el eje se gira desde el exterior. La fuerza contraelectromotriz normalmente se especifica para la velocidad nominal del motor o con la medición de 1000 r/min entre dos líneas. Si no dispone del valor para una velocidad del motor de 1000 r/min, calcule el valor correcto del siguiente modo: Si la fuerza contraelectromotriz es, por ejemplo, de 320 V a 1800 r/min, puede calcularse a 1000 r/min tal y como sigue: Fuerza contraelectromotriz = (tensión / rpm)\*1000 = (320/1800)\*1000 = 178. Este es el valor que debe programarse para **1-40 f<sub>cem</sub> a 1000 RPM**

**Funcionamiento del motor de prueba**

1. Arranque el motor a velocidad baja (de 100 a 200 r/min). Si el motor no gira, compruebe la instalación, la programación general y los datos del motor.
2. Compruebe si la función de arranque **1-70 PM Start Mode** se ajusta a los requisitos de aplicación.

**Detección de rotor**

Se recomienda esta función para aplicaciones en las que el motor arranca desde la posición de reposo, por ejemplo, bombas o cintas transportadoras. En algunos motores, se emite un sonido cuando se envía un impulso. Esto no daña el motor.

**Estacionamiento**

Se recomienda esta opción para las aplicaciones en las que el motor gira a velocidad baja, por ejemplo, autorrotación en aplicaciones de ventiladores. Pueden ajustarse **2-06 Parking Current** y **2-07 Parking Time** Aumente los ajustes de fábrica de los parámetros para las aplicaciones con una inercia alta.

Arranque el motor a velocidad nominal. En caso de que la aplicación no funcione bien, compruebe los ajustes PM de **VVC<sup>plus</sup>**. Puede consultar las diferentes recomendaciones en **Tabla 3.2**.

Aplicación	Ajustes
Aplicaciones de inercia baja $I_{carga}/I_{motor} < 5$	<b>1-17 Voltage filter time const.</b> para aumentar con el factor 5 a 10 <b>1-14 Factor de ganancia de amortiguación</b> deberá reducirse <b>1-66 Intens. mín. a baja veloc.</b> deberá reducirse (<100 %)
Aplicaciones de inercia baja $50 > I_{carga}/I_{motor} > 5$	Guarda los valores calculados
Aplicaciones con alta inercia $I_{carga}/I_{motor} > 50$	<b>1-14 Factor de ganancia de amortiguación</b> , <b>1-15 Low Speed Filter Time Const.</b> y <b>1-16 High Speed Filter Time Const.</b> deberán aumentarse.
Carga elevada a velocidad baja <30 % (velocidad nominal)	<b>1-17 Voltage filter time const.</b> deberá aumentarse <b>1-66 Intens. mín. a baja veloc.</b> deberá aumentarse (>100 % durante tiempo elevado puede sobrecalentar el motor)

**Tabla 3.2 Recomendaciones en diferentes aplicaciones**

Si el motor arranca con una oscilación a una velocidad concreta, aumente **1-14 Factor de ganancia de amortiguación**. Aumente el valor en intervalos pequeños. En función del motor, un valor bueno para este parámetro podrá ser 10 % o 100 % mayor que el valor predeterminado.

El par de arranque puede ajustarse en **1-66 Intens. mín. a baja veloc.** 100 % proporciona un par nominal como par de arranque.



### 3.6 Adaptación automática del motor

La adaptación automática del motor (AMA) es un procedimiento de prueba que mide las características eléctricas del motor para optimizar la compatibilidad entre el convertidor de frecuencia y el motor.

- El convertidor de frecuencia se basa en un modelo matemático para regular la intensidad del motor de salida. El procedimiento también somete a prueba el equilibrio de la fase de entrada de la potencia eléctrica y compara las características del motor con los datos introducidos en los parámetros de 1-20 a 1-25.
- El eje del motor no gira y no se daña el motor durante la ejecución del AMA.
- Algunos motores pueden no ser capaces de ejecutar toda la versión de la prueba. En ese caso, seleccione [2] Activar AMA reducido.
- Si hay un filtro de salida conectado al motor, seleccione Activar AMA reducido.
- si tienen lugar advertencias o alarmas, consulte *8 Advertencias y alarmas*
- Ejecute este procedimiento en un motor frío para obtener los mejores resultados.

## ¡NOTA!

**El algoritmo AMA no funciona cuando se están utilizando motores PM.**

#### Para ejecutar AMA

1. Pulse [Main Menu] para acceder a los parámetros.
2. Desplácese hasta el grupo de parámetros 1-\*\* *Carga y motor.*
3. Pulse [OK].
4. Desplácese hasta el grupos de parámetros 1-2\* *Datos de motor.*
5. Pulse [OK].
6. Desplácese hasta 1-29 *Adaptación automática del motor (AMA).*
7. Pulse [OK].
8. Seleccione [1] *Act. AMA completo.*
9. Pulse [OK].
10. Siga las instrucciones de la pantalla.
11. La prueba empezará automáticamente e indicará cuándo ha finalizado.

### 3.7 Comprobación del giro del motor

Antes de poner en funcionamiento el convertidor de frecuencia, compruebe el giro del motor. El motor funcionará brevemente a 5 Hz o a la frecuencia mínima fijada en 4-12 *Límite bajo veloc. motor [Hz].*

1. Pulse [Quick Menu].
2. Avance a Q2 *Ajuste rápido.*
3. Pulse [OK].
4. Desplácese hasta 1-28 *Comprob. rotación motor.*
5. Pulse [OK].
6. Desplácese hasta [1] *Activar.*

Aparecerá el siguiente texto: *Nota: el motor puede girar en el sentido incorrecto.*

7. Pulse [OK].
8. Siga las instrucciones en pantalla.

Para cambiar el sentido de giro, apague la alimentación del convertidor de frecuencia y espere hasta que se descargue. Invierta la conexión de dos cables cualesquiera de los tres cables de motor en el lado del motor o del convertidor de frecuencia de la conexión.

### 3.8 Prueba de control local

#### **PRECAUCIÓN**

##### **¡ARRANQUE DEL MOTOR!**

Asegúrese de que el motor, el sistema y cualquier equipo conectado están listos para arrancar. Es responsabilidad del usuario garantizar un funcionamiento seguro en todo momento. De lo contrario, podrían provocarse lesiones graves o daños al equipo.

##### **¡NOTA!**

La tecla [Hand On] (Manual) es un comando de arranque local para el convertidor de frecuencia. La tecla [Off] (Desconexión) es la función de parada.

Durante el funcionamiento en modo local, las flechas [▲] y [▼] aumentan o disminuyen la velocidad de salida del convertidor de frecuencia. [◀] y [▶] mueven el cursor en la pantalla numérica.

1. Pulse [Hand On].
2. Acelere el convertidor de frecuencia pulsando [▲] hasta la velocidad máxima. Si se mueve el cursor a la izquierda de la coma decimal, se consiguen efectuar los cambios de entrada más rápidamente.
3. Observe cualquier problema de aceleración.
4. Pulse [Off].
5. Observe cualquier problema de desaceleración.

Si se detectan problemas de aceleración:

- si tienen lugar advertencias o alarmas, consulte
- Compruebe que los datos del motor se han introducido correctamente.
- Aumente el tiempo de rampa de aceleración en *3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa*.
- aumente el límite de intensidad en *4-18 Límite intensidad*.
- aumente el límite de par en *4-16 Modo motor límite de par*.

Si se detectan problemas de desaceleración:

- si se producen advertencias o alarmas, consulte .
- Compruebe que los datos del motor se han introducido correctamente.
- Aumente el tiempo de rampa de desaceleración en *3-42 Rampa 1 tiempo desaccel. rampa*.
- Active el control de sobretensión en *2-17 Control de sobretensión*.

Consulte *4.1.1* para reiniciar el convertidor de frecuencia tras una desconexión.

##### **¡NOTA!**

De a se explican los procedimientos para aplicar potencia al convertidor de frecuencia, la programación básica, el arranque y las pruebas de funcionamiento.

### 3.9 Arranque del sistema

El procedimiento de este apartado requiere que se haya completado el cableado por parte del usuario y la programación de la aplicación. *6 Ejemplos de configuración de la aplicación* pretende servir de ayuda en esta tarea. En *1.3 Recursos adicionales* se enumeran otros recursos para la configuración de la aplicación. Se recomienda el siguiente procedimiento una vez que el usuario ha finalizado la configuración de la aplicación.

#### **PRECAUCIÓN**

##### **¡ARRANQUE DEL MOTOR!**

Asegúrese de que el motor, el sistema y cualquier equipo conectado están listos para arrancar. Es responsabilidad del usuario garantizar un funcionamiento seguro en todo momento. De lo contrario, podrían provocarse lesiones personales o daños al equipo.

1. Pulse [Auto On] (Automático).
2. Asegúrese de que las funciones de control externo están correctamente conectadas al convertidor de frecuencia y que toda la programación se ha completado.
3. Aplique un comando de ejecución externo.
4. Ajuste la referencia de velocidad en todo el intervalo de velocidad.
5. Elimine el comando de ejecución externo.
6. Observe cualquier problema.

Si se producen advertencias o alarmas, consulte *8 Advertencias y alarmas*.

### 3.10 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, *14-03 Sobremodulación* ajustado a desactivado (off)
- Patrón y frecuencia de conmutación, grupo de parámetros 14-0\*
- Amortiguación de resonancia, *1-64 Amortiguación de resonancia*

## 4 Interfaz de usuario

### 4.1 Teclado

El panel de control local (LCP) es el display y teclado combinados de la parte frontal de la unidad. El LCP es la interfaz de usuario con el convertidor de frecuencia.

El LCP cuenta con varias funciones.

- Arranque, parada y control de velocidad cuando está en control local.
- Visualización de los datos de funcionamiento, estado, advertencias y precauciones.
- Programación de las funciones del convertidor de frecuencia
- Reinicio manual del filtro activo tras un fallo cuando el reinicio automático está inactivo.

También hay disponible un LCP numérico opcional (NLCP). El NLCP funciona de forma similar al LCP. Consulte la Guía de programación para obtener más detalles sobre cómo usar el NLCP.

#### ¡NOTA!

Puede ajustar el contraste del display pulsando [Status] (Estado) y [▲]/[▼].

### 4.1.1 Diseño del LCP

El LCP se divide en cuatro grupos funcionales (consulte *Ilustración 4.1*).

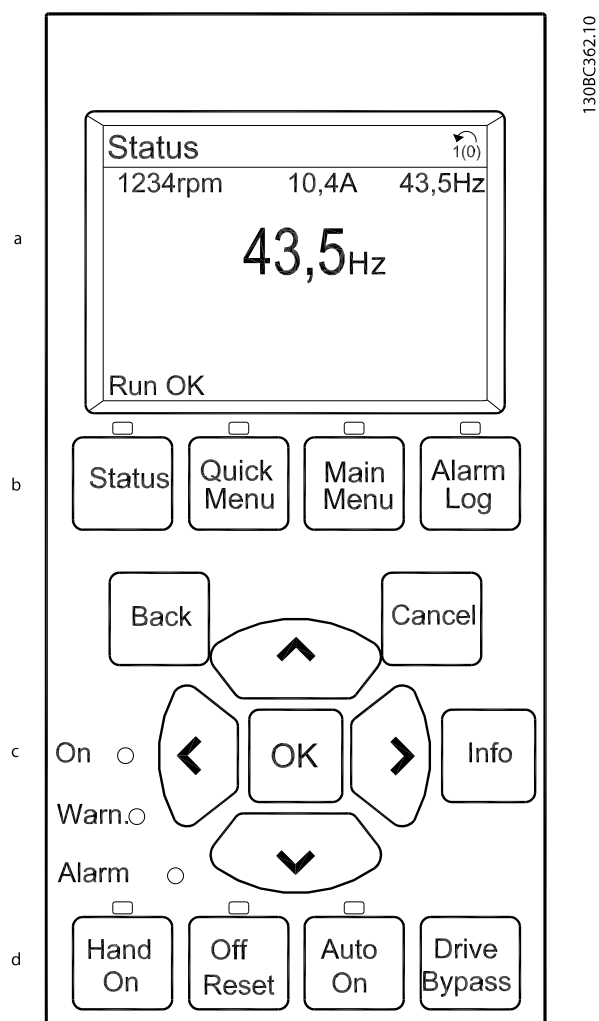


Ilustración 4.1 LCP

- Área del display.
- Teclas de menú del display para cambiar el display y visualizar opciones de estado, programación o historial de mensajes de error.
- Teclas de navegación para programar funciones, desplazar el cursor del display y controlar la velocidad en funcionamiento local. También incluye luces indicadoras de estado.
- Teclas de modo de funcionamiento y reinicio.

### 4.1.2 Ajustes de los valores de la pantalla del LCP

El área de la pantalla se activa cuando el convertidor de frecuencia recibe la potencia de la tensión de red a través de un terminal de bus de CC o del suministro externo de 24 V CC.

La información visualizada en el LCP puede personalizarse para la aplicación del usuario.

- Cada lectura de la pantalla tiene un parámetro asociado.
- Las opciones se seleccionan en el menú rápido Q3-13 Ajustes de pantalla.
- La pantalla 2 cuenta con una opción alternativa de pantalla más grande.
- El estado del convertidor de frecuencia en la línea inferior de la pantalla se genera automáticamente y no puede seleccionarse.

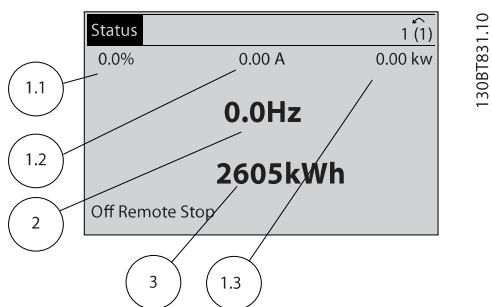


Ilustración 4.2 Lectura de pantalla

Pantalla	Número de parámetro	Ajustes predeterminados
1.1	0-20	Referencia %
1.2	0-21	Intensidad del motor
1.3	0-22	Potencia [kW]
2	0-23	Frecuencia
3	0-24	Contador de kWh

Tabla 4.1 Leyenda de la Ilustración 4.2

### 4.1.3 Teclas de menú del display

Las teclas de menú se utilizan para el ajuste de los parámetros de acceso a los menús, para cambiar entre los modos de la pantalla de estado durante el funcionamiento normal y para visualizar los datos del registro de fallos.



Ilustración 4.3 Teclas de menú

Tecla	Función
<b>Estado</b>	<p>Muestra la información de funcionamiento.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• En modo automático, púlsela para cambiar entre las pantallas de lectura de estado.</li> <li>• Púlsela repetidamente para avanzar por cada pantalla de estado.</li> <li>• Pulse [Status] y [▲] o [▼] para ajustar el brillo de la pantalla.</li> <li>• El símbolo de la esquina superior derecha de la pantalla muestra el sentido de giro del motor y qué configuración está activa. No es programable.</li> </ul>
<b>Menú rápido</b>	<p>Permite acceder a parámetros de programación para obtener instrucciones de configuración inicial, así como muchas otras instrucciones detalladas sobre la aplicación.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Púlsela para acceder a Q2 <i>Ajuste rápido</i> y recibir una secuencia de instrucciones para programar los ajustes básicos del controlador de frecuencia.</li> <li>• Siga la secuencia de parámetros tal y como se presenta para la configuración de las funciones.</li> </ul>
<b>Menú principal</b>	<p>Permite el acceso a todos los parámetros de programación.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Púlsela dos veces para acceder al índice de nivel superior.</li> <li>• Púlsela una vez para volver al último punto al que accedió.</li> <li>• Púlsela para introducir un número de parámetro y acceder directamente a dicho parámetro.</li> </ul>

Tecla	Función
Reg. alarma	Muestra una relación de advertencias actuales, las últimas 10 alarmas y el registro de mantenimiento. <ul style="list-style-type: none"> <li>Para obtener más información sobre el convertidor de frecuencia antes de que entrase en el modo de alarma, seleccione el número de alarma utilizando las teclas de navegación y pulse [OK].</li> </ul>

Tabla 4.2 Descripción de la función de las teclas de menú

### 4.1.4 Teclas de navegación

Las teclas de navegación se utilizan para programar funciones y desplazar el cursor en el display. Las teclas de navegación también permiten el control de velocidad en funcionamiento (manual) local. En esta área también se localizan tres luces indicadoras del estado del convertidor de frecuencia.

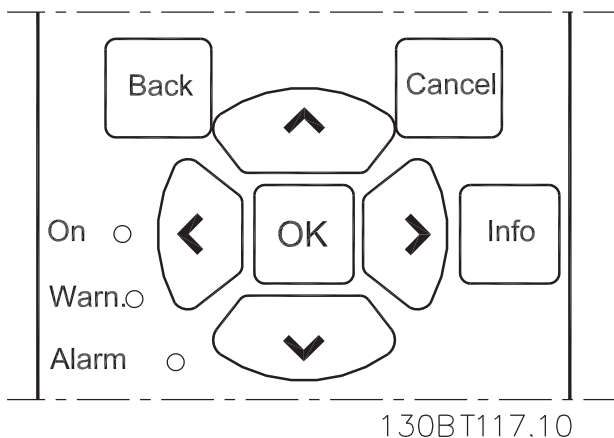


Ilustración 4.4 Teclas de navegación

Tecla	Función
[Back]	Vuelve al paso o lista anterior en la estructura del menú.
[Cancel]	Cancela el último cambio o comando, siempre y cuando el modo de pantalla no haya cambiado.
[Info]	Púlsela para obtener una definición de la función que se está visualizando.
Teclas de navegación	Utilice las cuatro teclas de navegación para desplazarse entre los elementos del menú.
[OK]	Utilicela para acceder a grupos de parámetros o para activar una selección.

Tabla 4.3 Funciones de teclas de navegación

Luz	Indicación	Función
Verde	Encendido	La luz de encendido se activa cuando el convertidor de frecuencia recibe potencia de la tensión de red, a través de un terminal de bus de CC o del suministro externo de 24 V.
Amarillo	WARN	Cuando se cumplen las condiciones de advertencia, la luz de advertencia amarilla se enciende y aparece un texto en la pantalla que identifica el problema.
Rojo	ALARMA	Un fallo hace que la luz de alarma roja parpadee y aparezca un texto de alarma.

Tabla 4.4 Funciones de luces indicadoras

### 4.1.5 Teclas de funcionamiento

Teclas de funcionamiento de la parte inferior del LCP.



Ilustración 4.5 Teclas de funcionamiento

Tecla	Función
[Hand On]	Arranca el convertidor de frecuencia en control local. <ul style="list-style-type: none"> <li>Utilice las teclas de navegación para controlar la velocidad del convertidor de frecuencia.</li> <li>Una señal de parada externa emitida por la entrada de control o comunicación serie invalida la tecla [Hand on] local.</li> </ul>
[Off]	Detiene el motor pero no desconecta la potencia del convertidor de frecuencia.
[Auto On]	Pone el sistema en modo de funcionamiento remoto. <ul style="list-style-type: none"> <li>Responde a un comando de arranque externo emitido por los terminales de control o comunicación serie.</li> <li>La referencia de velocidad procede de una fuente externa.</li> </ul>
[Reset]	Reinicia el convertidor de frecuencia manualmente una vez se ha eliminado un alarma.

Tabla 4.5 Funciones de teclas de funcionamiento

## 4.2 Copias de seguridad y copias de los ajustes de parámetros

Los datos de programación se almacenan internamente en el convertidor de frecuencia.

- Los datos pueden cargarse en la memoria del LCP como copia de seguridad de almacenamiento.
- Una vez almacenados en el LCP, los datos pueden descargarse de nuevo en el convertidor de frecuencia
- Los datos también se pueden descargar en otros convertidores de frecuencia conectando el LCP y descargando los ajustes almacenados. (Esta es la manera rápida de programar varias unidades con los mismos ajustes).
- La inicialización del convertidor de frecuencia para restaurar los ajustes predeterminados de fábrica no cambia los datos almacenados en la memoria del LCP.

### **⚠ ADVERTENCIA**

#### **¡ARRANQUE ACCIDENTAL!**

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a la red de CA, el motor puede arrancar en cualquier momento. El convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado deben estar listos para funcionar. Si no están preparados para el funcionamiento cuando se conecta el convertidor de frecuencia a la red de CA, podrían causarse lesiones personales o incluso la muerte, así como daños al equipo u otros objetos.

### 4.2.1 Cargue datos al LCP

1. Pulse [Off] para detener el motor antes de cargar o descargar datos.
2. Vaya a *0-50 Copia con LCP*.
3. Pulse [OK].
4. Seleccione Trans. LCP tod. par.
5. Pulse [OK]. Una barra de progreso muestra el proceso de carga.
6. Pulse [Hand On] o [Auto On] para volver al funcionamiento normal.

### 4.2.2 Descargue datos desde el LCP

1. Pulse [Off] para detener el motor antes de cargar o descargar datos.
2. Vaya a *0-50 Copia con LCP*.
3. Pulse [OK].
4. Seleccione Tr d LCP tod. par.
5. Pulse [OK]. Una barra de progreso muestra el proceso de descarga.
6. Pulse [Hand On] o [Auto On] para volver al funcionamiento normal.

### 4.3 Restablecimiento de los ajustes predeterminados

## **PRECAUCIÓN**

**La inicialización restaura la unidad a los ajustes predeterminados de fábrica. Todos los registros de programación, datos de motor, ubicación y monitorización se perderán. Cargar los datos al LCP supone una copia de seguridad antes de la inicialización.**

La restauración de los ajustes de parámetros del convertidor de frecuencia a los valores predeterminados se lleva a cabo a través de la inicialización del convertidor de frecuencia. La inicialización puede efectuarse a través de *14-22 Modo funcionamiento* o manualmente.

- La inicialización empleando el *14-22 Modo funcionamiento* no cambia los datos del convertidor de frecuencia, como las horas de funcionamiento, las selecciones de comunicación serie, los ajustes personales del menú, el registro de fallos, el registro de alarmas y otras funciones de monitorización.
- Se recomienda el uso de *14-22 Modo funcionamiento*.
- La inicialización manual elimina todos los datos del motor, programación, ubicación y monitorización y restaura los ajustes predeterminados de fábrica.

### 4.3.1 Inicialización recomendada

1. Pulse [Main Menu] dos veces para acceder a los parámetros.
2. Desplácese hasta *14-22 Modo funcionamiento*.
3. Pulse [OK].
4. Avance hasta *Inicialización*.
5. Pulse [OK].
6. Apague la alimentación de la unidad y espere a que la pantalla se apague.
7. Encienda la alimentación de la unidad.

Los ajustes predeterminados de los parámetros se restauran durante el arranque. Esto puede llevar algo más de tiempo de lo normal.

8. Se muestra la alarma 80.
9. Pulse [Reset] (Reinicio) para volver al modo de funcionamiento.

### 4.3.2 Inicialización manual

1. Apague la alimentación de la unidad y espere a que la pantalla se apague.
2. Mantenga pulsadas las teclas [Status] (Estado), [Main Menu] (Menú principal) y [OK] (Aceptar) al mismo tiempo mientras enciende la unidad.

Los ajustes predeterminados de fábrica de los parámetros se restablecen durante el arranque. Esto puede llevar algo más de tiempo de lo normal.

Con la inicialización manual no se efectúa un reinicio de la siguiente información del convertidor de frecuencia.

- *15-00 Horas de funcionamiento*
- *15-03 Arranques*
- *15-04 Sobretemperat.*
- *15-05 Sobretenión*

## 5 Acerca de la programación del convertidor de frecuencia

### 5.1 Introducción

El convertidor de frecuencia está programado para sus funciones de aplicación empleando parámetros. Para acceder a los parámetros, pulse la tecla [Quick Menu] o [Main Menu] en el LCP. (Consulte 4 *Interfaz de usuario* para obtener más información sobre cómo usar las teclas de función del LCP). También puede accederse a los parámetros a través de un PC utilizando el Utilidad para convertidor de frecuencia Trane (TDU) (consulte 5.7 *Programación remota con Utilidad para convertidor de frecuencia Trane (TDU)*).

El menú rápido sirve para el arranque inicial (Q2-\*\* *Ajuste rápido*) y para instrucciones detalladas para aplicaciones comunes del convertidor de frecuencia (Q3-\*\* *Ajustes de funciones*). Se facilitan instrucciones paso por paso. Estas instrucciones permiten al usuario avanzar por los parámetros empleados para aplicaciones de programación siguiendo la secuencia correcta. Los datos introducidos en un parámetro pueden cambiar las opciones disponibles en los parámetros tras esa entrada. El menú rápido presenta indicaciones sencillas para hacer que la mayoría de sistemas arranquen y funcionen.

El menú principal accede a todos los parámetros y permite la ejecución de aplicaciones avanzadas del convertidor de frecuencia.

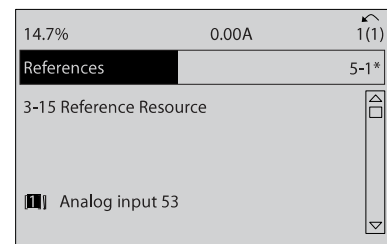
### 5.2 Ejemplo de programación

Aquí tiene un ejemplo para programar el convertidor de frecuencia para una aplicación común en lazo abierto utilizando el menú rápido.

- Este procedimiento programa el convertidor de frecuencia para recibir una señal de control analógica de 0-10 V CC en el terminal de entrada 53.
- El convertidor de frecuencia responderá suministrando la salida de 6-60 Hz al motor proporcionalmente a la señal de entrada (0-10 V CC = 6-60 Hz).

Seleccione los parámetros siguientes utilizando las teclas de navegación para ir a los títulos y pulse [OK] después de cada acción.

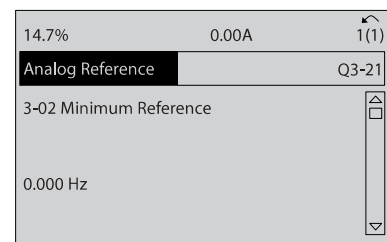
1. 3-15 *Fuente 1 de referencia*



130B8848.10

Ilustración 5.1 Referencias 3-15 Fuente 1 de referencia

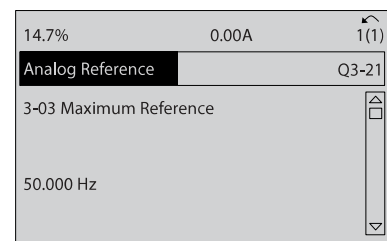
2. 3-02 *Referencia mínima*. Fije la referencia interna mínima del convertidor de frecuencia en 0 Hz. (Esto fija la velocidad mínima del convertidor de frecuencia en 0 Hz.)



130BT762.10

Ilustración 5.2 Referencia analógica 3-02 Referencia mínima

3. 3-03 *Referencia máxima*. Fije la referencia máxima interna del convertidor de frecuencia en 60 Hz. (Esto fija la velocidad máxima del convertidor de frecuencia en 60 Hz. Tenga en cuenta que 50 / 60 Hz es una variación regional.)



130BT763.11

Ilustración 5.3 Referencia analógica 3-03 Referencia máxima



4. 6-10 Terminal 53 escala baja V. Fije la referencia de tensión externa mínima en el terminal 53 en 0 V. (Esto fija la señal de entrada mínima en 0 V.)

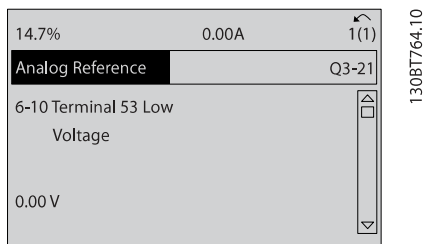


Ilustración 5.4 Referencia analógica 6-10 Terminal 53 escala baja V

5. 6-11 Terminal 53 escala alta V. Fije la referencia de tensión externa máxima en el terminal 53 en 10 V. (Esto fija la señal de entrada máxima en 10 V.)

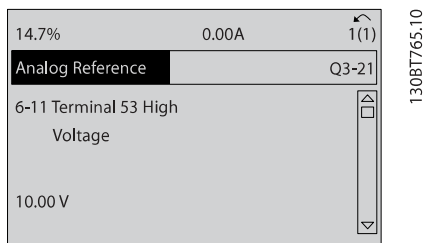


Ilustración 5.5 Referencia analógica 6-11 Terminal 53 escala alta V

6. 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim. Fije la referencia de velocidad mínima en el terminal 53 en 6 Hz. (Esto indica al convertidor de frecuencia que la tensión mínima recibida en el terminal 53 [0 V] es igual a la salida de 6 Hz.)

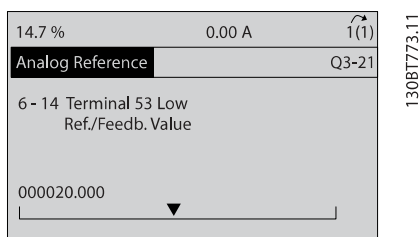


Ilustración 5.6 Referencia analógica 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim

7. 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim. Fije la referencia de velocidad máxima en el terminal 53 en 60 Hz. (Esto indica al convertidor de frecuencia que la tensión máxima recibida en el terminal 53 [10 V] es igual a la salida de 60 Hz.)

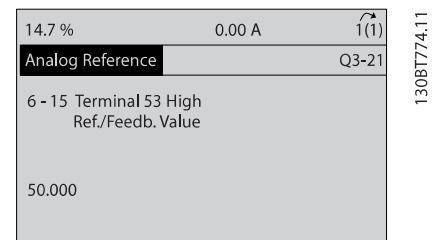


Ilustración 5.7 Referencia analógica 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim

Con un dispositivo externo que suministra una señal de control de 0-10 V conectado al terminal 53 del convertidor de frecuencia, el sistema ya está listo para funcionar. Observe que la barra de avance situada a la derecha en la última ilustración de la pantalla se encuentra en la parte inferior, lo que indica que ha finalizado el procedimiento.

La Ilustración 5.8 muestra las conexiones de cableado empleadas para activar esta configuración.

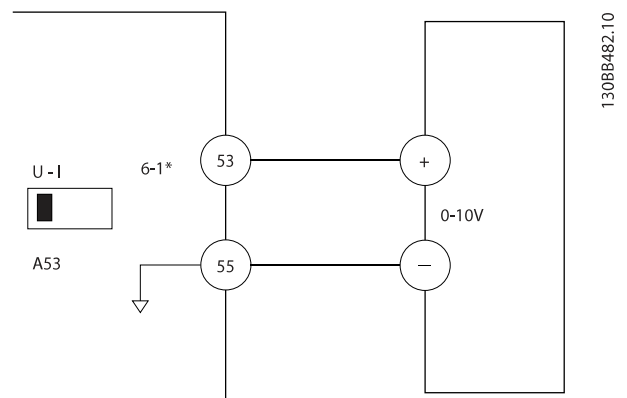


Ilustración 5.8 Ejemplo de cableado para el dispositivo externo que suministra una señal de control de 0-10 V (convertidor de frecuencia a la izquierda y dispositivo externo a la derecha)

### 5.3 Ejemplos de programación del terminal

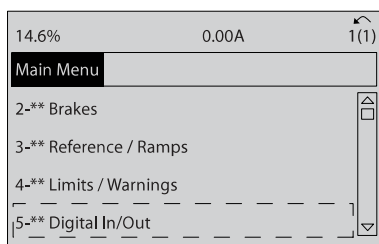
Los terminales de control pueden programarse.

- Cada terminal posee funciones específicas que puede realizar.
- Los parámetros asociados con el terminal habilitan su función.

Consulte en la *Tabla 2.4* el número de parámetro del terminal de control y el ajuste predeterminado. (Los ajustes predeterminados pueden cambiarse en función de la selección en *0-03 Ajustes regionales*.)

El siguiente ejemplo muestra el acceso al terminal 18 para ver los ajustes predeterminados.

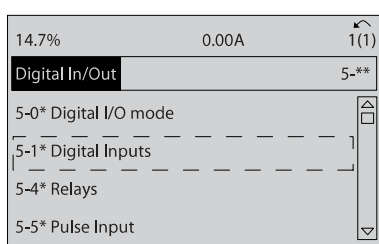
1. Pulse [Main Menu] dos veces, avance hasta el grupo de parámetros 5-\*\*E/S digital y pulse [OK].



130BT768.10

Ilustración 5.9 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim

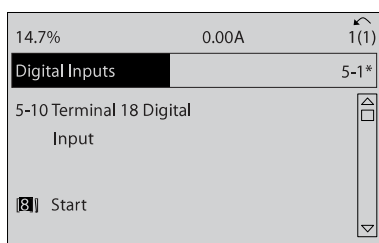
2. Avance hasta el grupo de parámetros 5-1\* Entradas digitales y pulse [OK].



130BT769.10

Ilustración 5.10 E/S digital

3. Desplácese hasta 5-10 Terminal 18 Entrada digital. Pulse [OK] para acceder a la selección de funciones. Se muestra el ajuste predeterminado Arranque.



130BT770.10

Ilustración 5.11 Entradas digitales

## 5.4 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

Si configura 0-03 Ajustes regionales en [0] Internacional o [1] Norteamérica, cambiará los ajustes predeterminados de algunos parámetros. En *Tabla 5.1* se indican los parámetros afectados.

Parámetro	Valor predeterminado de parámetro internacional	Valor predeterminado de parámetro norteamericano
0-03 Ajustes regionales	Internacional	Norteamérica
1-20 Potencia motor [kW]	Consulte la nota 1	Consulte la nota 1
1-21 Potencia motor [CV]	Consulte la nota 2	Consulte la nota 2
1-22 Tensión motor	230 V / 400 V / 575 V	208 V / 460 V/ 575 V
1-23 Frecuencia motor	50 Hz	60 Hz
3-03 Referencia máxima	50 Hz	60 Hz
3-04 Función de referencia	Suma	Externa / Interna
4-13 Límite alto veloc. motor [RPM] Véanse las notas 3 y 5	1500 PM	1800 r/min
4-14 Límite alto veloc. motor [Hz] Consulte la nota 4	50 Hz	60 Hz
4-19 Frecuencia salida máx.	100 Hz	120 Hz
4-53 Advert. Veloc. alta	1500 r/min	1800 r/min
5-12 Terminal 27 Entrada digital	Inercia inversa	Parada externa
5-40 Relé de función	Alarma	Sin alarma
6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	50	60
6-50 Terminal 42 salida	Velocidad 0-Lím. alto	Velocidad 4-20 mA
14-20 Modo Reset	Reinicio manual	Reinic. auto. infinito

Tabla 5.1 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

Nota 1: 1-20 Potencia motor [kW] solo es visible cuando 0-03 Ajustes regionales está ajustado en [0] Internacional.

Nota 2: 1-21 Potencia motor [CV] solo es visible cuando 0-03 Ajustes regionales está ajustado en [1] Norteamérica.

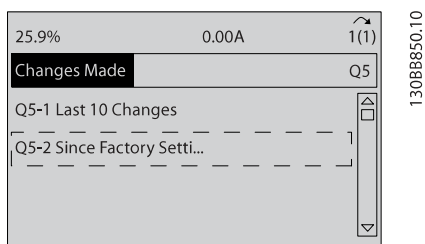
Nota 3: este parámetro solo será visible si 0-02 Unidad de velocidad de motor está ajustado a [0] r/min.

Nota 4: este parámetro solo será visible si 0-02 Unidad de velocidad de motor está ajustado a [1] Hz.

Nota 5: el valor predeterminado depende del número de polos del motor. Para un motor de cuatro polos, el valor predeterminado internacional es de 1500 r/min, y de 3000 r/min para un motor de dos polos. Los valores correspondientes para Norteamérica son 1800 y 3600 r/min respectivamente.

Los cambios efectuados en los ajustes predeterminados se guardan y están disponibles en el menú rápido junto con cualquier programación introducida en los parámetros.

1. Pulse [Quick Menu] (Menú rápido).
2. Avance hasta Q5 Cambios efectuados y pulse [OK].
3. Seleccione Q5-2 Desde ajustes de fábrica para visualizar todos los cambios en la programación o Q5-1 Últimos 10 cambios para los más recientes.



13088850.10

Ilustración 5.12 Cambios realizados

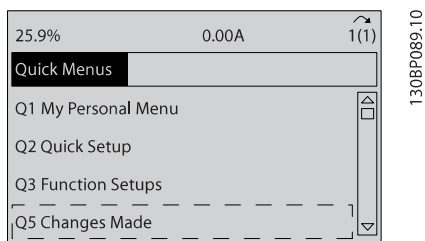
## 5.5 Estructura de menú de parámetros

El establecimiento de la programación adecuada para aplicaciones requiere a menudo ajustar las funciones en diferentes parámetros relacionados. Estos ajustes de parámetros proporcionan al convertidor de frecuencia información del sistema para que funcione correctamente. La información del sistema puede incluir datos como tipos de señales entrada y señales de salida, terminales de programación, intervalos de señal máxima y mínima, displays personalizados, re arranque automático y otras funciones.

- Consulte la pantalla del LCP para visualizar la programación de parámetros detallada y las opciones de ajustes.
- Pulse [Info] (Información) en cualquier ubicación del menú para visualizar detalles adicionales de esa función.
- Mantenga pulsada la tecla [Main Menu] para introducir un número de parámetro y acceder directamente a dicho parámetro.
- Podrá consultar información sobre la configuración de aplicaciones comunes en 6 Ejemplos de configuración de la aplicación.

### 5.4.1 Comprobación de los datos de parámetros

1. Pulse [Quick Menu].
2. Avance hasta Q5 Cambios efectuados y pulse [OK].



13088850.10

Ilustración 5.13 Q5 Cambios realizados

3. Seleccione Q5-2 Desde ajustes de fábrica para visualizar todos los cambios en la programación o Q5-1 Últimos 10 cambios para los más recientes.

### 5.5.1 Estructura de menú rápido

<b>Q3-1 Ajustes generales</b>	0-24 Línea de pantalla grande 3	1-00 Modo Configuración	<b>Q3-31 Consigna ext. de zona única</b>	20-70 Tipo de lazo cerrado
<b>Q3-10 Ajustes de motor adv.</b>	0-37 Texto display 1	20-12 Referencia/Unidad Realimentación	1-00 Modo Configuración	20-71 Modo Configuración
1-90 Protección térmica motor	0-38 Texto display 2	20-13 Mínima referencia/realim.	20-12 Referencia/Unidad Realimentación	20-72 Cambio de salida PID
1-93 Fuente de termistor	0-39 Texto display 3	20-14 Máxima referencia/realim.	20-13 Mínima referencia/realim.	20-73 Nivel mínimo de realim.
1-29 Adaptación automática del motor (AMA)	<b>Q3-2 Ajustes de lazo abierto</b>	6-22 Terminal 54 escala baja mA	20-14 Máxima referencia/realim.	20-74 Nivel máximo de realim.
14-01 Frecuencia conmutación	<b>Q3-20 Referencia digital</b>	6-24 Term. 54 valor bajo ref./realim	6-10 Terminal 53 escala baja V	20-79 Ajuste autom. PID
4-53 Advert. Veloc. alta	3-02 Referencia mínima	6-25 Term. 54 valor alto ref./realim	6-11 Terminal 53 escala alta V	<b>Q3-32 Multizona / Adv.</b>
<b>Q3-11 Salida analógica</b>	3-03 Referencia máxima	6-26 Terminal 54 tiempo filtro constante	6-12 Terminal 53 escala baja mA	1-00 Modo Configuración
6-50 Terminal 42 salida	3-10 Referencia interna	6-27 Terminal 54 cero activo	6-13 Terminal 53 escala alta mA	3-15 Fuente 1 de referencia
6-51 Terminal 42 salida esc. mín.	5-13 Terminal 29 Entrada digital	6-00 Tiempo Límite Cero Activo	6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	3-16 Fuente 2 de referencia
6-52 Terminal 42 salida esc. máx.	5-14 Terminal 32 entrada digital	6-01 Función Cero Activo	6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	20-00 Fuente realim. 1
<b>Q3-12 Ajustes de reloj</b>	5-15 Terminal 33 entrada digital	20-21 Valor de consigna 1	6-22 Terminal 54 escala baja mA	20-01 Conversión realim. 1
0-70 Ajustar fecha y hora	<b>Q3-21 Referencia analógica</b>	20-81 Ctrl. normal/inverso de PID	6-24 Term. 54 valor bajo ref./realim	20-02 Unidad fuente realim. 1
0-71 Formato de fecha	3-02 Referencia mínima	20-82 Veloc. arranque PID [RPM]	6-25 Term. 54 valor alto ref./realim	20-03 Fuente realim. 2
0-72 Formato de hora	3-03 Referencia máxima	20-83 Veloc. arranque PID [Hz]	6-26 Terminal 54 tiempo filtro constante	20-04 Conversión realim. 2
0-74 Horario de verano	6-10 Terminal 53 escala baja V	20-93 Ganancia proporc. PID	6-27 Terminal 54 cero activo	20-05 Unidad fuente realim. 2
0-76 Inicio del horario de verano	6-11 Terminal 53 escala alta V	20-94 Tiempo integral PID	6-00 Tiempo Límite Cero Activo	20-06 Fuente realim. 3
0-77 Fin del horario de verano	6-12 Terminal 53 escala baja mA	20-70 Tipo de lazo cerrado	6-01 Función Cero Activo	20-07 Conversión realim. 3
<b>Q3-13 Ajustes de pantalla</b>	6-13 Terminal 53 escala alta mA	20-71 Modo Configuración	20-81 Ctrl. normal/inverso de PID	20-08 Unidad fuente realim. 3
0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1	6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	20-72 Cambio de salida PID	20-82 Veloc. arranque PID [RPM]	20-12 Referencia/Unidad Realimentación
0-21 Línea de pantalla pequeña 1.2	6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	20-73 Nivel mínimo de realim.	20-83 Veloc. arranque PID [Hz]	20-13 Mínima referencia/realim.
0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3	<b>Q3-3 Ajustes de lazo cerrado</b>	20-74 Nivel máximo de realim.	20-93 Ganancia proporc. PID	20-14 Máxima referencia/realim.
0-23 Línea de pantalla grande 2	<b>Q3-30 Consigna int. de zona única</b>	20-79 Ajuste autom. PID	20-94 Tiempo integral PID	6-10 Terminal 53 escala baja V

Tabla 5.2 Estructura de menú rápido

6-11 Terminal 53 escala alta V	20-21 Valor de consigna 1	22-22 Detección baja velocidad	AP-21 Low Power Detection	AP-87 Pressure at No-Flow Speed
6-12 Terminal 53 escala baja mA	20-22 Valor de consigna 2	22-23 Función falta de caudal	22-22 Detección baja velocidad	AP-88 Pressure at Rated Speed
6-13 Terminal 53 escala alta mA	20-81 Ctrl. normal/inverso de PID	22-24 Retardo falta de caudal	22-23 Función falta de caudal	AP-89 Flow at Design Point
6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	20-82 Veloc. arranque PID [RPM]	22-40 Tiempo ejecución mín.	22-24 Retardo falta de caudal	AP-90 Flow at Rated Speed
6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	20-83 Veloc. arranque PID [Hz]	22-41 Tiempo reposo mín.	22-40 Tiempo ejecución mín.	1-03 Características de par
6-16 Terminal 53 tiempo filtro constante	20-93 Ganancia proporc. PID	22-42 Veloc. reinicio [RPM]	22-41 Tiempo reposo mín.	1-73 Motor en giro
6-17 Terminal 53 cero activo	20-94 Tiempo integral PID	22-43 Veloc. reinicio [Hz]	22-42 Veloc. reinicio [RPM]	<b>Q3-42 Funciones de compresor</b>
6-20 Terminal 54 escala baja V	20-70 Tipo de lazo cerrado	22-44 Refer. despertar/Dif. realim.	22-43 Veloc. reinicio [Hz]	1-03 Características de par
6-21 Terminal 54 escala alta V	20-71 Modo Configuración	22-45 Refuerzo de consigna	22-44 Refer. despertar/Dif. realim.	1-71 Retardo arr.
6-22 Terminal 54 escala baja mA	20-72 Cambio de salida PID	22-46 Tiempo refuerzo máx.	22-45 Refuerzo de consigna	22-75 Protección ciclo corto
6-23 Terminal 54 escala alta mA	20-73 Nivel mínimo de realim.	2-10 Función de freno	22-46 Tiempo refuerzo máx.	22-76 Intervalo entre arranques
6-24 Term. 54 valor bajo ref./realim	20-74 Nivel máximo de realim.	2-16 Intensidad máx. de frenado de CA		22-77 Tiempo ejecución mín.
6-25 Term. 54 valor alto ref./realim	20-79 Ajuste autom. PID	2-17 Control de sobretensión		5-01 Terminal 27 modo E/S
6-26 Terminal 54 tiempo filtro constante	<b>Q3-4 Ajustes de aplicaciones</b>	1-73 Motor en giro	AP-80 Flow Compensation	5-02 Terminal 29 modo E/S
6-27 Terminal 54 cero activo	<b>Q3-40 Funciones de ventilador</b>	1-71 Retardo arr.	AP-81 Square-linear Curve Approximation	5-12 Terminal 27 Entrada digital
6-00 Tiempo Límite Cero Activo	22-60 Func. correa rota	1-80 Función de parada	AP-82 Work Point Calculation	5-13 Terminal 29 Entrada digital
6-01 Función Cero Activo	22-61 Par correa rota	2-00 Intensidad CC mantenida/precalent.	AP-83 Speed at No-Flow [RPM]	5-40 Relé de función
4-56 Advertencia realimentación baja	22-62 Retardo correa rota	4-10 Dirección veloc. motor	AP-84 Speed at No-Flow [Hz]	1-73 Motor en giro
4-57 Advertencia realimentación alta	4-64 Ajuste bypass semiauto	<b>Q3-41 Funciones de bomba</b>	AP-85 Speed at Design Point [RPM]	1-86 Velocidad baja desconexión [RPM]
20-20 Función de realim.	1-03 Características de par	AP-20 Low Power Auto Set-up	AP-86 Speed at Design Point [Hz]	1-87 Velocidad baja desconexión [Hz]

Tabla 5.3 Estructura de menú rápido

### 5.5.2 Estructura del menú principal

0-0*	<b>Func./Display</b>	0-89	Lectura de fecha y hora	1-82	Vel. mín. para func. parada [Hz]	3-81	Tiempo rampa parada rápida	5-40	Relé de función
0-0*	<b>Ajustes básicos</b>	1-0*	<b>Carga y motor</b>	1-86	Velocidad baja desconexión [RPM]	3-82	Starting Ramp Up Time	5-41	Retardo conex. relé
0-01	Idioma	1-00	Ajustes generales	1-87	Velocidad baja desconexión [Hz]	3-84	Tiempo de rampa inicial	5-42	Retardo desconex. relé
0-02	Unidad de velocidad de motor	1-03	Modo Configuración	1-9*	Temperatura motor	3-88	Tiempo de rampa final	5-5*	<b>Entrada de pulsos</b>
0-03	Ajustes regionales	1-06	Características de par	1-90	Protección térmica motor	3-9*	Potenciom. digital	5-50	Term. 29 baja frecuencia
0-04	Estado operación en arranque	1-1*	Clockwise Direction	1-91	Vent. externo motor	3-90	Tamaño de paso	5-51	Term. 29 alta frecuencia
0-05	Unidad de modo local	1-10	Selección de motor	1-93	Fuentes de termistor	3-91	Restitución de Energía	5-52	Term. 29 valor bajo ref./realim
0-1*	<b>Operac. de ajuste</b>	1-1*	Construcción del motor	2-*	<b>Frenos</b>	3-92	Límite máximo	5-53	Term. 29 valor alto ref./realim
0-10	Ajuste de programación	1-14	Factor de ganancia de amortiguación	2-0*	<b>Freno CC</b>	3-93	Restitución de Energía	5-54	Tiempo filtro pulsos constante #29
0-11	Ajuste de velocidad de motor	1-15	Low Speed Filter Time Const.	2-00	Intensidad CC mantenida/precalent.	3-94	Límite mínimo	5-55	Term. 33 baja frecuencia
0-12	Ajuste actual enlazado a	1-16	High Speed Filter Time Const.	2-02	Tiempo de frenado CC	3-95	Retardo de rampa	5-56	Term. 33 alta frecuencia
0-13	Lectura: Ajustes relacionados	1-17	Voltage filter time const.	2-03	Velocidad de conexión del freno CC [RPM]	4-*	<b>Lfm./Advert.</b>	5-57	Term. 33 valor bajo ref./realim
0-14	Lectura: Prog. ajustes / canal	1-20	Potencia motor [kW]	2-04	Velocidad de conexión del freno CC [Hz]	4-1*	<b>Límites motor</b>	5-58	Term. 33 valor alto ref./realim
0-2*	<b>Display LCP</b>	1-21	Tensión motor [CV]	2-06	Parking Current	4-10	Dirección veloc. motor	5-59	Tiempo filtro pulsos constante #33
0-20	Línea de pantalla pequeña 1.1	1-22	Intensidad motor	2-07	Parking Time	4-11	Límite bajo veloc. motor [RPM]	5-6*	<b>Salida de pulsos</b>
0-21	Línea de pantalla pequeña 1.2	1-23	Frecuencia motor	2-1*	<b>Func. energ. freno</b>	4-12	Límite alto veloc. motor [Hz]	5-60	Termina 27 salida pulsos variable
0-22	Línea de pantalla pequeña 1.3	1-24	Intensidad motor	2-11	Resistencia freno (ohmios)	4-13	Límite alto veloc. motor [RPM]	5-62	Frec. máx. salida de pulsos #27
0-23	Línea de pantalla grande 2	1-25	Veloc. nominal motor	2-12	Límite potencia de freno (kW)	4-14	Límite alto veloc. motor [Hz]	5-63	Termina 29 salida pulsos variable
0-24	Línea de pantalla grande 3	1-26	Par nominal continuo	2-13	Ctrl. Potencia freno	4-16	Modo motor limite de par	5-65	Frec. máx. salida de pulsos #29
0-25	Mi menú personal	1-28	Compr. rotación motor	2-15	Compr. Probación freno	4-17	Modo generador limite de par	5-66	Terminal X30/6 var. salida pulsos
0-3*	<b>Lectura LCP</b>	1-29	Adaptación automática del motor (AMA)	2-16	Intensidad máx. de frenado de CA	4-18	Límite intensidad	5-68	Frec. máx. salida de pulsos #X30/6
0-30	Unidad de lectura personalizada	1-3*	<b>Dat. avanz. motor</b>	2-17	Control de sobretensión	4-19	Frecuencia salida máx.	5-8*	<b>Salida de encoder</b>
0-31	Valor mínimo de lectura personalizada	1-30	Resistencia estator (Rs)	3-*	<b>Ref./Rampas</b>	4-5*	<b>Ajuste Advert.</b>	5-80	AHF Cap Reconnect Delay
0-32	Valor máximo de lectura personalizada	1-31	Resistencia rotor (Rr)	3-0*	<b>Límites referencia</b>	4-50	Advert. intens. baja	5-9*	<b>Controlado por bus</b>
0-37	Texto display 1	1-35	Reactancia princ. (Xh)	3-02	Referencia mínima	4-51	Advert. intens. alta	5-90	Control de bus salida de relé
0-38	Texto display 2	1-36	Resistencia eje d hierro (Rfe)	3-03	Referencia máxima	4-52	Advert. Veloc. baja	5-93	Control de bus salida de pulsos #27
0-39	Texto display 3	1-37	Inductancia eje d (Ld)	3-04	Función de referencia	4-53	Advert. Veloc. alta	5-94	Tiempo lim. predet. salida pulsos #27
0-4*	<b>Teclado LCP</b>	1-39	Polos motor	3-10	<b>Referencias</b>	4-54	Advertencia referencia baja	5-95	Control de bus salida de pulsos #29
0-40	Botón (Hand on) en LCP	1-40	fem a 1000 RPM	3-11	Referencia interna	4-55	Advertencia referencia alta	5-96	Tiempo lim. predet. salida pulsos #29
0-41	Botón (Off) en LCP	1-46	Position Detection Gain	3-12	Velocidad fija [Hz]	4-56	Advertencia realimentación baja	5-97	Control de bus salida de pulsos #X30/6
0-42	[Auto activ.] llave en LCP	1-5*	<b>Aj. indep. carga</b>	3-13	Lugar de referencia	4-58	Advertencia realimentación alta	5-98	Tiempo lim. predet. salida pulsos #X30/6
0-43	Botón (Reset) en LCP	1-50	Magnet. motor a veloc. cero	3-14	Referencia interna relativa	4-6*	<b>Bypass veloc.</b>	6-*	<b>E/S analógica</b>
0-44	Tecla [Off/Reset] en LCP	1-51	Veloc. mín. con magn. norm. [RPM]	3-15	Fuente 1 de referencia	4-60	Velocidad bypass desde [RPM]	6-0*	Modo E/S analógico
0-45	[Bypass conv.] Llave en LCP	1-52	Magnetización normal veloc. mín. [Hz]	3-16	Fuente 2 de referencia	4-61	Velocidad bypass desde [Hz]	6-00	Tiempo Limite Cero Activo
0-5*	<b>Copiar/Guardar</b>	1-58	Intens. imp. prueba con motor en giro	3-17	Fuente 3 de referencia	4-62	Veloc. bypass hasta [RPM]	6-01	Función Cero Activo
0-50	Copia con LCP	1-59	Frec. imp. prueba con motor en giro	3-19	Velocidad fija [RPM]	4-64	Ajuste bypass semiauto	6-02	Función Cero Activo en modo incendio
0-51	Copia de ajuste	1-6*	<b>Aj. depend. carga</b>	3-4*	<b>Rampa 1</b>	5-*	<b>E/S digital</b>	6-1*	<b>Entrada analógica 53</b>
0-6*	<b>Contraseña</b>	1-60	Compensación carga baja veloc.	3-40	Tipo rampa 1	5-0*	Modo E/S digital	6-10	Terminal 53 escala baja V
0-60	Contraseña menú principal	1-61	Compensación carga alta velocidad	3-41	Rampa 1 tiempo acel. rampa	5-01	Terminal 27 modo E/S	6-11	Terminal 53 escala alta V
0-61	Acceso a menú princ. sin contraseña	1-62	Compensación deslizam.	3-42	Rampa 1 tiempo desacel. rampa	5-02	Terminal 29 modo E/S	6-12	Terminal 53 escala baja mA
0-65	Código de menú personal	1-63	Tiempo compens. deslizam. constante	3-45	Rel. Rampa1/Rampa-S Arranque	5-1*	<b>Entradas digitales</b>	6-13	Terminal 53 escala alta mA
0-66	Acceso a menú personal sin contraseña	1-64	Amortiguación de resonancia	3-46	Rel. Rampa1/Rampa-S al final de decel.	5-10	Terminal 18 Entrada digital	6-14	Term. 53 valor bajo ref./realim
0-67	Bus Password Access	1-65	Const. tiempo amortigua. de resonancia	3-47	Rel. Rampa1/Rampa-S al inicio de decel.	5-11	Terminal 19 Entrada digital	6-15	Term. 53 valor alto ref./realim
0-70	Ajustar fecha y hora	1-66	Intens. mín. a baja veloc.	3-48	Rel. Rampa1/Rampa-S al final de decel.	5-12	Terminal 29 Entrada digital	6-16	Terminal 53 tiempo filtro constante
0-71	Formato de fecha	1-7*	<b>Ajustes arranque</b>	3-5*	<b>Rampa 2</b>	5-13	Terminal 32 Entrada digital	6-17	Terminal 53 cero activo
0-72	Horario de hora	1-70	PM Start Mode	3-50	Tipo rampa 2	5-14	Terminal 33 Entrada digital	6-2*	<b>Entrada analógica 54</b>
0-74	Horario de verano	1-71	Función de arranque	3-51	Rampa 2 tiempo acel. rampa	5-15	Terminal 33 Entrada digital	6-20	Terminal 54 escala baja V
0-76	Inicio del horario de verano	1-72	Motor en giro	3-52	Rampa 2 tiempo desacel. rampa	5-16	Terminal X30/2 Entrada digital	6-21	Terminal 54 escala alta V
0-77	Fin del horario de verano	1-73	Compressor Start Max Speed [RPM]	3-55	Rel. Rampa2/Rampa-S Arranque	5-17	Terminal X30/3 Entrada digital	6-22	Terminal 54 escala baja mA
0-79	Fallo de reloj	1-74	Compressor Start Max Speed [Hz]	3-56	Rel. Rampa2/Rampa-S al final de decel.	5-18	Terminal X30/4 Entrada digital	6-23	Terminal 54 escala alta mA
0-81	Días laborables	1-75	Compressor Start Max Time to Trip	3-57	Rel. Rampa2/Rampa-S al inicio de decel.	5-19	Terminal 37 Safe Stop	6-24	Term. 54 valor bajo ref./realim
0-82	Días laborables adicionales	1-78	<b>Ajustes de parada</b>	3-58	Rel. Rampa2/Rampa-S al final de decel.	5-3*	<b>Salidas digitales</b>	6-25	Term. 54 valor alto ref./realim
0-83	Días no laborables adicionales	1-80	Función de parada	3-59	Compressor Start Max Speed [Hz]	5-30	Terminal 27 salida digital	6-26	Terminal 54 tiempo filtro constante
		1-81	Vel. mín. para func. parada [RPM]	3-8*	<b>Otras rampas</b>	5-31	Terminal 29 salida digital	6-27	Terminal 54 cero activo
				3-80	Tiempo rampa veloc. fija	5-32	Terminal X30/6 salida dig. (MCB 101)	6-3*	<b>Entrada analógica X30/11</b>
						5-33	Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)	6-30	Terminal X30/11 baja tensión
						5-4*	<b>Relés</b>	6-31	Terminal X30/11 alta tensión
								6-34	Term. X30/11 valor bajo ref./realim.

6-35	Term. X30/11 valor alto ref./realim.	8-70	Instancia BACnet	10-06	Lectura contador errores recepción	14-03	Sobremodulación	15-22	Registro histórico: Tiempo
6-36	Term. X30/11 const. tiempo filtro	8-72	Máx. maest. MS/TP	10-07	Lectura contador bus desac.	14-04	PWM aleatorio	15-23	Registro histórico: Fecha y hora
6-37	Term. X30/11 cero activo	8-73	Máx. tramas info MS/TP	10-1*	DeviceNet	14-06	Dead Time Compensation	15-3*	Reg. alarma
6-40	Entrada analógica X30/12	8-74	"Startup lam"	10-10	Selección tipo de datos proceso	14-1*	Alim. on/off	15-30	Reg. alarma: código de fallo
6-41	Terminal X30/12 baja tensión	8-75	Contraseña inicializac.	10-11	Escritura config. datos proceso	14-10	Fallo alimint.	15-31	Reg. alarma: valor
6-44	Terminal X30/12 alta tensión	8-8*	Diagnóstico puerto FC	10-12	Lectura config. datos proceso	14-11	Tensión de red en fallo de red	15-32	Reg. alarma: hora
6-45	Term. X30/12 valor bajo ref./realim.	8-81	Contador mensajes de bus	10-13	Parámetro de advertencia	14-12	Función desequil. alimentación	15-33	Reg. alarma: Fecha y hora
6-46	Term. X30/12 valor alto ref./realim.	8-80	Contador errores de bus	10-14	Referencia de red	14-2*	Funciones de reset	15-4*	Id. dispositivo
6-46	Term. X30/12 const. tiempo filtro	8-82	Contador mensajes de esclavo	10-15	Control de red	14-20	Modo Reset	15-40	Tipo FC
6-47	Term. X30/12 cero activo	8-83	Contador errores de esclavo	10-2*	Filtro COS	14-21	Tiempo de reinicio automático	15-41	Sección de potencia
6-50	S. analógica 42	8-84	Mensajes de esclavo enviados	10-20	Filtro COS 1	14-22	Modo funcionamiento	15-42	Tensión
6-51	Terminal 42 salida	8-85	Errores de tiempo lim. esclavo	10-21	Filtro COS 2	14-23	Ajuste de código descriptivo	15-43	Versión de software
6-52	Terminal 42 salida esc. mín.	8-88	Reset Diagn. puerto FC	10-22	Filtro COS 3	14-25	Retardo descom. con lim. de par	15-44	Tipo cod. cadena solicitado
6-53	Terminal 42 control bus de salida	8-89	Cuenta de diagnósticos	10-23	Filtro COS 4	14-26	Ret. de descom. en fallo del convert.	15-45	Cadena de código
6-54	Terminal 42 Tiempo lim. salida predet.	8-9*	Vel. fija bus1	10-3*	Acceso parám.	14-28	Aj. producción	15-46	Nº pedido convert. frecuencia
6-55	Analog Output Filter	8-90	Veloc Bus Jog 1	10-30	Índice Array	14-29	Código de servicio	15-47	Código tarjeta potencia
6-56	Salida analógica X30/8	8-91	Veloc Bus Jog 2	10-31	Grabar valores de datos	14-3*	Ctrl. lim. intens.	15-48	No id LCP
6-60	Terminal X30/8 salida	8-94	Realim. de bus 1	10-32	Revisión DeviceNet	14-30	Ctrl. lim. intens., Ganancia propor.	15-49	Tarjeta control id SW
6-61	Terminal X30/8 Escala mín.	8-95	Realim. de bus 2	10-33	Almacenar siempre	14-31	Control lim. inten., Tiempo integrac.	15-50	Tarjeta potencia id SW
6-62	Terminal X30/8 Escala máx.	8-96	Realim. de bus 3	10-34	Código de producto DeviceNet	14-32	Control lim. intens., Tiempo filtro	15-51	Nº serie convert. frecuencia
6-63	Terminal X30/8 control bus de salida	9-3**	Profibus	10-39	Parámetros DeviceNet F	14-4*	Optimización energy	15-53	Número serie tarjeta potencia
6-64	Terminal X30/8 tiempo lim. salida predet.	9-00	Consigna	11-0**	LonWorks	14-40	Nivel VT	15-55	URL del proveedor
8-0*	Comunic. y opciones	9-07	Valor	11-0*	ID de LonWorks	14-41	Mínima magnetización AEO	15-56	Nombre del proveedor
8-01	Puesto de control	9-15	Config. escritura PCD	11-01	ID de Neuron	14-42	Frecuencia AEO mínima	15-59	Nombre de archivo CSV
8-02	Fuente de control	9-16	Config. lectura PCD	11-02	ID de subred	14-43	Cosphi del motor	15-6*	Identific. de opción
8-03	Valor de tiempo límite ctrl.	9-22	Selección de telegrama	11-03	ID de nodo	14-5*	Ambiente	15-60	Opción instalada
8-04	Función tiempo límite ctrl.	9-23	Parám. para señales	11-1*	Funciones LON	14-50	Filtro RFI	15-61	Versión SW opción
8-05	Función tiempo límite ctrl.	9-27	Editar parámetros	11-10	Perfil de unidad	14-51	DC Link Compensation	15-62	Nº pedido opción
8-06	Reiniciar tiempo límite ctrl.	9-28	Control de proceso	11-15	Cód. de advertencia LON	14-52	Control del ventilador	15-63	Nº serie opción
8-07	Accionador diagnóstico	9-44	Contador mensajes de fallo	11-17	Revisión XIF	14-53	Monitor del ventilador	15-70	Opción en ranura A
8-08	Filtro lectura de datos	9-45	Código de fallo	11-18	Revisión LonWorks	14-55	Filtro de salida	15-71	Versión SW de opción en ranura A
8-09	Codif. de caract. de comunic.	9-47	Número de fallo	11-2*	Acceso parám. LON	14-59	Número real. de inversores	15-72	Opción en ranura B
8-1*	Ajustes de control	9-52	Contador situación fallo	11-21	Grabar valores de datos	14-6*	Auto Reducción	15-73	Versión SW de opción en ranura B
8-10	Trama control	9-53	Cód. de advert. Profibus	13-3*	Lógica inteligente	14-60	Funcionamiento con sobretemp.	15-74	Opción en ranura C0
8-13	Código de estado configurable STW	9-64	Identificación dispositivo	13-0*	Ajustes SLC	14-61	Funcionamiento con inversor sobrecarg.	15-76	Opción en ranura C1
8-30	Protocolo	9-65	Número perfil Profibus	13-00	Modo Controlador SL	14-62	Corriente reduc. inversor sobrecarg.	15-8*	Operating Data II
8-31	Dirección	9-67	Cód. estado 1	13-01	Evento arranque	14-90	Fault Level	15-80	Fan Running Hours
8-32	Velocidad en baudios	9-68	Cód. estado 1	13-02	Evento parada	15-0*	Datos func.	15-81	Preset Fan Running Hours
8-33	Paridad / Bits de parada	9-71	Grabar valores de datos	13-03	Reiniciar SLC	15-00	Horas de funcionamiento	15-9*	Inform. parámetro
8-34	Tiempo de ciclo estimado	9-72	Parámetros definidos (1)	13-10	Operando comparador	15-01	Horas funcionamiento.	15-92	Parámetros definidos
8-35	Retardo respuesta mín.	9-80	Parámetros definidos (2)	13-11	Operador comparador	15-02	Contador de kWh de entrada	15-93	Parámetros modificados
8-36	Retardo respuesta máx.	9-81	Parámetros definidos (3)	13-12	Valor comparador	15-03	Arranques	15-98	Drive Identification
8-37	Retardo máximo intercarac.	9-82	Parámetros definidos (4)	13-2*	Temporizadores	15-04	Sobretemper.	15-99	Metadatos parám.
8-40	Selección de telegrama	9-84	Parámetros definidos (5)	13-4*	Reglas lógicas	15-05	Sobretensión	16-0*	Lecturas de datos
8-42	PCD Write Configuration	9-90	Parámetros cambiados (1)	13-40	Regla lógica booleana 1	15-06	Reiniciar contador kWh	16-00	Estado general
8-43	PCD Read Configuration	9-91	Parámetros cambiados (2)	13-41	Operador regla lógica 1	15-07	Reinicio contador de horas funcionam.	16-01	Código de control
8-5*	Digital/Bus	9-92	Parámetros cambiados (3)	13-42	Regla lógica booleana 2	15-08	Núm. de arranques	16-02	Referencia [Unidad]
8-50	Selección inercia	9-93	Parámetros cambiados (4)	13-43	Operador regla lógica 2	15-1*	Ajustes reg. datos	16-03	Referencia %
8-52	Selección freno CC	9-94	Parámetros cambiados (5)	13-44	Regla lógica booleana 3	15-10	Variab. a registrar	16-05	Valor real princ. [%]
8-53	Selec. arranque	10-0**	Fieldbus CAN	13-5*	Estados	15-11	Intervalo de registro	16-09	Lectura personalizada
8-54	Selec. sentido inverso	10-0*	Ajustes comunes	13-51	Evento Controlador SL	15-12	Modo de disparo	16-1*	Estado motor
8-56	Selec. referencia interna	10-00	Protocolo CAN	13-52	Acción Controlador SL	15-13	Modo de registro	16-10	Potencia de entrada [kW]
8-7*	BACnet	10-01	Selec. velocidad en baudios	14-0**	Func. especiales	15-14	Muestras antes de disp.	16-11	Potencia de entrada [hp]
		10-02	ID MAC	14-0*	Commut. inversor	15-20	Registro histórico: Evento	16-12	Tensión motor
		10-05	Lectura contador errores transm.	14-01	Frecuencia conmutación	15-20	Registro histórico: Valor	16-13	Frecuencia
						15-21	Registro histórico: Valor	16-14	Intensidad motor

16-15	Frecuencia [%]	20-9*	Controlador PID	21-62	Tiempo integral 3 Ext.	23-8*	Contador de recuperación
16-16	Par [Nm]	20-91	Saturación de PID	21-63	Tiempo diferencial 3 Ext.	23-80	Factor referencia potencia
16-17	Velocidad [RPM]	20-93	Ganancia propor. PID	21-64	Límite ganancia dif. 3 ext.	23-81	Coste energético
16-18	Velocidad [RPM]	20-94	Tiempo integral PID	<b>22-** Funciones de aplicación</b>		23-82	Inversión
16-22	Par [%]	20-95	Tiempo diferencial PID	22-0*	Varios	23-83	Ahorro energético
16-3*	Estado Drive	20-96	Límite ganancia dif. dif. PID	22-00	Retardo parada ext.	23-84	Ahorro
16-30	Tensión Bus CC	<b>21-** Lazo cerrado ext.</b>	<b>PID ext.</b>	22-2*	Detección falta de caudal	<b>24-** Apl. Funcions 2</b>	
16-32	Energía freno / s	21-0*	Configuración auto. PID ext.	22-22	Detección falta de caudal	<b>24-0* Modo incendio</b>	
16-33	Energía freno / 2 min	21-00	Tipo de lazo cerrado	22-23	Función falta de caudal	24-00	Función modo incendio
16-34	Temp. disparador	21-01	Modo Configuración	22-24	Retardo falta de caudal	24-03	Fire Mode Min Reference
16-35	Térmico inversor	21-02	Cambio de salida PID	22-4*	Modo reposo	24-04	Fire Mode Max Reference
16-36	Int. Nom. Inv.	21-03	Nivel mínimo de realim.	22-40	Tiempo ejecución mín.	24-05	Referencia interna en modo incendio
16-37	Máx. Int. Inv.	21-04	Nivel máximo de realim.	22-41	Tiempo reposo mín.	24-06	Fuente referencia modo incendio
16-38	Estado criador SL	21-09	Ajuste autom. PID	22-42	Veloc. reinicio [RPM]	24-09	Manejo alarmas modo incendio
16-39	Temp. tarjeta control	21-1*	Ref./Realim. CL 1 ext.	22-43	Veloc. reinicio [Hz]	<b>24-1* Drive Bypass</b>	
16-40	Buffer de registro lleno.	21-10	Ref./Unidad realim. 1 Ext.	22-45	Refer. despertar/Dif. realim.	24-10	Función de bypass
16-41	Logging Buffer Full	21-11	Referencia mínima 1 Ext.	22-45	Refuerzo de consigna	24-11	Tiempo de retardo de bypass
16-43	Estado de acciones temporizadas	21-12	Referencia máxima 1 Ext.	22-46	Tiempo refuerzo máx.	<b>24-9* Func. multimotor</b>	
16-49	Origen del fallo de intensidad	21-13	Fuente referencia 1 Ext.	<b>22-6* Detección correa rota</b>		24-90	Función falta de motor
<b>16-5*</b>	<b>Ref. &amp; realim.</b>	21-14	Fuente realim. 1 Ext.	22-60	Func. correa rota	24-91	Missing Motor Coefficient 1
16-50	Referencia externa	21-15	Consigna 1 Ext.	22-61	Par correa rota	24-92	Missing Motor Coefficient 2
16-52	Realimentación [Unit]	21-17	Referencia 1 Ext. [Unidad]	22-62	Retardo correa rota	24-93	Missing Motor Coefficient 3
16-53	Referencia Digi pot	21-18	Realim. 1 Ext. [Unidad]	<b>22-7* Protección ciclo corto</b>		24-94	Missing Motor Coefficient 4
16-54	Realim. 1 [Unidad]	21-19	Salida 1 Ext. [%]	22-75	Protección ciclo corto	24-95	Función rotor bloqueado
16-55	Realim. 2 [Unidad]	<b>21-2* PID CL 1 ext.</b>	Control normal/inverso 1 Ext.	22-76	Intervalo entre arranques	24-96	Locked Rotor Coefficient 1
16-56	Realim. 3 [Unidad]	21-20	Ganancia proporcional 1 Ext.	22-77	Tiempo ejecución mín.	24-97	Locked Rotor Coefficient 2
16-58	Salida PID [%]	21-21	Ganancia proporcional 1 Ext.	<b>23-** Funciones basadas en el tiempo</b>		24-98	Locked Rotor Coefficient 3
<b>16-6*</b>	<b>Entradas y salidas</b>	21-22	Tiempo integral 1 Ext.	<b>23-0*</b>	<b>Acciones temporizadas</b>	24-99	Locked Rotor Coefficient 4
16-60	Entrada digital	21-23	Tiempo diferencial 1 Ext.	23-00	Tiempo activ.	<b>30-** Special Features</b>	
16-61	Terminal 53 ajuste conex.	21-24	Límite ganancia dif. 1 ext.	23-01	Acción activ.	<b>30-2* Adv. Start Adjust</b>	
16-62	Entrada analógica 53	21-3*	Ref./Realim. CL 2 ext.	23-02	Tiempo desactiv.	30-22	Locked Rotor Detection
16-63	Terminal 54 ajuste conex.	21-30	Ref./Unidad realim. 2 Ext.	23-03	Acción desactiv.	30-23	Locked Rotor Detection Time [s]
16-64	Entrada analógica 54	21-31	Referencia mínima 2 Ext.	23-04	Repetición	<b>31-** Opción Bypass</b>	
16-65	Salida analógica 42 [mA]	21-32	Referencia máxima 2 Ext.	<b>23-0*</b>	<b>Aj. acc. temp.</b>	31-00	Modo bypass
16-66	Salida digital [bin]	21-33	Fuente referencia 2 Ext.	23-08	Modo de acciones temporizadas	31-01	Retardo arranque bypass
16-67	Ent. pulsos #29 [Hz]	21-34	Fuente realim. 2 Ext.	23-09	Reactivación de acciones temporizadas	31-02	Retardo descom. bypass
16-68	Ent. pulsos #33 [Hz]	21-35	Consigna 2 Ext.	<b>23-1*</b>	<b>Mantenimiento</b>	31-03	Activación modo test
16-69	Salida pulsos #27 [Hz]	21-37	Referencia 2 Ext. [Unidad]	23-10	Elemento de mantenim.	31-10	Cód. estado bypass
16-70	Salida pulsos #29 [Hz]	21-38	Realim. 2 Ext. [Unidad]	23-11	Acción de mantenim.	31-11	Horas func. bypass
16-71	Salida Relé [bin]	21-39	Salida 2 Ext. [%]	23-12	Base tiempo mantenim.	31-19	Remote Bypass Activation
16-72	Contador A	<b>21-4* PID CL 2 ext.</b>	Control normal/inverso 2 Ext.	23-13	Intervalo tiempo mantenim.	<b>36-** Op. E/S program.</b>	
16-73	Contador B	21-40	Ganancia proporcional 2 Ext.	23-14	Fecha y hora mantenim.	<b>36-0* Modo E/S</b>	
16-75	Entr. analóg. X30/11	21-41	Ganancia proporcional 2 Ext.	<b>23-1*</b>	<b>Reinicio mantenim.</b>	36-00	Modo Terminal X49/1
16-76	Entr. analóg. X30/12	21-42	Tiempo integral 2 Ext.	23-15	Código reinicio mantenim.	36-01	Modo Terminal X49/3
16-77	Salida analógica X30/8 [mA]	21-43	Tiempo diferencial 2 Ext.	23-16	Texto mantenim.	36-02	Modo Terminal X49/5
<b>16-8*</b>	<b>Fieldb. y puerto FC</b>	21-44	Límite ganancia dif. 2 ext.	<b>23-5*</b>	<b>Registro energía</b>	36-03	Modo Terminal X49/7
16-80	Fieldbus CTW 1	<b>21-5*</b>	Ref./Realim. CL 3 ext.	23-50	Resolución registro energía	36-04	Modo Terminal X49/9
16-82	Fieldbus REF 1	21-50	Ref./Unidad realim. 3 Ext.	23-51	Inicio período	36-05	Modo Terminal X49/11
16-84	Opción comun. STW	21-51	Referencia mínima 3 Ext.	23-53	Registro energía	<b>36-1* Entr. analóg. X49/1</b>	
16-85	Puerto FC CTW 1	21-52	Referencia máxima 3 Ext.	23-54	Reiniciar registro energía	36-10	Terminal X49/1 baja tensión
16-86	Puerto FC REF 1	21-53	Fuente referencia 3 Ext.	<b>23-6*</b>	<b>Tendencias</b>	36-11	Terminal X49/1 intensidad baja
<b>16-9*</b>	<b>Lect. diagnóstico</b>	21-54	Fuente realim. 3 Ext.	23-60	Variable de tendencia	36-12	Terminal X49/1 alta tensión
16-90	Código de alarma	21-55	Consigna 3 Ext.	23-61	Datos bin continuos	36-13	Terminal X49/1 intensidad alta
16-91	Código de alarma 2	21-57	Referencia 3 Ext. [Unidad]	23-62	Datos bin temporizados	36-14	Terminal X49/1 valor bajo ref. /realim
16-92	Código de advertencia	21-58	Realim. 3 Ext. [Unidad]	23-63	Inicio período temporizado	36-15	Terminal X49/1 valor alto ref. /realim
16-93	Código de advertencia 2	21-59	Salida 3 Ext. [%]	23-64	Fin período temporizado	36-16	Term. X49/1, const. tiempo filtro
16-94	Cód. estado amp	<b>21-6* PID CL 3 ext.</b>	Control normal/inverso 3 Ext.	23-65	Valor bin mínimo	36-17	Terminal X49/1 cero activo
16-95	Código de estado ampl. 2	21-60	Control normal/inverso 3 Ext.	23-66	Reiniciar datos bin continuos	<b>36-2* Entr. analóg. X49/3</b>	
16-96	Cód. de mantenimiento	21-61	Ganancia proporcional 3 Ext.	23-67	Reiniciar datos bin temporizados	36-20	Terminal X49/3 baja tensión



- 36-21 Terminal X49/3 intensidad baja
- 36-22 Terminal X49/3 alta tensión
- 36-23 Terminal X49/3 intensidad alta
- 36-24 Terminal X49/3 valor bajo ref./realim
- 36-25 Terminal X49/3 valor alto ref./realim
- 36-26 Term. X49/3 const. tiempo filtro
- 36-27 Terminal X49/3 cero activo
- 36-3\* Entr. analóg. X49/5**
- 36-30 Terminal X49/5 baja tensión
- 36-31 Terminal X49/5 intensidad baja
- 36-32 Terminal X49/5 alta tensión
- 36-33 Terminal X49/5 intensidad alta
- 36-34 Terminal X49/5 valor bajo ref./realim
- 36-35 Terminal X49/5 valor alto ref./realim
- 36-36 Term. X49/5, const. tiempo filtro
- 36-37 Terminal X49/5 cero activo
- 36-4\* Salida X49/7**
- 36-40 Terminal X49/7 Salida analógica
- 36-41 Terminal X49/7 Salida digital
- 36-42 Terminal X49/7 escala mín.
- 36-43 Terminal X49/7 escala máx.
- 36-44 Terminal X49/7 control de bus
- 36-45 Term. X49/7 Tiempo lím. sal. pred.
- 36-5\* Salida X49/9**
- 36-50 Terminal X49/9 Salida analógica
- 36-51 Terminal X49/9 Salida digital
- 36-52 Terminal X49/9 escala mín.
- 36-53 Terminal X49/9 escala máx.
- 36-54 Terminal X49/9 control de bus
- 36-55 Term. X49/9 Tiempo lím. sal. pred.
- 36-6\* Salida X49/11**
- 36-60 Terminal X49/11 Salida analógica
- 36-61 Terminal X49/11 Salida digital
- 36-62 Terminal X49/11 escala mín.
- 36-63 Terminal X49/11 escala máx.
- 36-64 Terminal X49/11 control de bus
- 36-65 Term. X49/11 Tiempo lím. sal. pred.

## 5.6 Ajustes de fábrica específicos

Los convertidores de frecuencia suministrados como parte de un equipo Trane pueden contar con ajustes de fábrica específicos. Después de restaurar los valores de fábrica del convertidor de frecuencia, estos ajustes de parámetros se usarán por defecto. Consulte más adelante los ajustes específicos del equipo.

Parámetro	Valor predeterminado de Trane
0-01 Idioma	[22] Inglés EE. UU.
0-03 Ajustes regionales	[1] Norteamérica
0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1	[1662] Entr. analóg. 53
0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3	[1611] Potencia [CV]
0-40 Botón (Hand on) en LCP	[0] Desactivado
1-03 Características de par	[1] Variable
1-21 Potencia motor [CV]	CV indicados en la placa de características del motor
1-22 Tensión motor	Tensión indicada en la placa de características del motor
1-24 Intensidad motor	FLA (amperaje de carga completa) indicado en la placa de características del motor
1-25 Veloc. nominal motor	Velocidad del motor indicada en la placa de características del motor
1-73 Motor en giro	[1] Activado
2-00 Intensidad CC mantenida/precalent.	0%
2-01 Intens. freno CC	0%
2-04 Velocidad de conexión del freno CC [Hz]	10 Hz
3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa	30 s
3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa	30 s
4-12 Límite bajo veloc. motor [Hz]	IntelliPak 22 Hz Voyager III 35 Hz
4-18 Límite intensidad	100%
5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2] Inercia inversa
6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	IntelliPak 22 Hz Voyager III 35 Hz
14-01 Frecuencia conmutación	208 / 203 V, 30 CV e inferior a 8 kHz, superior a 5 kHz 460 / 575 V, 60 CV e inferior a 8 kHz, superior a 5 kHz
14-12 Función desequil. alimentación	[3] Reducción de potencia
14-20 Modo Reset	[3] Reset autom. x 3

Parámetro	Valor predeterminado de Trane
14-60 Funcionamiento con sobretemp.	[1] Reducción de potencia
14-61 Funcionamiento con inversor sobrecarg.	[1] Reducción de potencia

Tabla 5.4 Trane IntelliPak™, IntelliPak™ II y Voyager III™

Parámetro	Valor predeterminado de Trane
0-03 Ajustes regionales	[1] Norteamérica
1-21 Potencia motor [CV]	CV indicados en la placa de características del motor
1-22 Tensión motor	Tensión indicada en la placa de características del motor
1-24 Intensidad motor	FLA (amperaje de carga completa) indicado en la placa de características del motor
1-25 Veloc. nominal motor	Velocidad del motor indicada en la placa de características del motor
1-73 Motor en giro	[Activado]
3-03 Referencia máxima	60 Hz o (para convertidor de frecuencia directo) ajuste para la aplicación
3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa	30 s
3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa	30 s
4-12 Límite bajo veloc. motor [Hz]	20 Hz
4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]	60 Hz o (para convertidor de frecuencia directo) ajuste para la aplicación
5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2] Inercia inversa
6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	20 Hz
6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	60 Hz o (para convertidor de frecuencia directo) ajuste para la aplicación
14-01 Frecuencia conmutación	208 / 230 V, 30 CV e inferior a 8 kHz, superior a 5 kHz 460 / 575 V, 60 CV e inferior a 8 kHz, superior a 5 kHz

Tabla 5.5 Climate Changer™ de la serie M y de la serie T de Trane, Performance Climate Changer™ (interiores y exteriores)

Parámetro	Valor predeterminado de Trane
0-01 Idioma	[22] Inglés EE. UU.
0-03 Ajustes regionales	[1] Norteamérica
0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3	[1611] Potencia [CV]
1-21 Potencia motor [CV]	CV indicados en la placa de características del motor
1-22 Tensión motor	Tensión indicada en la placa de características del motor
1-24 Intensidad motor	FLA (amperaje de carga completa) indicado en la placa de características del motor
1-25 Veloc. nominal motor	Velocidad del motor indicada en la placa de características del motor
1-73 Motor en giro	[1] Activado
3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa	30 s
3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa	30 s
4-12 Límite bajo veloc. motor [Hz]	22 Hz
5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2] Inercia inversa, comercial e independiente [0] Sin funcionamiento, Climate Changer unitario
6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	22 Hz
14-01 Frecuencia conmutación	8 kHz
14-12 Función desequil. alimentación	[3] Reducción de potencia
14-21 Tiempo de reinicio automático	3 s
14-60 Funcionamiento con sobretemp.	[1] Reducción de potencia

**Tabla 5.6 Climate Changer™ comercial, independiente y unitario de Trane**

## 5.7 Programación remota con Utilidad para convertidor de frecuencia Trane (TDU)

Trane cuenta con un programa de software para el desarrollo, el almacenamiento y la transferencia de la programación del convertidor de frecuencia. El Utilidad para convertidor de frecuencia Trane (TDU) permite al usuario conectar un PC al convertidor de frecuencia y realizar una programación en vivo en lugar de utilizar el LCP. Además, toda la programación del convertidor de frecuencia puede realizarse sin estar conectado y descargarse en el convertidor de frecuencia. También puede cargarse todo el perfil del convertidor de frecuencia en el PC para almacenamiento de seguridad o análisis.

El conector USB o el terminal RS-485 está disponible para su conexión al convertidor de frecuencia.

## 6 Ejemplos de configuración de la aplicación

### 6.1 Introducción

Los ejemplos de esta sección pretenden ser una referencia rápida para aplicaciones comunes.

- Los ajustes de parámetros son los valores regionales predeterminados, salvo que se indique lo contrario (seleccionado en 0-03 Ajustes regionales).
- Los parámetros asociados con los terminales y sus ajustes se muestran al lado de los dibujos.
- Cuando se necesitan ajustes de conmutación para los terminales analógicos A53 o A54, también se mostrarán.

### 6.2 Ejemplos de aplicaciones

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-29 Adaptación automática del motor (AMA)	[1] Act. AMA completo
D IN	19		
COM	20		
D IN	27	5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2]* Inercia inversa
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		* = Valor predeterminado	
		<b>Notas / comentarios:</b> el grupo de parámetros 1-2* debe ajustarse de acuerdo con el motor. D IN 37 es opcional.	

Tabla 6.1 AMA con T27 conectado

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27	1-29 Adaptación automática del motor (AMA)	[1] Act. AMA completo
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		* = Valor predeterminado	
		<b>Notas / comentarios:</b> el grupo de parámetros 1-2* debe ajustarse de acuerdo con el motor. D IN 37 es opcional.	

Tabla 6.2 AMA sin T27 conectado

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		* = Valor predeterminado	
		<b>Notas / comentarios:</b> D IN 37 es opcional.	

Tabla 6.3 Referencia analógica de velocidad (tensión)

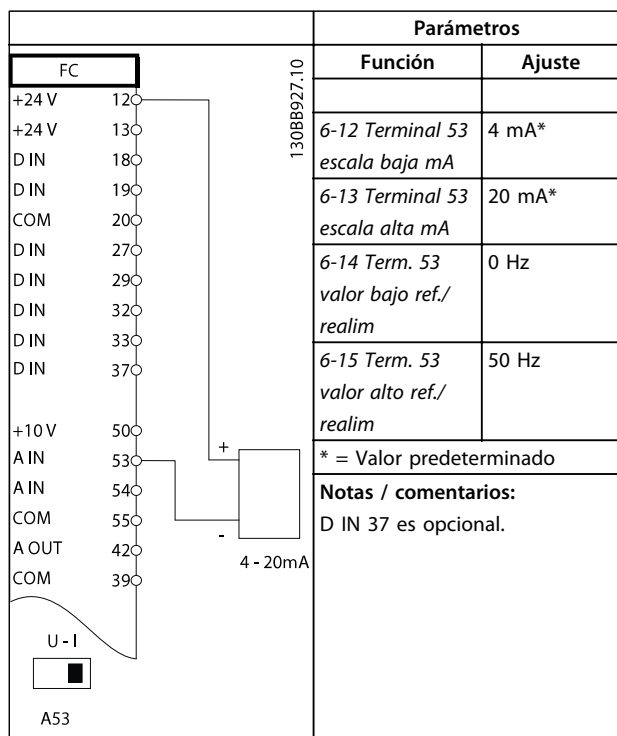


Tabla 6.4 Referencia analógica de velocidad (intensidad)

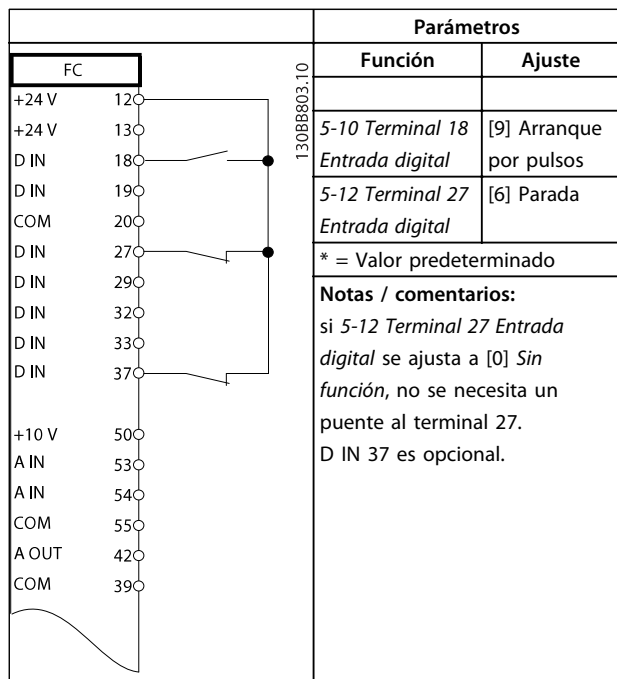
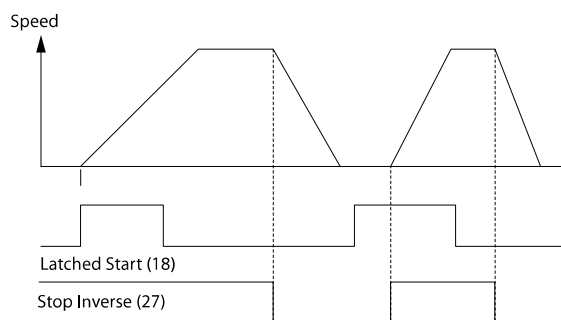


Tabla 6.5 Arranque / Parada de pulsos



130BB806.10

Ilustración 6.1 Arranque de pulsos / parada inversa

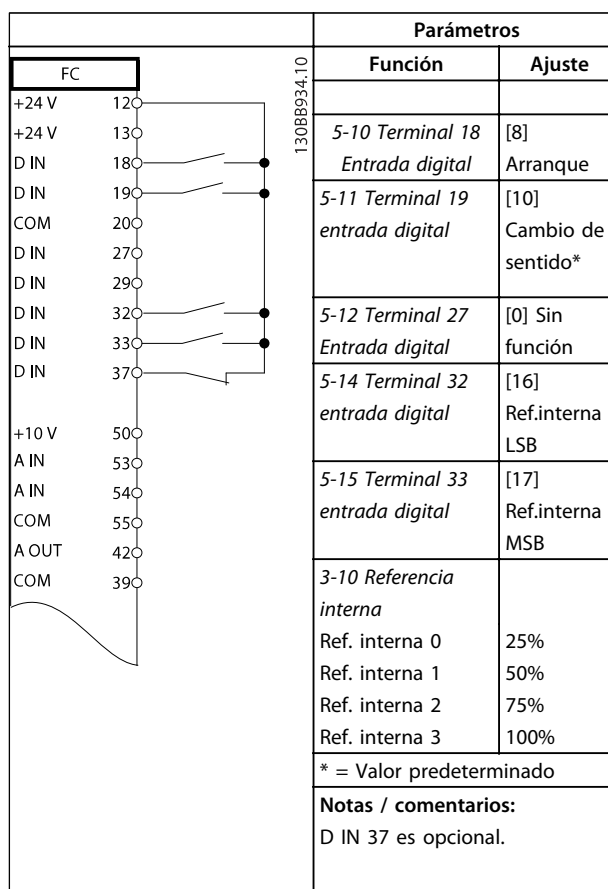


Tabla 6.6 Arranque / parada con cambio de sentido y cuatro velocidades predeterminadas

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	5-11 Terminal 19 <i>entrada digital</i>	[1] Reinicio
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	* = Valor predeterminado	
A IN	53	<b>Notas / comentarios:</b> D IN 37 es opcional.	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabla 6.7 Reinicio de alarma externa

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	5-10 Terminal 18 <i>Entrada digital</i>	[8] Arranque*
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	* = Valor predeterminado	
A IN	53	<b>Notas / comentarios:</b> D IN 37 es opcional.	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabla 6.9 Aceleración / Deceleración

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	6-10 Terminal 53 <i>escala baja V</i>	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	* = Valor predeterminado	
A IN	53	6-11 Terminal 53 <i>escala alta V</i>	
A IN	54	6-14 Term. 53 <i>valor bajo ref./realim</i>	
COM	55	6-15 Term. 53 <i>valor alto ref./realim</i>	
A OUT	42	<b>Notas / comentarios:</b>	
COM	39		

Tabla 6.8 Referencia de velocidad (con un potenciómetro manual)

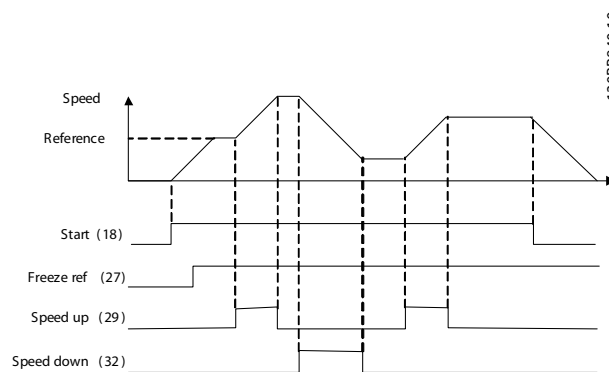


Ilustración 6.2 Aceleración / Deceleración

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	8-30 <i>Protocolo</i>	FC*
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	18	8-31 <i>Dirección</i>	1*
D IN	19	8-32 <i>Velocidad en baudios</i>	9600*
COM	20	* = Valor predeterminado	
D IN	27	<b>Notas / comentarios:</b> seleccione el protocolo, la dirección y la velocidad en baudios en los parámetros mencionados anteriormente. D IN 37 es opcional.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55	<b>Notas / comentarios:</b> si solo se desea una advertencia, 1-90 <i>Protección térmica motor</i> debe estar ajustado en [1] Advert. termistor. D IN 37 es opcional.	
A OUT	42		
COM	39		
R1	01		
	02		
	03		
R2	04		
	05		
	06		
	61		
	68		
	69		

Tabla 6.10 Conexión de red RS-485

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	1-90 <i>Protección térmica motor</i>	[2] Descon. termistor
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	18	1-93 <i>Fuente de termistor</i>	[1] Entrada analógica 53
COM	20	* = Valor predeterminado	
D IN	27	<b>Notas / comentarios:</b> si solo se desea una advertencia, 1-90 <i>Protección térmica motor</i> debe estar ajustado en [1] Advert. termistor. D IN 37 es opcional.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55	<b>Notas / comentarios:</b> si solo se desea una advertencia, 1-90 <i>Protección térmica motor</i> debe estar ajustado en [1] Advert. termistor. D IN 37 es opcional.	
A OUT	42		
COM	39		
U-I			
A53			

Tabla 6.11 Termistor del motor

## PRECAUCIÓN

Los termistores deben utilizar aislamiento reforzado o doble para cumplir los requisitos de aislamiento PELV.

## 7 Mensajes de estado

### 7.1 Pantalla de estado

Cuando el convertidor de frecuencia está en modo de estado, los mensajes de estado se generan automáticamente desde el convertidor de frecuencia y aparecen en la línea inferior de la pantalla (consulte *Ilustración 7.1*.)

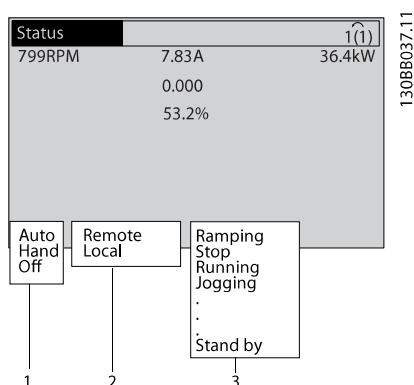


Ilustración 7.1 Pantalla de estado

- La primera parte de la línea de estado indica dónde se origina el comando de parada / arranque.
- La segunda parte de la línea de estado indica dónde se origina el control de velocidad.
- La última parte de la línea de estado proporciona el estado actual del convertidor de frecuencia. Muestra el modo operativo en que se halla el convertidor de frecuencia.

### ¡NOTA!

En modo automático / remoto, el convertidor de frecuencia necesita comandos externos para ejecutar funciones.

### 7.2 Definiciones del mensaje de estado

Tabla 7.1 a Tabla 7.3 definen el significado de los mensajes de estado mostrados.

Off	El convertidor de frecuencia no reacciona ante ninguna señal de control hasta que se pulsa [Auto On] o [Hand On].
Auto On	El convertidor de frecuencia se controla mediante los terminales de control y / o la comunicación serie.
	El convertidor de frecuencia puede controlarse con las teclas de navegación del LCP. Los comandos de parada, el reinicio, el cambio de sentido, el freno de CC y otras señales aplicadas a los terminales de control pueden invalidar el control local..

Tabla 7.1 Modo funcionamiento

Remota	La referencia de velocidad procede de señales externas, comunicación serie o referencias internas predeterminadas.
Local	El convertidor de frecuencia usa valores de control [Hand On] o de referencia procedentes del LCP.

Tabla 7.2 Origen de referencia

Freno de CA	Se ha seleccionado freno de CA en 2-10 <i>Función de freno</i> . El freno de CA sobremagnetiza el motor para conseguir una ralentización controlada.
Finalizar AMA OK	La adaptación automática del motor (AMA) se ha efectuado correctamente.
AMA listo	AMA está lista para arrancar. Pulse [Hand On] para arrancar.
AMA en funcionamiento	El proceso AMA se está realizando.
Frenado	El chopper de frenado está en funcionamiento. La energía regenerativa es absorbida por la resistencia de freno.
Frenado máx.	El chopper de frenado está en funcionamiento. Se ha alcanzado el límite de potencia para la resistencia de freno definido en 2-12 <i>Límite potencia de freno (kW)</i> .



Inercia	<ul style="list-style-type: none"> <li>Inercia inversa se ha seleccionado como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* <i>Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está conectado.</li> <li>Inercia activada por comunicación serie.</li> </ul>
Desaceleración controlada	<p>Se ha seleccionado Desacel. controlada en 14-10 <i>Fallo aliment.</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>La tensión de red está por debajo del valor ajustado en el 14-11 <i>Tensión de red en fallo de red</i> en caso de fallo de la red</li> <li>El convertidor de frecuencia desacelera el motor utilizando una rampa de deceleración controlada.</li> </ul>
Intens. alta	La intensidad de salida del convertidor de frecuencia está por encima del límite fijado en 4-51 <i>Advert. Intens. alta</i> .
Intens. baja	La intensidad de salida del convertidor de frecuencia está por debajo del límite fijado en 4-52 <i>Advert. Veloc. baja</i> .
CC mantenida	Se ha seleccionado CC mantenida en 1-80 <i>Función de parada</i> y hay activo un comando de parada. El motor se mantiene por una intensidad de CC fijada en 2-00 <i>Intensidad CC mantenida/precalent.</i> .
Parada CC	<p>El motor es mantenido con una intensidad de CC (2-01 <i>Intens. freno CC</i>) durante un tiempo especificado (2-02 <i>Tiempo de frenado CC</i>).</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>El freno de CC está activado en 2-03 <i>Velocidad activación freno CC [RPM]</i> y hay activo un comando de parada.</li> <li>Se ha seleccionado Freno de CC (inverso) como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* <i>Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está activo.</li> <li>El freno de CC se activa a través de la comunicación serie.</li> </ul>
Realimentación alta	La suma de todas las realimentaciones activas está por encima del límite de realimentación fijado en 4-57 <i>Advertencia realimentación alta</i> .
Realimentación baja	La suma de todas las realimentaciones activas está por debajo del límite de realimentación fijado en 4-56 <i>Advertencia realimentación baja</i> .

Mant. salida	<p>La referencia remota está activa, lo que mantiene la velocidad actual.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Se ha seleccionado Mantener salida como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* <i>Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente está activo. El control de velocidad solo es posible mediante las funciones de terminal Aceleración y Deceleración.</li> <li>La rampa mantenida se activa a través de la comunicación serie.</li> </ul>
Solicitud de mantener salida	Se ha emitido un comando de Mantener salida, pero el motor permanece parado hasta que se recibe una señal de permiso de arranque.
Mantener ref.	Se ha seleccionado Mantener referencia como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* <i>Entradas digitales</i> ). El terminal correspondiente está activo. El convertidor de frecuencia guarda la referencia actual. Ahora, el cambio de la referencia solo es posible a través de las funciones de terminal Aceleración y Deceleración.
Solicitud de velocidad fija	Se ha emitido un comando de velocidad fija, pero el motor permanece parado hasta que se recibe una señal de permiso de arranque a través de una entrada digital.
Velocidad fija	<p>El motor está funcionando como se programó en 3-19 <i>Velocidad fija [RPM]</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Se ha seleccionado Velocidad fija como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* <i>Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente (p. ej., terminal 29) está activo.</li> <li>La función Velocidad fija se activa a través de la comunicación serie.</li> <li>Se ha seleccionado Velocidad fija como reacción para una función de control (p. ej., Sin señal). La función de control está activa.</li> </ul>
Compr. motor	En 1-80 <i>Función de parada</i> , se seleccionó la función <i>Compr. motor</i> . El comando de parada está activo. Para garantizar que haya un motor conectado al convertidor de frecuencia, se aplica al motor una intensidad de prueba permanente.
Control OVC	Se ha activado el control de <i>sobretensión</i> en 2-17 <i>Control de sobretensión, [2] Activado</i> . El motor conectado alimenta al convertidor de frecuencia con energía regenerativa. El control de sobretensión ajusta la relación V / Hz para hacer funcionar el motor en modo controlado y evitar que el convertidor de frecuencia se desconecte.

Apag. un. pot.	(Solo para convertidores de frecuencia con una fuente de alimentación externa de 24 V instalada.) Se corta la alimentación de red al convertidor de frecuencia, pero la tarjeta de control se alimenta con la fuente externa de 24 V.
Modo protect.	El modo de protección está activo. La unidad ha detectado un estado grave (una sobreintensidad o una sobretensión). <ul style="list-style-type: none"> <li>Para impedir la desconexión, la frecuencia de conmutación se reduce a 4 kHz.</li> <li>Si es posible, el modo de protección finaliza tras aproximadamente 10 s.</li> <li>El modo de protección puede restringirse en <i>14-26 Ret. de desc. en fallo del convert.</i></li> </ul>
Parada ráp.	El motor desacelera cuando se utiliza <i>3-81 Tiempo rampa parada rápida</i> . <ul style="list-style-type: none"> <li>Se ha seleccionado <i>Parada rápida inversa</i> como una función para una entrada digital (grupo de parámetros <i>5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está activo.</li> <li>La función de parada rápida fue activada a través de la comunicación serie.</li> </ul>
En rampa	El motor está acelerando / desacelerando utilizando la Rampa de aceleración / de aceleración activa. Todavía no se ha alcanzado la referencia, un valor límite o una parada.
Ref. alta	La suma de todas las referencias activas está por encima del límite de referencia fijado en <i>4-55 Advertencia referencia alta</i> .
Ref. baja	La suma de todas las referencias activas está por debajo del límite de referencia fijado en <i>4-54 Advertencia referencia baja</i> .
Func. en ref.	El convertidor de frecuencia está funcionando en el intervalo de referencias. El valor de realimentación coincide con el valor de consigna.
Solicitud de ejecución	Se ha emitido un comando de arranque, pero el motor estará parado hasta que reciba una señal de permiso de arranque a través de una entrada digital.
En func.	El convertidor de frecuencia acciona el motor.
Modo ir a dormir	La función de ahorro de energía está activada. Esto significa que actualmente el motor está parado, pero se volverá a arrancar automáticamente cuando sea necesario.
Velocidad alta	La velocidad del motor está por encima del valor fijado en <i>4-53 Advert. Veloc. alta</i> .
Velocidad baja	La velocidad del motor está por debajo del valor fijado en <i>4-52 Advert. Veloc. baja</i> .

Interrupción	En modo Auto On, el convertidor de frecuencia arranca el motor con una señal de arranque procedente de una entrada digital o comunicación serie.
Retardo arr.	En <i>1-71 Retardo arr.</i> se ajustó un tiempo de arranque retardado. Se ha activado un comando de arranque y el motor arrancará cuando finalice el tiempo de retardo de arranque.
Arr. NOR/INV.	Se han seleccionado arranque normal y arranque inverso como funciones para dos entradas digitales diferentes (grupo de parámetros <i>5-1* Entradas digitales</i> ). El motor arrancará en normal o inverso en función del terminal correspondiente que se active.
Parada	El convertidor de frecuencia ha recibido un comando de parada procedente del LCP, una entrada digital o una comunicación serie.
Desconexión	Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez que se ha eliminado la causa de la alarma, el convertidor de frecuencia puede reiniciarse manualmente pulsando [Reset] o remotamente a través de los terminales de control o comunicación en serie.
Bloqueo por alarma	Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez se ha despejado la causa de la alarma, debe conectarse de nuevo la potencia al convertidor de frecuencia. El convertidor de frecuencia puede reiniciarse manualmente pulsando [Reset] o remotamente con los terminales de control o comunicación serie.

Tabla 7.3 Estado de funcionamiento

**¡NOTA!**

**En modo automático / remoto, el convertidor de frecuencia necesita comandos externos para ejecutar funciones.**

## 8 Advertencias y alarmas

### 8.1 Monitorización del sistema

El convertidor de frecuencia monitoriza el estado de su potencia de entrada, salida y factores del motor, así como otros indicadores de rendimiento del sistema. Una advertencia o una alarma no tiene por qué indicar necesariamente un problema interno en el convertidor de frecuencia. En muchos casos, indica fallos en la tensión de entrada, carga del motor o temperatura, señales externas u otras áreas monitorizadas por la lógica interna del convertidor de frecuencia. Asegúrese de inspeccionar esas áreas externas del convertidor de frecuencia tal y como se indica en la alarma o advertencia.

### 8.2 Tipos de advertencias y alarmas

#### Advertencias

Se emite una advertencia cuando un estado de alarma es inminente o cuando se da una condición de funcionamiento anormal que puede conllevar una alarma en el convertidor de frecuencia. Una advertencia se elimina por sí sola cuando desaparece la causa.

#### Alarmas

##### Desconexión

Una alarma se emite cuando el convertidor de frecuencia se desconecta, es decir, cuando el convertidor de frecuencia suspende el funcionamiento para impedir daños en el convertidor o en el sistema. El motor se parará por inercia. La lógica del convertidor de frecuencia seguirá funcionando y monitorizará el estado del convertidor de frecuencia. Una vez solucionada la causa del fallo, podrá reiniciarse el convertidor de frecuencia. Estará listo otra vez para su funcionamiento.

Una desconexión puede reiniciarse de 4 modos

- Pulse [Reset] en el LCP
- Con un comando de entrada digital de reinicio
- Con un comando de entrada de reinicio de comunicación serie.
- Con un reinicio automático

Si una alarma hace que el convertidor de frecuencia se bloquee, es necesario desconectar y volver a conectar la potencia de entrada. El motor se parará por inercia. La lógica del convertidor de frecuencia seguirá funcionando y monitorizará el estado del convertidor de frecuencia. Desconecte la potencia de entrada del convertidor de frecuencia y corrija la causa del fallo. A continuación, restablezca la potencia. Esta acción pone al convertidor de frecuencia en estado de desconexión, tal y como se

describió anteriormente, y puede reiniciarse mediante cualquiera de esos 4 modos.

### 8.3 Displays de advertencias y alarmas

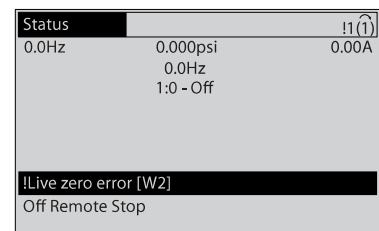


Ilustración 8.1 Display de advertencia

Una alarma o una alarma de bloqueo de desconexión parpadeará en el display junto con el número de alarma.

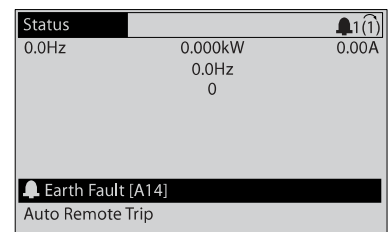


Ilustración 8.2 Display de alarma

Además del texto y el código de alarma en el LCP del convertidor de frecuencia, hay tres luces indicadoras de estado.

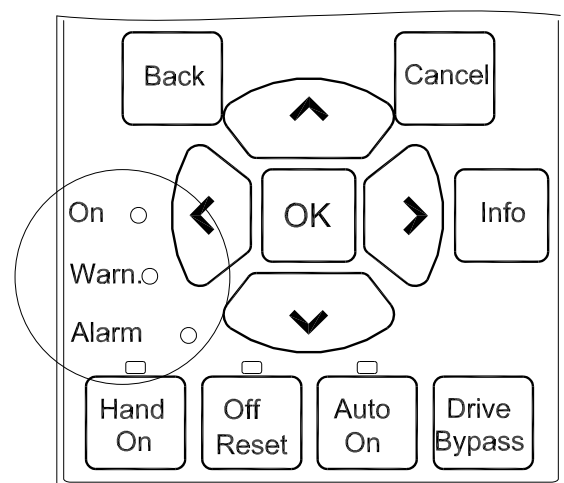


Ilustración 8.3 Luces indicadoras del estado

	LED de advertencia	LED de alarma
Sí	Sí	Off
Alarma	Off	Encendido (parpadeando)
Bloqueo por alarma	Sí	Encendido (parpadeando)

**Tabla 8.1 Descripción de las luces indicadoras del estado**

## 8.4 Definiciones de advertencia y alarma

La *Tabla 8.2* indica si se emite una advertencia antes de una alarma y si la alarma desconecta o bloquea por alarma la unidad.

N.º	Descripción	Sí	Alarma / Desconexión	Alarma / Bloqueo por alarma	Referencia de parámetros
1	10 V bajo	X			
2	Error de cero activo	(X)	(X)		6-01 Función Cero Activo
4	Pérdida de fase de red	(X)	(X)	(X)	14-12 Función desequil. alimentación
5	Tensión alta del enlace de CC	X			
6	Tensión baja del enlace de CC	X			
7	Sobretensión de CC	X	X		
8	Subtensión de CC	X	X		
9	Inversor sobrecargado	X	X		
10	Sobretemperatura del ETR del motor	(X)	(X)		1-90 Protección térmica motor
11	Sobretemperatura del termistor del motor	(X)	(X)		1-90 Protección térmica motor
12	Límite de par	X	X		
13	Sobrecorriente	X	X	X	
14	Fallo a tierra	X	X	X	
15	Hardware incompatible		X	X	
16	Cortocircuito		X	X	
17	Tiempo límite de código de control	(X)	(X)		8-04 Función tiempo límite ctrl.
18	Arranque fallido		X		1-77 Compressor Start Max Speed [RPM], 1-79 Compressor Start Max Time to Trip, 1-03 Características de par
23	Fallo del ventilador interno	X			
24	Fallo del ventilador externo	X			14-53 Monitor del ventilador
25	Resistencia de freno cortocircuitada	X			
26	Límite de potencia de la resistencia de freno	(X)	(X)		2-13 Ctrl. Potencia freno
27	Chopper de frenado cortocircuitado	X	X		
28	Comprobación del freno	(X)	(X)		2-15 Comprobación freno
29	Sobretemperatura del convertidor de frecuencia	X	X	X	
30	Falta la fase U del motor	(X)	(X)	(X)	4-58 Función Fallo Fase Motor
31	Falta la fase V del motor	(X)	(X)	(X)	4-58 Función Fallo Fase Motor
32	Falta la fase W del motor	(X)	(X)	(X)	4-58 Función Fallo Fase Motor
33	Fallo en la carga de arranque		X	X	
34	Fallo de comunicación del bus de campo	X	X		
35	Fuera del intervalo de frecuencia	X	X		
36	Fallo de red	X	X		
37	Desequilibrio de fase	X	X		

N.º	Descripción	Sí	Alarma / Desconexión	Alarma / Bloqueo por alarma	Referencia de parámetros
38	Fallo interno		X	X	
39	Sensor del disipador		X	X	
40	Sobrecarga de la salida digital del terminal 27	(X)			E-00 Digital I/O Mode, 5-01 Terminal 27 modo E/S
41	Sobrecarga de la salida digital del terminal 29	(X)			E-00 Digital I/O Mode, 5-02 Terminal 29 modo E/S
42	Sobrecarga de la salida digital en X30/6	(X)			5-32 Term. X30/6 salida dig. (MCB 101)
42	Sobrecarga de la salida digital en X30/7	(X)			5-33 Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)
46	Alimentación de la tarjeta de pot.		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 Velocidad baja desconexión [RPM]
50	Fallo de calibración AMA		X		
51	Comprobación del AMA de $U_{nom}$ e $I_{nom}$		X		
52	Baja $I_{nom}$ del AMA		X		
53	Motor del AMA demasiado grande		X		
54	Motor del AMA demasiado pequeño		X		
55	Parámetro del AMA fuera del intervalo		X		
56	AMA interrumpida por el usuario		X		
57	Tiempo límite del AMA		X		
58	Fallo interno del 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	Sobretemperatura en placa de control	X	X	X	
66	Temperatura del disipador baja	X			
67	La configuración de opciones ha cambiado		X		
69	Temp. de tarjeta de pot.		X	X	
70	Configuración de FC incorr.			X	
72	Fallo peligroso			X <sup>1)</sup>	
73	Reinicio autom. de parada de seguridad				
76	Configuración de la unidad de potencia	X			
77	M. ahorro en.				
79	Conf. PS incorrecta		X	X	
80	Convertidor inicializado a valor predeter- minado		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	Arranque retardado	X			22-7*
97	Parada retardada	X			22-7*
98	Fallo de reloj	X			0-7*
201	M de incendio activado				
202	Límites de m de incendio excedidos				
203	Falta el motor				

N.º	Descripción	Sí	Alarma / Desconexión	Alarma / Bloqueo por alarma	Referencia de parámetros
204	Rotor bloqueado				
243	IGBT del freno	X	X		
244	Temp. del disipador	X	X	X	
245	Sensor del disipador		X	X	
246	Alimentación de la tarjeta de pot.		X	X	
247	Temp. de la tarjeta de pot.		X	X	
248	Conf. PS incorrecta		X	X	
250	Nuevas piezas de recambio			X	
251	Nuevo código descriptivo		X	X	

Tabla 8.2 Lista de códigos de alarma / advertencia

(X) En función del parámetro

<sup>1)</sup> No puede realizarse el reinicio automático a través de 14-20 Modo Reset

## **⚠️ ADVERTENCIA**

### Procedimientos de mantenimiento peligrosos

Los procedimientos de mantenimiento y de localización de averías que se recomiendan en este apartado del manual pueden conllevar riesgos eléctricos, mecánicos u otros peligros potenciales de seguridad. Siga siempre las advertencias de seguridad relacionadas con estos procedimientos que se proporcionan en este manual. A menos que se especifique lo contrario, desconecte toda la potencia eléctrica, incluida la desconexión remota, y descargue todos los dispositivos almacenadores de energía, como los condensadores, antes de realizar el mantenimiento. Siga todos los procedimientos pertinentes de bloqueo / señalización para asegurarse de que la potencia no sea conectada de forma involuntaria. Cuando sea necesario trabajar con componentes alimentados eléctricamente, haga que estas tareas las realice un electricista titulado u otra persona que haya sido adiestrada en el manejo de componentes bajo tensión eléctrica. El hecho de no respetar todas las advertencias de seguridad proporcionadas en este manual puede provocar lesiones graves e incluso la muerte.

La información sobre advertencias / alarmas que se incluye a continuación define la situación de cada advertencia / alarma, indica la causa probable de dicha situación y explica con detalle la solución o el procedimiento de localización y resolución de problemas.

### 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 fuente de alimentación de 10 V está sobrecargada. Máx. 15 mA o mínimo 590 Ω.

Esta situación puede estar causada por un cortocircuito en un potenciómetro conectado o por un cableado incorrecto del potenciómetro.

#### Resolución 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.

### ADVERTENCIA / ALARMA 2, Error de cero activo

Esta advertencia o alarma solo aparece si ha sido programada por el usuario en el 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 situación puede ser causada por un cable roto o por una avería del dispositivo que envía la señal.

#### Resolución del problema

Compruebe las conexiones de todos los terminales de entrada analógica. Terminales 53 y 54 de la tarjeta de control para señales, terminal 55 común; terminales 11 y 12 del MCB 101 para señales, terminal 10 común; terminales 1, 3, 5 del MCB 109 para señales, terminales 2, 4, 6 comunes.

Compruebe que la programación del convertidor de frecuencia y los ajustes de conmutación concuerdan con el tipo de señal analógica.

Lleve a cabo la prueba de señales en el terminal de entrada.

**ADVERTENCIA / ALARMA 4, Pérdida de fase de red**

Falta una fase en el lado de alimentación, 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 *14-12 Función desequil. alimentación*.

**Resolución del problema**

Compruebe la tensión de alimentación y las intensidades de alimentación del convertidor de frecuencia.

**ADVERTENCIA 5, Tensión alta del enlace de CC**

La tensión del circuito intermedio (CC) supera el límite de advertencia de alta tensión. El límite depende de la clasificación de tensión del convertidor de frecuencia. La unidad sigue activa.

**ADVERTENCIA 6, Tensión baja del enlace de CC**

La tensión del circuito intermedio (CC) está por debajo del límite de advertencia de baja tensión. El límite depende de la clasificación de tensión del convertidor de frecuencia. La unidad sigue activa.

**ADVERTENCIA / ALARMA 7, Sobretensión de CC**

Si la tensión del circuito intermedio supera el límite, el convertidor de frecuencia se desconectará después de un periodo determinado.

**Resolución del problema**

Conecte una resistencia de freno.

Aumente el tiempo de rampa.

Cambie el tipo de rampa.

Active las funciones de *2-10 Función de freno*.

Aumente *14-26 Ret. de desc. en fallo del convert.*

Si la alarma / advertencia se produce durante una caída de tensión, la solución es usar una energía regenerativa (*14-10 Fallo aliment.*)

**ADVERTENCIA / ALARMA 8, Subtensión de CC**

Si la tensión del circuito intermedio (enlace de CC) es inferior al límite de tensión baja, el convertidor de frecuencia comprobará si la fuente de alimentación externa de 24 V CC está conectada. Si no se ha conectado ninguna fuente de alimentación externa de 24 V CC, el convertidor de frecuencia se desconectará transcurrido un intervalo de retardo determinado. El tiempo en cuestión depende del tamaño de la unidad.

**Resolución 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 del circuito de carga suave.

**ADVERTENCIA / ALARMA 9, Sobrecarga del inversor**

El convertidor de frecuencia está a punto de desconectarse a causa de una sobrecarga (corriente 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 consiste en que el convertidor de frecuencia ha funcionado con una sobrecarga superior al 100 % durante demasiado tiempo.

**Resolución del problema**

Compare la corriente de salida mostrada en el LCP con la corriente nominal del convertidor de frecuencia.

Compare la intensidad de salida mostrada en el LCP con la intensidad medida del motor.

Muestre la carga térmica del convertidor de frecuencia en el LCP y controle el valor. Al funcionar por encima de la corriente nominal continua del convertidor de frecuencia, el contador aumenta. Al funcionar por debajo de la corriente nominal continua del convertidor de frecuencia, el contador disminuye.

**ADVERTENCIA / ALARMA 10, Temperatura de sobrecarga del motor**

La protección termoelectrónica (ETR) indica que el motor está demasiado caliente. Seleccione si el convertidor de frecuencia emite una advertencia o una alarma cuando el contador alcance el 100 % en *1-90 Protección térmica motor*. Este fallo se produce cuando el motor funciona con una sobrecarga superior al 100 % durante demasiado tiempo.

**Resolución del problema**

Compruebe si el motor se está sobrecalentando.

Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.

Compruebe que la intensidad del motor configurada en *1-24 Intensidad motor* está ajustada correctamente.

Asegúrese de que los datos del motor en los par. del 1-20 al 1-25 estén ajustados correctamente.

Si se está utilizando un ventilador externo, compruebe en *1-91 Vent. externo motor* que está seleccionado.

La activación del AMA en *1-29 Adaptación automática del motor (AMA)* ajusta el convertidor de frecuencia con respecto al motor con mayor precisión y reduce la carga térmica.

**ADVERTENCIA / ALARMA 11, Sobretemp. del termistor del motor**

Compruebe si el termistor está desconectado. Seleccione si el convertidor de frecuencia emite una advertencia o una alarma en *1-90 Protección térmica motor*.

**ADVERTENCIA****Componentes con alimentación eléctrica****Resolución del problema**

Compruebe si el motor se está sobrecalentando.

Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.

Cuando utilice el terminal 53 o 54, compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 53 o 54 (entrada de tensión analógica) y el terminal 50 (alimentación de +10 V) y que el interruptor del terminal 53 o 54 está configurado para tensión. Compruebe en *1-93 Fuente de termistor* que se selecciona el terminal 53 o 54.

Cuando utilice las entradas digitales 18 o 19, compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 18 o 19 (solo entrada digital PNP) y el terminal 50. Compruebe en *1-93 Fuente de termistor* que se selecciona el terminal 18 o 19.

**ADVERTENCIA**

Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

**ADVERTENCIA / ALARMA 12, Límite de par**

El par es más elevado que el valor en *4-16 Modo motor límite de par* o en *4-17 Modo generador límite de par*. *14-25 Retardo descon. con lím. de par* puede utilizarse para cambiar esto, de forma que en vez de ser solo una advertencia sea una advertencia seguida de una alarma.

**Resolución del problema**

Si el límite de par del motor se supera durante una aceleración de rampa, amplíe el tiempo de rampa de aceleración.

Si el límite de par del generador se supera durante una desaceleración de rampa, amplíe el tiempo de desaceleración de rampa.

Si se alcanza el límite de par en funcionamiento, es posible aumentarlo. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con un par mayor.

Compruebe la aplicación para asegurarse de que no haya una intensidad excesiva en el motor.

**ADVERTENCIA / ALARMA 13, Sobreintensidad**

Se ha sobrepasado el límite de intensidad máxima del inversor (aproximadamente, el 200 % de la intensidad nominal). Esta advertencia dura 1,5 segundos aproximadamente. Después, el convertidor de frecuencia se desconecta y emite una alarma. Este fallo puede ser causado por carga brusca o aceleración rápida con cargas de alta inercia. También puede aparecer después de la energía regenerativa, si se acelera de forma rápida durante la rampa. Si se selecciona el control ampliado de freno mecánico es posible reiniciar la desconexión externamente.

**Resolución del problema**

Desconecte la alimentación y compruebe si se puede girar el eje del motor.

Compruebe que el tamaño del motor coincide con el convertidor de frecuencia.

Compruebe los parámetros del 1-20 al 1-25 para asegurarse de que los datos del motor sean correctos.

**ALARMA 14, Fallo de la conexión a tierra**

Hay corriente procedente de las fases de salida a tierra, bien en el cable entre el convertidor de frecuencia y el motor, o bien en el motor mismo.

**Resolución del problema:**

Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia y solucione el fallo de conexión a tierra.

Compruebe que no haya fallos de la conexión a tierra en el motor midiendo la resistencia de conexión a tierra de los terminales del motor y el motor con un megaohmímetro.

**ADVERTENCIA**

Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

**ALARMA 15, Hardware 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 póngase en contacto con su proveedor de Trane:

*15-40 Tipo FC*

*15-41 Sección de potencia*

*15-42 Tensión*

*15-43 Versión de software*

*15-45 Cadena de código*

*15-49 Tarjeta control id SW*

*15-50 Tarjeta potencia id SW*

*15-60 Opción instalada*

*15-61 Versión SW opción* (por cada ranura de opción)



**ALARMA 16, Cortocircuito**

Hay un cortocircuito en el motor o en su cableado.

Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia y repare el cortocircuito.

**⚠️ ADVERTENCIA**

Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

**ADVERTENCIA / ALARMA 17, Tiempo límite de código de control**

No hay comunicación con el convertidor de frecuencia.

La advertencia solo se activará si 8-04 *Función tiempo límite ctrl.* NO está en [0] No.

Si 8-04 *Función tiempo límite ctrl.* se ajusta en [5] *Parada y Desconexión*, aparecerá una advertencia y el convertidor de frecuencia se desacelerará hasta desconectarse y, a continuación, se emite una alarma.

**⚠️ ADVERTENCIA**

Componentes con alimentación eléctrica

**Resolución del problema:**

Compruebe las conexiones del cable de comunicación serie.

Aumente 8-03 *Valor de tiempo límite ctrl.*

Compruebe el funcionamiento del equipo de comunicaciones.

Verifique que la instalación es adecuada conforme a los requisitos de EMC.

**Alarma 18. Arranque fallido**

La velocidad no ha podido sobrepasar el valor de AP-70 *Velocidad máx. arr. compresor [RPM]* durante el arranque en el tiempo permitido (especificado en AP-72 *Tiempo máx. descon. arr. compresor*). Podría deberse al bloqueo de un motor.

**ADVERTENCIA 23, Fallo del ventilador interno**

La función de advertencia del ventilador es una protección adicional que comprueba si el ventilador está funcionando / montado. La advertencia del ventilador puede desactivarse en el 14-53 *Monitor del ventilador ([0] Desactivado)*.

Para los filtros de tamaño D, E y F, se controla la tensión regulada a los ventiladores.

**Resolución del problema**

Compruebe que el ventilador funciona correctamente.

Apague y vuelva a encender el convertidor de frecuencia y compruebe que el ventilador funciona se activa al arrancar.

Compruebe los sensores del disipador y la tarjeta de control.

**ADVERTENCIA 24, Fallo del ventilador externo**

La función de advertencia del ventilador es una protección adicional que comprueba si el ventilador está funcionando / montado. La advertencia del ventilador puede desactivarse en el 14-53 *Monitor del ventilador ([0] Desactivado)*.

**Resolución del problema**

Compruebe que el ventilador funciona correctamente.

Apague y vuelva a encender el convertidor de frecuencia y compruebe que el ventilador funciona se activa al arrancar.

Compruebe los sensores del disipador y la tarjeta de control.

**ADVERTENCIA / ALARMA 28, Fallo de comprobación del freno**

La resistencia de freno no está conectada o no funciona. Compruebe 2-15 *Comprobación freno*.

**ALARMA 29, Temp. del disipador**

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. El fallo de temperatura no se puede reiniciar hasta que la temperatura se encuentre por debajo de la temperatura del disipador especificada. Los puntos de desconexión y de reinicio varían en función del tamaño del convertidor de frecuencia.

**Resolución del problema**

Compruebe si se dan las siguientes condiciones:

Temperatura ambiente excesiva.

Longitud excesiva del cable de motor.

Falta de espacio por encima y por debajo del convertidor de frecuencia para la ventilación.

Flujo de aire bloqueado alrededor del convertidor de frecuencia.

Ventilador del disipador térmico dañado.

Disipador térmico sucio.

**ALARMA 30, Falta la fase U del motor**

Falta la fase U del motor entre el convertidor de frecuencia y el motor.

**⚠️ ADVERTENCIA**

Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

Desconecte la alimentación del 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.

**⚠️ ADVERTENCIA**

**Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.**

Apague la alimentación del 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.

**⚠️ ADVERTENCIA**

**Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.**

Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia y compruebe la fase W del motor.

**ALARMA 33, Fallo en la carga de arranque**

Se han efectuado demasiados arranques en poco tiempo. Deje que la unidad se enfríe hasta la temperatura de funcionamiento.

**ADVERTENCIA / ALARMA 34, Fallo de comunicación del bus de campo**

El bus de campo de la tarjeta de opción de comunicación no funciona.

**ADVERTENCIA / ALARMA 36, Fallo de red**

Esta advertencia / alarma solo se activa si la tensión de alimentación al convertidor de frecuencia se pierde y si *14-10 Fallo aliment.* NO está ajustado en [0] Sin función. Compruebe los fusibles del convertidor de frecuencia y la fuente de alimentación de red a la unidad.

**ALARMA 38, Fallo interno**

Cuando se produce un fallo interno, se muestra un código definido en la *Tabla 8.3* que se incluye a continuación.

**Resolución del problema**

Apague y vuelva a encender.

Compruebe que la opción está bien instalada.

Compruebe que no falten cables o que no estén flojos.

En caso necesario, póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico. Anote el código para dar los siguientes pasos para encontrar el problema.

N.º	Texto
0	El puerto de serie no puede inicializarse. Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.
256-258	Los datos de la EEPROM de potencia son defectuosos o demasiado antiguos. Sustituya la tarjeta de potencia.
512-519	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.
783	Valor de parámetro fuera de los límites mín. / máx.
1024-1284	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.
1299	La opción SW de la ranura A es demasiado antigua.
1300	La opción SW de la ranura B es demasiado antigua.
1315	La opción SW de la ranura A no es compatible (no está permitida).
1316	La opción SW de la ranura B no es compatible (no está permitida).
1379-2819	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.
2561	Sustituya la tarjeta de control
2820	Desbordamiento de pila del LCP
2821	Desbordamiento del puerto de serie.
2822	Desbordamiento del puerto USB.
3072-5122	Valor de parámetro fuera de límites.
5123	Opción en ranura A: hardware incompatible con el hardware de la placa de control
5124	Opción en ranura B: hardware incompatible con el hardware de la placa de control
5376-6231	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.

**Tabla 8.3 Códigos de fallo interno**

**ALARMA 39, Sensor del disipador**

No hay 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 del terminal de salida digital 27**

Compruebe la carga conectada al terminal 27 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe *5-01 Terminal 27 modo E/S*.

**ADVERTENCIA 41, Sobrecarga del terminal de salida digital 29**

Compruebe la carga conectada al terminal 29 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe 5-02 Terminal 29 modo E/S.

**ADVERTENCIA 42, Sobrecarga de la salida digital en X30/6 o sobrecarga de la salida digital en X30/7**

Para la X30/6, compruebe la carga conectada en X30/6 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe 5-32 Term. X30/6 salida dig. (MCB 101).

Para la X30/7, compruebe la carga conectada en X30/7 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe 5-33 Term. X30/7 salida dig. (MCB 101).

**ALARMA 45, Fallo de la conexión a toma de tierra 2**

Fallo de conexión a tierra (masa) al arrancar.

**Resolución del problema**

Compruebe que la conexión a tierra (masa) es correcta y revise las posibles conexiones sueltas.

Compruebe que el tamaño de los cables es el adecuado.

Compruebe que los cables del motor no presentan cortocircuitos ni intensidades de fuga.

**ALARMA 46, Alimentación de la tarjeta de potencia**

La fuente de alimentación de la tarjeta de potencia está fuera del intervalo.

Hay tres fuentes de alimentación generadas por la fuente de alimentación de modo conmutado (SMPS) de la tarjeta de potencia: 24 V, 5 V,  $\pm 18$  V. Cuando se usa la alimentación de 24 V CC con la opción MCB 107, solo se controlan los suministros de 24 V y de 5 V. Cuando se utiliza la tensión de red trifásica, se controlan los tres suministros.

**Resolución del problema**

Compruebe si la tarjeta de potencia está defectuosa.

Compruebe si la tarjeta de control está defectuosa.

Compruebe si la tarjeta de opción está defectuosa.

Si se utiliza una fuente de alimentación de 24 V CC, compruebe que el suministro es correcto.

**ADVERTENCIA 47, Alimentación de 24 V baja**

Los 24 V CC se miden en la tarjeta de control.

**ADVERTENCIA 48, Alimentación de 1,8 V baja**

La alimentación de 1,8 V CC utilizada en la tarjeta de control está fuera de los límites admisibles. La fuente de alimentación se mide en la tarjeta de control. Compruebe si la tarjeta de control está defectuosa. Si hay una tarjeta de opción, compruebe si hay sobretensión.

**ADVERTENCIA 49, Límite de velocidad**

Cuando la velocidad no está comprendida dentro del intervalo especificado en 4-11 Límite bajo veloc. motor [RPM] y 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM], el convertidor de frecuencia emite una advertencia. Cuando la velocidad sea inferior al límite especificado en 1-86 Velocidad baja desconexión [RPM] (excepto en arranque y parada), el convertidor de frecuencia se desconectará.

**ALARMA 50, Fallo de calibración AMA**

Póngase en contacto con su proveedor de Trane o con el departamento de servicio técnico de Trane.

**ALARMA 51, Comprobación del AMA de  $U_{nom}$  e  $I_{nom}$** 

Los ajustes de tensión, intensidad y potencia del motor son erróneos. Compruebe los ajustes en los parámetros de 1-20 a 1-25.

**ALARMA 52,  $I_{nom}$  bajo 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 que funcione AMA.

**ALARMA 54, Motor del AMA demasiado pequeño**

El motor es demasiado pequeño para que funcione AMA.

**ALARMA 55, Parámetro del AMA fuera de rango**

Los valores de parámetros del motor están fuera del intervalo aceptable. El AMA no funcionará.

**ALARMA 56, AMA interrumpida por el usuario**

El usuario ha interrumpido el procedimiento AMA.

**ALARMA 57, Fallo interno del AMA**

Pruebe a reiniciar AMA de nuevo. Los reinicios repetidos pueden recalentar el motor.

**ALARMA 58, Fallo interno del AMA**

Diríjase a su distribuidor de Trane.

**ADVERTENCIA 59, Límite de corriente**

La corriente es superior al valor de 4-18 Límite intensidad. Asegúrese de que los datos del motor en los par. del 1-20 al 1-25 estén ajustados correctamente. Es posible aumentar el límite de intensidad. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con un límite superior.

**ADVERTENCIA 60, Parada externa**

Una señal de entrada digital indica una situación de fallo fuera del convertidor de frecuencia. Una parada externa ha ordenado la desconexión del convertidor de frecuencia. Elimine la situación de fallo externa. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal programado para la parada externa. Reinicie el convertidor de frecuencia.

**ADVERTENCIA 62, Frecuencia de salida en límite máximo**

La frecuencia de salida ha alcanzado el valor ajustado en 4-19 *Frecuencia salida máx.*. Compruebe la aplicación para determinar la causa. Es posible aumentar el límite de la frecuencia de salida. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con una frecuencia de salida mayor. La advertencia se eliminará cuando la salida disminuya por debajo del límite máximo.

**ADVERTENCIA / ALARMA 65, Sobretemperatura de tarjeta de control**

La temperatura de desconexión de la tarjeta de control es de 80 °C.

**Resolución del problema**

- Compruebe que la temperatura ambiente de funcionamiento está dentro de los límites
- Compruebe que los filtros no estén obstruidos
- Compruebe el funcionamiento del ventilador
- Compruebe la tarjeta de control

**ADVERTENCIA 66, Temperatura baja del disipador de calor**

El convertidor de frecuencia está demasiado frío para funcionar. Esta advertencia se basa en el sensor de temperatura del módulo IGBT.

Aumente la temperatura ambiente de la unidad. Asimismo, puede suministrarse una cantidad reducida de intensidad al convertidor de frecuencia de frecuencia cuando el motor se detiene ajustando 2-00 *Intensidad CC mantenida/precalent.* al 5 % y 1-80 *Función de parada*

**ALARMA 67, La configuración del módulo de opción ha cambiado**

Se han añadido o eliminado una o varias opciones desde la última desconexión del equipo. Compruebe que el cambio de configuración es intencionado y reinicie la unidad.

**ALARMA 69. Temp. tarj. pot.**

El sensor de temperatura de la tarjeta de potencia está demasiado caliente o demasiado frío.

**Resolución del problema**

- Compruebe que la temperatura ambiente de funcionamiento está dentro de los límites.
- Compruebe que los filtros no estén obstruidos.
- Compruebe el funcionamiento del ventilador.
- Compruebe la tarjeta de alimentación.

**ALARMA 70. Conf. FC incor.**

La tarjeta de control y la tarjeta de potencia son incompatibles. Póngase en contacto con su proveedor con el código descriptivo de la unidad indicado en la placa de características y las referencias de las tarjetas para comprobar su compatibilidad.

**ALARMA 80, Convertidor de frecuencia inicializado en valor predeterminado**

Los ajustes de parámetros se han inicializado con los valores predeterminados tras un reinicio manual. Reinicie la unidad para eliminar la alarma.

**ALARMA 92, Sin caudal**

Se ha detectado una situación sin caudal en el sistema. 22-23 *Función falta de caudal* está configurado para la alarma. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**ALARMA 93, Bomba seca**

Una situación sin caudal en el sistema con el convertidor de frecuencia funcionando a alta velocidad podría indicar una bomba seca. 22-26 *Dry Pump Function* está configurado para la alarma. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**ALARMA 94, Fin de curva**

La realimentación es inferior al punto de referencia. Esto puede indicar que hay una fuga en el sistema. 22-50 *End of Curve Function* está configurado para la alarma. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**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. 22-60 *Func. correa rota* está configurado para la alarma. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**ALARMA 96, Retardo de arranque**

El arranque del motor se ha retrasado por haber activo un ciclo corto de protección. 22-76 *Intervalo entre arranques* está activado. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**ADVERTENCIA 97, Parada retardada**

La parada del motor se ha retrasado por haber activo un ciclo corto de protección. 22-76 *Intervalo entre arranques* está activado. Localice las averías del sistema y reinicie el convertidor de frecuencia una vez eliminado el fallo.

**ADVERTENCIA 98, Fallo de reloj**

La hora no está ajustada o se ha producido un fallo en el reloj RTC. Reinicie el reloj en 0-70 *Ajustar fecha y hora*.

**ADVERTENCIA 200, Modo incendio**

Esta advertencia indica que el convertidor de frecuencia está funcionando en Modo incendio. La advertencia desaparece cuando se elimina el Modo incendio. Consulte los datos del modo incendio en el registro de alarmas.

**ADVERTENCIA 201. M Incendio act.**

Indica que el convertidor de frecuencia ha entrado en modo incendio. Apague y vuelva a encender la unidad para eliminar la advertencia. Consulte los datos del modo incendio en el registro de alarmas.

**ADVERTENCIA 202, Límites del modo incendio excedidos**

Al funcionar en el modo incendio, se han ignorado una o más situaciones de alarma que normalmente habrían provocado la desconexión de la unidad. El funcionamiento en este estado anula la garantía de la unidad. Apague y vuelva a encender la unidad para eliminar la advertencia. Consulte los datos del modo incendio en el registro de alarmas.

**ADVERTENCIA 203. Falta el motor**

Se ha detectado un estado de baja carga con un convertidor de frecuencia con funcionamiento multimotor. Esto podría indicar que falta un motor. Compruebe que todo el sistema funciona correctamente.

**ADVERTENCIA 204. Rotor bloqueado**

Se ha detectado un estado de sobrecarga con un convertidor de frecuencia con funcionamiento multimotor. Esto podría indicar un rotor bloqueado. Inspeccione el motor para comprobar que funciona correctamente.

**ADVERTENCIA 250, Nueva pieza de recambio**

Se ha sustituido un componente del convertidor de frecuencia. Reinicie el convertidor de frecuencia para que funcione con normalidad.

**ADVERTENCIA 251, Nuevo código descriptivo**

Se ha sustituido la tarjeta de potencia u otro componente y el código descriptivo ha cambiado. Reinicie para eliminar la advertencia y reanudar el funcionamiento normal.

## 9 Localización y resolución de problemas básica

### 9.1 Arranque y funcionamiento

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Pantalla oscura / Sin funcionamiento	Ausencia de potencia de entrada.	Consulte <i>Tabla 3.1</i>	Compruebe la fuente de potencia de entrada.
	Fusibles ausentes o abiertos o magnetotérmico desconectado.	Consulte el apartado sobre fusibles abiertos y magnetotérmico desconectado en esta tabla para conocer las posibles causas.	Siga las recomendaciones indicadas.
	El LCP no recibe potencia	Compruebe que el cable del LCP está bien conectado y que no está dañado.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Cortocircuito en la tensión de control (terminal 12 o 50) o en los terminales de control.	Compruebe la fuente de alimentación de tensión de control de 24 V para los terminales de 12-13 a 20-39 o la fuente de alimentación de 10 V para los terminales de 50 a 55.	Conecte los terminales correctamente.
	LCP incorrecto (LCP de VLT® 2800 o 5000 / 6000 / 8000 / FCD o FCM)		Use únicamente LCP 101 (P/N 130B1124) o LCP 102 (P/N 130B1107)
	Ajuste de contraste incorrecto		Pulse [Status] + [▲] / [▼] para ajustar el contraste.
	La pantalla (LCP) está defectuosa	Pruébalo utilizando un LCP diferente.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Fallo interno del suministro de tensión o SMPS defectuoso.		Póngase en contacto con el proveedor.
Pantalla intermitente	Fuente de alimentación sobrecargada (SMPS) debido a un incorrecto cableado de control o a un fallo interno del convertidor de frecuencia.	Para descartar la posibilidad de que se trate de un problema en el cableado de control, desconecte todos los cables de control retirando los bloques de terminales.	Si la pantalla permanece iluminada, entonces el problema está en el cableado de control. Compruebe los cables en busca de cortocircuitos o conexiones incorrectas. Si la pantalla continúa apagándose, siga el procedimiento de pantalla oscura.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Motor parado	El interruptor de mantenimiento está abierto o falta una conexión del motor.	Compruebe si el motor está conectado y si la conexión no se ha interrumpido (por un interruptor de mantenimiento u otro dispositivo).	Conecte el motor y compruebe el interruptor de mantenimiento.
	No hay potencia de red con tarjeta opcional de 24 V CC.	Si la pantalla funciona pero sin salida, compruebe que el convertidor de frecuencia recibe potencia de red.	Encienda la alimentación para activar la unidad.
	Parada del LCP	Compruebe si se ha pulsado la tecla [Off] (Apagado).	Pulse [Auto On] (Automático) o [Hand On] (Manual) (en función de su modo de funcionamiento) para accionar el motor.
	Falta la señal de arranque (en espera).	Compruebe si <i>5-10 Terminal 18 Entrada digital</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 18 (utilice el ajuste predeterminado).	Aplique una señal de arranque válida para arrancar el motor.
	Señal de funcionamiento por inercia del motor activa (inercia).	Compruebe si <i>5-12 Inercia</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 27 (utilice el ajuste predeterminado).	Aplique 24 V al terminal 27 o programe este terminal con Sin función.
	Fuente de señal de referencia incorrecta.	Compruebe la señal de referencia: ¿Local, remota o referencia de bus? ¿Referencia interna activa? ¿Conexión de terminales correcta? ¿Escalado de terminales correcto? ¿Señal de referencia disponible?	Programe los ajustes correctos. Compruebe <i>3-13 Lugar de referencia</i> . Configure la referencia interna activa en el grupo de parámetros <i>3-1* Referencias</i> . Compruebe si el cableado es correcto. Compruebe el escalado de los terminales. Compruebe la señal de referencia.
El motor está funcionando en sentido incorrecto.	Límite de giro del motor.	Compruebe que el <i>4-10 Dirección veloc. motor</i> está instalado correctamente.	Programe los ajustes correctos.
	Señal de cambio de sentido activa.	Compruebe si se ha programado un comando de cambio de sentido para el terminal en <i>5-1* Entradas digitales</i> .	Desactive la señal de cambio de sentido.
	Conexión de fase del motor incorrecta.		Consulte <i>3.7 Comprobación del giro del motor</i> en este manual.
El motor no llega a la velocidad máxima.	Los límites de frecuencia están mal configurados.	Compruebe los límites de salida en <i>4-13 Límite alto veloc. motor [RPM]</i> , <i>4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]</i> y <i>4-19 Frecuencia salida máx.</i>	Programe los límites correctos.
	La señal de entrada de referencia no se ha escalado correctamente.	Compruebe el escalado de la señal de entrada de referencia en <i>6-0* Modo E/S analógico</i> y en el grupo de parámetros <i>3-1* Referencias</i> . Los límites de referencia se ajustan en el grupo de parámetros <i>3-0* Límites referencia</i>	Programe los ajustes correctos.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
La velocidad del motor es inestable	Posibles ajustes de parámetros incorrectos.	Compruebe los ajustes de todos los parámetros del motor, incluidos los ajustes de compensación. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes de PID.	Compruebe los ajustes del grupo de parámetros 1-6* Modo E/S analógico. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes del grupo de parámetros 20-0* <i>Realimentación</i> .
El motor funciona con brusquedad	Posible sobremagnetización.	Compruebe si hay algún ajuste del motor incorrecto en los parámetros del motor.	Compruebe los ajustes del motor en los grupos de parámetros 1-2* <i>Datos de motor</i> , 1-3* <i>Dat. avanz. motor</i> y 1-5* <i>Aj. indep. carga</i> .
El motor no frena	Posibles ajustes incorrectos en los parámetros de frenado. Los tiempos de rampa de deceleración pueden ser demasiado cortos.	Compruebe los parámetros del freno. Compruebe los ajustes del tiempo de rampa.	Compruebe los grupos de parámetros 2-0* <i>Freno CC</i> y 3-0* <i>Límites referencia</i> .
Fusibles de potencia abiertos o magnetotérmico desconectado	Cortocircuito entre fases.	El motor o el panel tiene un cortocircuito entre fases. Compruebe si hay algún cortocircuito entre fases en el motor y el panel.	Elimine cualquier cortocircuito detectado.
	Sobrecarga del motor	El motor está sobrecargado para la aplicación.	Lleve a cabo una prueba de arranque y verifique que la intensidad del motor está dentro de los valores especificados. Si la intensidad del motor supera la intensidad a plena carga indicada en la placa de características, el motor solo debe funcionar con carga reducida. Revise las especificaciones de la aplicación.
	Conexiones flojas	Lleve a cabo una comprobación previa al arranque por si hubiera conexiones flojas.	Apriete las conexiones flojas.
Desequilibrio de intensidad de red superior al 3 %.	Problema con la potencia de red (consulte la descripción de la Alarma 4 <i>Pérd. fase alim.</i> ).	Gire los conectores de la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia una posición: De A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el cable, hay un problema de alimentación. Compruebe la fuente de alimentación de red.
	Problema con el convertidor de frecuencia	Gire los conectores de la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia una posición: De A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el mismo terminal de entrada, hay un problema en la unidad. Póngase en contacto con el proveedor.
El desequilibrio de intensidad del motor es superior al 3 %.	Problema en el motor o en su cableado.	Gire los terminales del motor de salida una posición: De U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el cable, el problema se encuentra en el motor o en su cableado. Compruebe el motor y su cableado.
	Problema con los convertidores de frecuencia	Gire los terminales del motor de salida una posición: De U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el mismo terminal de salida, hay un problema en la unidad. Póngase en contacto con el proveedor.



Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Ruido acústico o vibraciones (por ejemplo, un aspa de ventilador hace ruido o produce vibraciones a determinadas frecuencias)	Resonancias, por ejemplo, en el sistema del ventilador o del motor	Frecuencias críticas del bypass al usar los parámetros del grupo 4-6* Bypass veloc.	Compruebe si el ruido o las vibraciones se han reducido a un nivel aceptable.
		Desactive la sobremodulación en <i>14-03 Sobremodulación.</i>	
		Cambie el patrón de conmutación y la frecuencia en el grupo de parámetros 14-0* Conmut. inversor.	
		Aumente la amortiguación de resonancia en <i>1-64 Amortiguación de resonancia.</i>	

Tabla 9.1 Resolución del problema

## 10 Especificaciones

### 10.1 Especificaciones dependientes de la potencia

Convertidor de frecuencia Salida típica de eje [kW]	P1K1 1.1	P1K5 1.5	P2K2 2.2	P3K0 3	P3K7 3.7
<b>Alimentación de red 200-240 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>					
IP20 / chasis <sup>5)</sup>	A2	A2	A2	A3	A3
IP55 / Tipo 12	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
IP66 / NEMA 4X	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
Salida típica de eje [CV] a 208 V	1,5	2,0	2,9	4,0	4,9
<b>Corriente de salida</b>					
Continua (3 × 200-240 V) [A]	6,6	7,5	10,6	12,5	16,7
Intermitente (3 × 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
<b>Intensidad de entrada máx.</b>					
Continua (3 × 200-240 V) [A]	5,9	6,8	9,5	11,3	15,0
Intermitente (3 × 200-240 V) [A]	6,5	7,5	10,5	12,4	16,5
<b>Especificaciones adicionales</b>					
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	63	82	116	155	185
Sección transversal máx. del cable IP20, IP21 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> /(AWG)]	4,4,4 (12,12,12) (mín. 0,2 [24])				
Sección transversal máx. del cable IP55, IP66 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> /(AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12)				
Sección transversal máx. del cable con desconexión	6, 4, 4 (10, 12, 12)				
Peso protección IP20 [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] (A4 / A5)	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	13,5	13,5
Peso protección IP66 [kg] (A4 / A5)	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	13,5	13,5
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96

Tabla 10.1 Alimentación de red 200-240 V CA

Convertidor de frecuencia	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7
Salida típica de eje [kW]	1.1	1.5	2.2	3	3.7
<b>Alimentación de red 3 × 200-240 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>					
IP20 / chasis <sup>6)</sup>	B3	B3	B3	B4	B4
IP21 / NEMA 1	B1	B1	B1	B2	C1
IP55 / Tipo 12	B1	B1	B1	B2	C1
IP66 / NEMA 4X	B1	B1	B1	B2	C1
Convertidor de frecuencia	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K
Salida típica de eje [kW]	5.5	7.5	11	15	18.5
Salida típica de eje [CV] a 208 V	7,5	10	15	20	25
<b>Corriente de salida</b>					
Continua (3 × 200-240 V) [A]	24,2	30,8	46,2	59,4	74,8
Intermitente (3 × 200-240 V) [A]	26,6	33,9	50,8	65,3	82,3
Continua kVA (208 V CA) [kVA]	8,7	11,1	16,6	21,4	26,9
<b>Intensidad de entrada máx.</b>					
Continua (3 × 200-240 V) [A]	22,0	28,0	42,0	54,0	68,0
Intermitente (3 × 200-240 V) [A]	24,2	30,8	46,2	59,4	74,8
<b>Especificaciones adicionales</b>					
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	269	310	447	602	737
Sección transversal máx. de cable IP20 (red, freno, motor, carga compartida)	10, 10 (8,8-)		35,-,- (2,-,-)	35 (2)	50 (1)
Sección transversal máx. del cable IP21, IP55, IP66 (red, motor) [mm <sup>2</sup> / AWG]	10, 10 (8,8-)		35, 25, 25 (2, 4, 4)	50 (1)	
Sección transversal máx. de cable IP21, IP55, IP66 (freno, carga compartida) [mm <sup>2</sup> / AWG]	16, 10, 16 (6, 8, 6)		35,-,- (2,-,-)	50 (1)	
Peso protección IP20 [kg]	12	12	12	23,5	23,5
Peso protección IP21 [kg]	23	23	23	27	45
Peso protección IP55 [kg]	23	23	23	27	45
Peso protección IP66 [kg]	23	23	23	27	45
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96

**Tabla 10.2 Alimentación de red 3 × 200-240 V CA**

Convertidor de frecuencia	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0
Salida típica de eje [kW]	1.1	1.5	2.2	3
<b>Alimentación de red 3 × 200-240 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>				
IP20 / chasis <sup>6)</sup>	C3	C3	C4	C4
IP21 / NEMA 1	C1	C1	C2	C2
IP55 / Tipo 12	C1	C1	C2	C2
IP66 / NEMA 4X	C1	C1	C2	C2
Convertidor de frecuencia	P22K	P30K	P37K	P45K
Salida típica de eje [kW]	22	30	37	45
Salida típica de eje [CV] a 208 V	30	40	50	60
<b>Corriente de salida</b>				
Continua (3 × 200-240 V) [A]	88,0	115	143	170
Intermitente (3 × 200-240 V) [A]	96,8	127	157	187
Continua kVA (208 V CA) [kVA]	31,7	41,4	51,5	61,2
<b>Intensidad de entrada máx.</b>				
Continua (3 × 200-240 V) [A]	80,0	104,0	130,0	154,0
Intermitente (3 × 200-240 V) [A]	88,0	114,0	143,0	169,0
<b>Especificaciones adicionales</b>				
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	845	1140	1353	1636
Sección transversal máx. de cable IP20 (red, freno, motor, carga compartida)	150 (300 MCM)			
Sección transversal máx. del cable IP21, IP55, IP66 (red, motor) [mm <sup>2</sup> / AWG]	150 (300 MCM)			
Sección transversal máx. de cable IP21, IP55, IP66 (freno, carga compartida) [mm <sup>2</sup> / AWG]	95 (3/0)			
Peso protección IP20 [kg]	35	35	50	50
Peso protección IP21 [kg]	45	45	65	65
Peso protección IP55 [kg]	45	45	65	65
Peso protección IP66 [kg]	45	45	65	65
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,97	0,97	0,97	0,97

**Tabla 10.3 Alimentación de red 3 × 200-240 V CA**

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
<b>Alimentación de red 3 × 380-480 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>							
Salida típica de eje [CV] a 460 V	1,5	2,0	2,9	4,0	5,0	7,5	10
IP 20 / chasis <sup>5)</sup>	A2	A2	A2	A2	A2	A3	A3
IP55 / Tipo 12	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
IP66 / NEMA 4X	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
<b>Corriente de salida</b>							
Continua (3 × 380-440 V) [A]	3	4,1	5,6	7,2	10	13	16
Intermitente (3 × 380-440 V) [A]	3,3	4,5	6,2	7,9	11	14,3	17,6
Continua (3 × 441-480 V) [A]	2,7	3,4	4,8	6,3	8,2	11	14,5
Intermitente (3 × 441-480 V) [A]	3,0	3,7	5,3	6,9	9,0	12,1	15,4
Continua kVA (400 V CA) [kVA]	2,1	2,8	3,9	5,0	6,9	9,0	11,0
Continua kVA (460 V CA) [kVA]	2,4	2,7	3,8	5,0	6,5	8,8	11,6
<b>Intensidad de entrada máx.</b>							
Continua (3 × 380-440 V) [A]	2,7	3,7	5,0	6,5	9,0	11,7	14,4
Intermitente (3 × 380-440 V) [A]	3,0	4,1	5,5	7,2	9,9	12,9	15,8
Continua (3 × 441-480 V) [A]	2,7	3,1	4,3	5,7	7,4	9,9	13,0
Intermitente (3 × 441-480 V) [A]	3,0	3,4	4,7	6,3	8,1	10,9	14,3
<b>Especificaciones adicionales</b>							
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	58	62	88	116	124	187	255
Sección transversal máx. del cable IP20, 21 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> / AWG] <sup>2)</sup>	4,4,4 (12,12,12) (mín. 0,2 [24])						
Sección transversal máx. del cable IP55, IP66 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> / AWG] <sup>2)</sup>	4, 4, 4 (12, 12, 12)						
Sección transversal máx. del cable con desconexión	6, 4, 4 (10, 12, 12)						
Peso protección IP20 [kg]	4,8	4,9	4,9	4,9	4,9	6,6	6,6
Peso protección IP21 [kg]							
Peso protección IP55 [kg] (A4 / A5)	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	14,2	14,2
Peso protección IP66 [kg] (A4 / A5)	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	9.7/13.5	14,2	14,2
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,96	0,97	0,97	0,97	0,97	0,97	0,97

**Tabla 10.4 Alimentación de red 3 × 380-480 V CA**

Convertidor de frecuencia	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K
Salida típica de eje [kW]	11	15	18.5	22	30
<b>Alimentación de red 3 × 380-480 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>					
Salida típica de eje [CV] a 460 V	15	20	25	30	40
IP20 / chasis <sup>6)</sup>	B3	B3	B3	B4	B4
IP21 / NEMA 1	B1	B1	B1	B2	B2
IP55 / Tipo 12	B1	B1	B1	B2	B2
IP66 / NEMA 4X	B1	B1	B1	B2	B2
<b>Corriente de salida</b>					
Continua (3 × 380-439 V) [A]	24	32	37,5	44	61
Intermitente (3 × 380-439 V) [A]	26,4	35,2	41,3	48,4	67,1
Continua (3 × 440-480 V) [A]	21	27	34	40	52
Intermitente (3 × 440-480 V) [A]	23,1	29,7	37,4	44	61,6
Continua kVA (400 V CA) [kVA]	16,6	22,2	26	30,5	42,3
Continua kVA (460 V CA) [kVA]	16,7	21,5	27,1	31,9	41,4
<b>Intensidad de entrada máx.</b>					
Continua (3 × 380-439 V) [A]	22	29	34	40	55
Intermitente (3 × 380-439 V) [A]	24,2	31,9	37,4	44	60,5
Continua (3 × 440-480 V) [A]	19	25	31	36	47
Intermitente (3 × 440-480 V) [A]	20,9	27,5	34,1	39,6	51,7
<b>Especificaciones adicionales</b>					
Pérdida estimada de potencia a carga máx. nominal [W] <sup>4)</sup>	278	392	465	525	698
Sección transversal máx. de cable IP20 (red, freno, motor, carga compartida)	16, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)		35 (2)
Sección transversal máx. del cable IP21, IP55 e IP66 (red, motor) [mm <sup>2</sup> / (AWG)]	10, 10, 16 (6, 8, 6)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		50 (1)
Sección transversal máx. de cable IP21, IP55 e IP66 (freno, carga compartida) [mm <sup>2</sup> / (AWG)]	10, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)		50 (1)
Con interruptor de desconexión de red incluido:	16/6				
Peso protección IP20 [kg]	12	12	12	23,5	23,5
Peso protección IP21 [kg]	23	23	23	27	27
Peso protección IP55 [kg]	23	23	23	27	27
Peso protección IP66 [kg]	23	23	23	27	27
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

Tabla 10.5 Alimentación de red 3 × 380-480 V CA

Convertidor de frecuencia	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
<b>Salida típica de eje [kW]</b>	<b>37</b>	<b>45</b>	<b>55</b>	<b>75</b>	<b>90</b>
<b>Alimentación de red 3 × 380-480 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>					
Salida típica de eje [CV] a 460 V	50	60	75	100	125
IP20 / chasis <sup>6)</sup>	B4	C3	C3	C4	C4
IP21 / NEMA 1	C1	C1	C1	C2	C2
IP55 / Tipo 12	C1	C1	C1	C2	C2
IP66 / NEMA 4X	C1	C1	C1	C2	C2
<b>Corriente de salida</b>					
Continua (3 × 380-439 V) [A]	73	90	106	147	177
Intermitente (3 × 380-439 V) [A]	80,3	99	117	162	195
Continua (3 × 440-480 V) [A]	65	80	105	130	160
Intermitente (3 × 440-480 V) [A]	71,5	88	116	143	176
Continua kVA (400 V CA) [kVA]	50,6	62,4	73,4	102	123
Continua kVA (460 V CA) [kVA]	51,8	63,7	83,7	104	128
<b>Intensidad de entrada máx.</b>					
Continua (3 × 380-439 V) [A]	66	82	96	133	161
Intermitente (3 × 380-439 V) [A]	72,6	90,2	106	146	177
Continua (3 × 440-480 V) [A]	59	73	95	118	145
Intermitente (3 × 440-480 V) [A]	64,9	80,3	105	130	160
<b>Especificaciones adicionales</b>					
Pérdida estimada de potencia a carga máx. nominal [W] <sup>4)</sup>	739	843	1083	1384	1474
Sección transversal máx. de cable IP20 (red, freno, motor, carga compartida)	50 (1)		150 (300 MCM)		
Sección transversal máx. del cable IP21, IP55 e IP66 (red, motor) [mm <sup>2</sup> / (AWG)]			150 (300 MCM)		
Sección transversal máx. de cable IP21, IP55 e IP66 (freno, carga compartida) [mm <sup>2</sup> /(AWG)]			95 (3/0)		
Con interruptor de desconexión de red incluido:	35/2	35/2		70/3/0	185 / 350 kcmil
Peso protección IP20 [kg]	23,5	35	35	50	50
Peso protección IP21 [kg]	45	45	45	65	65
Peso protección IP55 [kg]	45	45	45	65	65
Peso protección IP66 [kg]	45	45	45	65	65
Rendimiento <sup>3)</sup>	0,98	0,98	0,98	0,98	0,99

Tabla 10.6 Alimentación de red 3 × 380-480 V CA

<b>Tamaño:</b>	<b>P1K1</b>	<b>P1K5</b>	<b>P2K2</b>	<b>P3K0</b>	<b>P3K7</b>	<b>P4K0</b>	<b>P5K5</b>	<b>P7K5</b>	<b>P11K</b>
<b>Alimentación de red 3 × 525-600 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>									
Salida típica de eje [kW]	1,1	1,5	2,2	3	3,7	4	5,5	7,5	11
IP20 / chasis	A3	A3	A3	A3	A2	A3	A3	A3	B3
IP21 / NEMA 1	A3	A3	A3	A3	A2	A3	A3	A3	B1
IP55 / Tipo 12	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	B1
IP66 / NEMA 4X	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	B1
<b>Corriente de salida</b>									
Continua (3 × 525-550 V) [A]	2,6	2,9	4,1	5,2	-	6,4	9,5	11,5	19
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	2,9	3,2	4,5	5,7	-	7,0	10,5	12,7	21
Continua (3 × 525-600 V) [A]	2,4	2,7	3,9	4,9	-	6,1	9,0	11,0	18
Intermitente (3 × 525-600 V) [A]	2,6	3,0	4,3	5,4	-	6,7	9,9	12,1	20
Continua kVA (525 V CA) [kVA]	2,5	2,8	3,9	5,0	-	6,1	9,0	11,0	18,1
Continua kVA (575 V CA) [kVA]	2,4	2,7	3,9	4,9	-	6,1	9,0	11,0	17,9
<b>Intensidad de entrada máx.</b>									
Continua (3 × 525-600 V) [A]	2,4	2,7	4,1	5,2	-	5,8	8,6	10,4	17,2
Intermitente (3 × 525-600 V) [A]	2,7	3,0	4,5	5,7	-	6,4	9,5	11,5	19
<b>Especificaciones adicionales</b>									
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	50	65	92	122	-	145	195	261	300
Sección transversal máx. del cable IP20 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> ] / [AWG]	4,4,4 (12,12,12) (mín. 0,2 [24])								
Sección transversal máx. del cable IP55, 66 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> ] / [AWG]	4,4,4 (12,12,12) (mín. 0,2 [24])								
Sección transversal máx. del cable con desconexión	6, 4, 4 (12, 12, 12)								
Interruptor de desconexión de red incluido:	4/12								
Peso IP20 [kg]	6,5	6,5	6,5	6,5	-	6,5	6,6	6,6	12
Peso IP21 / 55 [kg]	13,5	13,5	13,5	13,5	13,5	13,5	14,2	14,2	23
Rendimiento 4)	0,97	0,97	0,97	0,97	-	0,97	0,97	0,97	0,98

**Tabla 10.7 <sup>5)</sup> Con freno y carga compartida 95 / 4 / 0**



<b>Tamaño:</b>	<b>P15K</b>	<b>P18K</b>	<b>P22K</b>	<b>P30K</b>	<b>P37K</b>	<b>P45K</b>	<b>P55K</b>	<b>P75K</b>	<b>P90K</b>
<b>Alimentación de red 3 × 525-600 V CA, sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>									
Salida típica de eje [kW]	15	18,5	22	30	37	45	55	75	90
IP20 / chasis	B3	B3	B4	B4	B4	C3	C3	C4	C4
IP21 / NEMA 1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP55 / Tipo 12	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP66 / NEMA 4X	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
<b>Corriente de salida</b>									
Continua (3 × 525-550 V) [A]	23	28	36	43	54	65	87	105	137
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	25	31	40	47	59	72	96	116	151
Continua (3 × 525-600 V) [A]	22	27	34	41	52	62	83	100	131
Intermitente (3 × 525-600 V) [A]	24	30	37	45	57	68	91	110	144
Continua kVA (525 V CA) [kVA]	21,9	26,7	34,3	41	51,4	61,9	82,9	100	130,5
Continua kVA (575 V CA) [kVA]	21,9	26,9	33,9	40,8	51,8	61,7	82,7	99,6	130,5
<b>Intensidad de entrada máx.</b>									
Continua (3 × 525-600 V) [A]	20,9	25,4	32,7	39	49	59	78,9	95,3	124,3
Intermitente (3 × 525-600 V) [A]	23	28	36	43	54	65	87	105	137
<b>Especificaciones adicionales</b>									
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	400	475	525	700	750	850	1100	1400	1500
Sección transversal máx. del cable IP20 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> ] / [AWG]									
Sección transversal máx. del cable IP55, 66 (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> ] / [AWG]									
Sección transversal máx. del cable con desconexión									
Interrupción de desconexión de red incluido:									
Peso IP20 [kg]	12	12	23,5	23,5	23,5	35	35	50	50
Peso IP21 / 55 [kg]	23	23	27	27	27	45	45	65	65
Rendimiento 4)	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

**Tabla 10.8 <sup>5)</sup> Con freno y carga compartida 95 / 4 / 0**

**10.1.1 Alimentación de red 3 × 525-690 V CA**

<b>Sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>							
Convertidor de frecuencia	<b>P1K1</b>	<b>P1K5</b>	<b>P2K2</b>	<b>P3K0</b>	<b>P4K0</b>	<b>P5K5</b>	<b>P7K5</b>
Salida típica de eje [kW]	<b>1.1</b>	<b>1.5</b>	<b>2.2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5.5</b>	<b>7.5</b>
Protección IP20 (solo)	A3	A3	A3	A3	A3	A3	A3
<b>Corriente de salida</b>							
Continua (3 × 525-550 V) [A]	2,1	2,7	3,9	4,9	6,1	9	11
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	2,3	3,0	4,3	5,4	6,7	9,9	12,1
kVA continua (3 × 551-690 V) [A]	1,6	2,2	3,2	4,5	5,5	7,5	10
kVA intermitente (3 × 551-690 V) [A]	1,8	2,4	3,5	4,9	6,0	8,2	11
Continua kVA 525 V CA	1,9	2,6	3,8	5,4	6,6	9	12
Continua kVA 690 V CA	1,9	2,6	3,8	5,4	6,6	9	12
<b>Intensidad de entrada máx.</b>							
Continua (3 × 525-550 V) [A]	1,9	2,4	3,5	4,4	5,5	8	10
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	2,1	2,6	3,8	8,4	6,0	8,8	11
kVA continua (3 × 551-690 V) [A]	1,4	2,0	2,9	4,0	4,9	6,7	9
kVA intermitente (3 × 551-690 V) [A]	1,5	2,2	3,2	4,4	5,4	7,4	9,9
<b>Especificaciones adicionales</b>							
Sección transversal máx. del cable IP20 <sup>5)</sup> (red, motor, freno y carga compartida) [mm <sup>2</sup> ] / (AWG)	[0,2-4]/(24-10)						
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	44	60	88	120	160	220	300
Peso, protección IP20 [kg]	6,6	6,6	6,6	6,6	6,6	6,6	6,6
Rendimiento 4)	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96

**Tabla 10.9 Alimentación de red 3 × 525-690 V CA**

<b>Sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>						
Convertidor de frecuencia	P11K	P15K	P18K	P22K	P45K	P55K
Salida típica de eje [kW]	15	18,5	22	30	45	55
Salida típica de eje [CV] a 575 V	16,4	20,1	24	33	60	75
IP21 / NEMA 1	B2	B2	B2	B2	-	-
IP55 / NEMA 12	B2	B2	B2	B2	-	-
IP20 / chasis	-	-	-	-	C3	C3
<b>Corriente de salida</b>						
Continua (3 × 525-550 V) [A]	19	23	28	36	54	65
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	20,9	25,3	30,8	39,6	59,4	71,5
Continua (3 × 551-690 V) [A]	18	22	27	34	52	62
Intermitente (3 × 551-690 V) [A]	19,8	24,2	29,7	37,4	57,2	68,2
Continua kVA (550 V CA) [kVA]	18,1	21,9	26,7	34,3	51,4	62
Continua kVA (575 V CA) [kVA]	17,9	21,9	26,9	33,8	62,2	74,1
kVA continuos (690 V CA) [kVA]	21,5	26,3	32,3	40,6	62,2	74,1
<b>Intensidad de entrada máx.</b>						
Continua (3 × 525-690 V) [A]	19,5	24	29	36	-	-
Intermitente (3 × 525-690 V) [A]	21,5	26,4	31,9	39,6	-	-
Continua (3 × 525-550 V) [A]	-	-	-	-	52	63
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	-	-	-	-	57,2	69,3
Continua (3 × 551-690 V) [A]	-	-	-	-	50	60
Intermitente (3 × 551-690 V) [A]	-	-	-	-	55	66
Fusibles previos máx. <sup>1)</sup> [A]	63	63	63	80	100	125
<b>Especificaciones adicionales</b>						
Pérdida estimada de potencia a carga máx. nominal [W] <sup>4)</sup>	285	335	375	430	592	720
Dimensión máx. de cable (red, motor, freno) [mm <sup>2</sup> ] / (AWG) <sup>2)</sup>	[35]/(1/0)			[50]/(1)		
Peso IP21 [kg]	27	27	27	27	-	-
Peso IP55 [kg]	27	27	27	27	-	-
Peso IP20 [kg]	-	-	-	-	35	35
Rendimiento 4)	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

**Tabla 10.10 Alimentación de red 3 × 525-690 V CA P20-chasis / IP21 / IP55, NEMA 1 / NEMA 12**

<b>Sobrecarga normal del 110 % durante 1 minuto</b>					
Convertidor de frecuencia	<b>P30K</b>	<b>P37K</b>	<b>P45K</b>	<b>P55K</b>	<b>P75K</b>
Salida típica de eje [kW]	<b>37</b>	<b>45</b>	<b>55</b>	<b>75</b>	<b>90</b>
Salida típica de eje [CV] a 575 V	40	50	60	75	100
IP21 / NEMA 1	C2	C2	C2	C2	C2
IP55 / NEMA 12	C2	C2	C2	C2	C2
<b>Corriente de salida</b>					
Continua (3 × 525-550 V) [A]	43	54	65	87	105
Intermitente (3 × 525-550 V) [A]	47,3	59,4	71,5	95,7	115,5
Continua (3 × 551-690 V) [A]	41	52	62	83	100
Intermitente (3 × 551-690 V) [A]	45,1	57,2	68,2	91,3	110
Continua kVA (550 V CA) [kVA]	41	51,4	61,9	82,9	100
Continua kVA (575 V CA) [kVA]	40,8	51,8	61,7	82,7	99,6
kVA continuos (690 V CA) [kVA]	49	62,1	74,1	99,2	119,5
<b>Intensidad de entrada máx.</b>					
Continua (3 × 525-690 V) [A]	49	59	71	87	99
Intermitente (3 × 525-690 V) [A]	53,9	64,9	78,1	95,7	108,9
Fusibles previos máx. <sup>1)</sup> [A]	100	125	160	160	160
<b>Especificaciones adicionales</b>					
Pérdida de potencia estimada a carga máxima nominal [W]4)	592	720	880	1200	1440
Dimensión máx. de cable (red, motor, freno) [mm <sup>2</sup> ] / (AWG) <sup>2)</sup>			[95]/(4/0)		
Peso IP21 [kg]	65	65	65	65	65
Peso IP55 [kg]	65	65	65	65	65
Rendimiento 4)	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

**Tabla 10.11 Alimentación de red 3 × 525-690 V CA IP21-IP55 / NEMA 1-NEMA 12**

<sup>1)</sup> Para el tipo de fusible, consulte 10.3 Especificaciones del fusible

<sup>2)</sup> Calibre de cables estadounidense

<sup>3)</sup> Obtenido utilizando 5 m de cable apantallado de motor con carga y frecuencia nominales

<sup>4)</sup> La pérdida normal de potencia con carga normal debe estar en  $\pm 15\%$  (la tolerancia está relacionada con las diferentes tensiones y condiciones del cable).

Los valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de  $eff_2$  /  $eff_3$ ). Los motores de menor rendimiento añaden pérdida de potencia al convertidor de frecuencia y viceversa.

Si la frecuencia de conmutación se eleva por encima de la nominal, las pérdidas de potencia pueden aumentar considerablemente.

Se incluyen los consumos típicos del teclado y de la tarjeta de control. La carga del cliente y las opciones adicionales pueden añadir hasta 30 W a las pérdidas. (Aunque normalmente solo son 4 W adicionales por una tarjeta de control a plena carga o por cada opción en la ranura A o B).

Pese a que las mediciones se realizan con instrumentos del máximo nivel, debe admitirse una imprecisión en las mismas de ( $\pm 5\%$ ).

<sup>5)</sup> (A2 + A3 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión [consulte también Montaje mecánico y Kit de protección IP21 / Tipo 1 en la Guía de Diseño]).

<sup>6)</sup> (B3+B4 y C3+C4 pueden convertirse a IP21 utilizando un kit de conversión [consulte también Montaje mecánico y Kit de protección IP21 / Tipo 1 en la Guía de Diseño]).

## 10.2 Especificaciones técnicas generales

### Alimentación de red

Terminales de alimentación	L1, L2, L3
Tensión de alimentación	200-240 V $\pm$ 10%
Tensión de alimentación	380-480 V / 525-600 V $\pm$ 10 %
Tensión de alimentación	525-690 V $\pm$ 10%

#### Tensión de red baja / corte de red:

Durante un episodio de tensión de red baja o un corte de red, el convertidor de frecuencia sigue funcionando hasta que la tensión del circuito intermedio desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que generalmente está un 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 $\pm$ 5 %
Máximo desequilibrio transitorio entre fases de red	3,0 % de la tensión de alimentación nominal
Factor de potencia real ( $\lambda$ )	$\geq$ 0,9 a la carga nominal
Factor de potencia de desplazamiento (cos $\phi$ )	prácticamente uno ( $>$ 0,98)
Conmutación en la entrada de alimentación L1, L2, L3 (arranques) $\leq$ 7,5 kW	2 veces por minuto como máximo
Conmutación de la entrada de alimentación L1, L2, L3 (arranques) 11-75 kW	máximo 1 vez / min
Conmutación en la entrada de alimentación L1, L2, L3 (arranques) $\geq$ 90 kW	máximo 1 vez cada 2 minutos
Entorno según la norma EN 60664-1	Categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2

La unidad es adecuada para ser utilizada en un circuito capaz de proporcionar no más de 100 000 amperios simétricos RMS, 240 / 500 / 600 / 690 V máximo.

### Salida del motor (U, V, W)

Tensión de salida	Un 0-100 % de la tensión de alimentación
Frecuencia de salida (1,1-90 kW)	0-590 Hz
Frecuencia de salida (110-250 kW)	0-590 <sup>1)</sup> Hz
Conmutación en la salida	Ilimitada
Tiempos de rampa	1-3600 s

<sup>1)</sup> Dependiente de la potencia y de la tensión

### Características de par

Par de arranque (par constante)	máximo del 110 % durante 60 s <sup>1)</sup>
Par de arranque	máximo del 135 % hasta 0,5 s <sup>1)</sup>
Par de sobrecarga (par constante)	máximo del 110 % durante 60 s <sup>1)</sup>
Par de arranque (par variable)	máximo del 110 % durante 60 s <sup>1)</sup>
Par de sobrecarga (par variable)	máximo del 110 % durante 60 s
Tiempo de incremento de par en VVC <sup>plus</sup> (independiente de fsw)	10 ms

<sup>1)</sup> El porcentaje es con relación al par nominal.

<sup>2)</sup> El tiempo de respuesta de par depende de la aplicación y de la carga pero, por norma general, el paso de par de 0 a la referencia equivale a entre 4 y 5 veces el tiempo de incremento de par.

### Longitudes y secciones para cables de control<sup>1)</sup>

Long. máx. de cable de motor, cable apantallado	150 m
Long. máx. de cable de motor, cable no apantallado	300 m
Sección máxima a los terminales de control, cable flexible / rígido sin manguitos en los extremos	1,5 mm <sup>2</sup> /16 AWG
Sección máxima a los terminales de control, cable flexible con manguitos en los extremos	1 mm <sup>2</sup> /18 AWG
Sección máxima a los terminales de control, cable flexible con manguitos en los extremos y abrazadera	0,5 mm <sup>2</sup> / 20 AWG
Sección de cable mínima para los terminales de control	0,25 mm <sup>2</sup> / 24 AWG

<sup>1)</sup> Para cables de alimentación, consulte las tablas de datos eléctricos.

**Entradas digitales**

Entradas digitales programables	4 (6) <sup>1)</sup>
Número de terminal	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29 <sup>1)</sup> , 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 <sup>2)</sup>	>19 V CC
Nivel de tensión, «1» lógico NPN <sup>2)</sup>	<14 V CC
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Rango de frecuencia de impulsos	0-110 kHz
(Ciclo de trabajo) Anchura de impulsos mín.	4,5 ms
Resistencia de entrada, Ri	4 kΩ (aprox.)

**Entradas analógicas**

N.º de entradas analógicas	2
Número de 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 -10 a +10 V (escalable)
Resistencia de entrada, Ri	aprox. 10 kΩ
Tensión máx.	±20 V
Modo de intensidad	Interruptor S201 / Interruptor S202 = ON (I)
Nivel de intensidad	De 0 / 4 a 20 mA (escalable)
Resistencia de entrada, Ri	200 Ω aproximadamente
Intensidad máx.	30 mA
Resolución de entradas analógicas	10 bit (signo +)
Precisión de las entradas analógicas	Error máx: 0,5 % de escala total
Ancho de banda	20 Hz / 100 Hz

Las entradas analógicas están galvánicamente aisladas de la tensión de alimentación (PELV) y de los demás terminales de alta tensión.

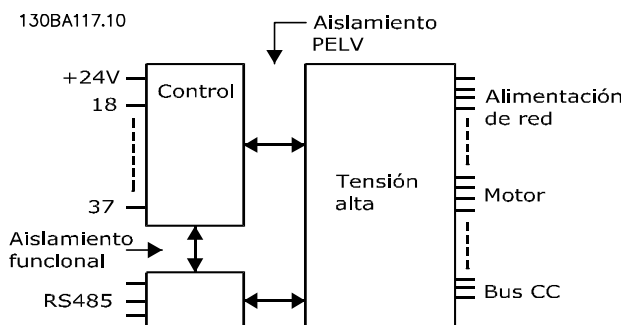


Ilustración 10.1 Aislamiento PELV

**Impulso**

Impulso programable	2/1
Número de terminal de impulso	29 <sup>1)</sup> , 33 <sup>2)</sup> / 33 <sup>3)</sup>
Frecuencia máx. en terminal 29, 33	110 kHz (Push-pull driven)
Frecuencia máx. en terminal 29, 33	5 kHz (colector abierto)
Frecuencia mín. en terminal 29, 33	4 Hz
Nivel de tensión	Consulte 10.2.1 Entradas digitales
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, Ri	aprox. 4 kΩ
Precisión de la entrada de pulsos (0,1-1 kHz)	Error máx.: un 0,1 % de la escala completa

Precisión de la entrada de encoder (1-11 kHz) Error máx.: un 0,05 % de la escala completa

*Las entradas de pulsos y encoder (terminales 29, 32, 33) se encuentran galvánicamente aisladas de la tensión de alimentación (PELV) y demás terminales de alta tensión.*

<sup>1)</sup> TR200 solo

<sup>2)</sup> Las entradas de pulsos son 29 y 33

#### Salida analógica

Número de salidas analógicas programables 1

Número de terminal 42

Rango de intensidad en la salida analógica 0/4-20 mA

Carga máx. entre toma de tierra y salida analógica 500 Ω

Precisión en la salida analógica Error máx.: un 0,5 % de la escala completa

Resolución en la salida analógica 12 bits

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

#### Tarjeta de control, comunicación serie RS-485

Número de 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 separado funcionalmente de otros circuitos y galvánicamente aislado de la tensión de alimentación (PELV).*

#### Salida digital

Salidas digitales / de pulsos programables 2

Número de terminal 27, 29 <sup>1)</sup>

Nivel de tensión en la salida digital / de frecuencia 0-24 V

Intensidad de salida máx. (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

<sup>1)</sup> Los terminales 27 y 29 también pueden programarse como entradas.

*La salida digital está galvánicamente aislada de la tensión de alimentación (PELV) y de los demás terminales de alta tensión.*

#### Tarjeta de control, salida de 24 V CC

Número de terminal 12, 13

Tensión de salida 24 V +1, -3 V

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	todos kW: 2
N.º de terminal del relé 01	1-3 (desconexión), 1-2 (conexión)
Carga máx. del terminal (CA-1) <sup>1)</sup> en 1-3 (NC), 1-2 (NA) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga máx. del terminal (CA-15) <sup>1)</sup> (Carga inductiva a $\cos\phi$ 0,4):	240 V CA, 0,2 A
Carga máx. del terminal (CC-1) <sup>1)</sup> en 1-2 (NA), 1-3 (NC) (carga resistiva)	60 V CC, 1 A
Carga máx. del terminal (CC-13) <sup>1)</sup> (carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
N.º de terminal del relé 02 (solo TR200)	4-6 (desconexión), 4-5 (conexión)
Carga máx. del terminal (CA-1) <sup>1)</sup> en 4-5 (NA) (Carga resistiva) <sup>2)3)</sup> Sobretensión cat. II	400 V CA, 2 A
Carga máx. del terminal (CA-15) <sup>1)</sup> en 4-5 (NA) (carga inductiva a $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Carga máx. terminal (CC-1) <sup>1)</sup> en 4-5 (NA) (carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Carga máx. terminal (CC-13) <sup>1)</sup> en 4-5 (NA) (carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga máx. del terminal (CA-1) <sup>1)</sup> en 4-6 (NC) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Carga máx. del terminal (CA-15) <sup>1)</sup> en 4-6 (NC) (carga inductiva a $\cos\phi$ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Carga máx. del terminal (CC-1) <sup>1)</sup> en 4-6 (NC) (carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Carga máx. del terminal (CC-13) <sup>1)</sup> 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

<sup>1)</sup> CEI 60947 partes 4 y 5

Los contactos del relé están galvánicamente aislados con respecto al resto del circuito con un aislamiento reforzado (PELV).

<sup>2)</sup> Categoría de sobretensión II

<sup>3)</sup> Aplicaciones UL 300 V CA 2 A

**Tarjeta de control, salida de 10 V CC**

Número de terminal	50
Tensión de salida	10,5 V $\pm$ 0,5 V
Carga máx.	15 mA

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

**Características de control**

Resolución de frecuencia de salida a 0-590 Hz	$\pm$ 0,003 Hz
Precisión repetida del Arranque / parada precisos (terminales 18, 19)	$\pm$ 0,1 ms
Tiempo de respuesta del sistema (terminales 18, 19, 27, 29, 32, 33)	$\leq$ 2 ms
Rango de control de velocidad (lazo abierto)	1:100 de velocidad síncrona
Intervalo de control de velocidad (lazo cerrado)	1:1000 de velocidad síncrona
Precisión de velocidad (lazo abierto)	30-4000 rpm: error $\pm$ 8 rpm
Precisión de la velocidad (lazo cerrado), en función de la resolución del dispositivo de realimentación.	0-6000 rpm: error $\pm$ 0,15 rpm

Todas las características de control se basan en un motor asíncrono de 4 polos



**Ambiente**

Protección	IP20 <sup>1)</sup> / Tipo 1, IP21 <sup>2)</sup> / Tipo 1, IP55 / Tipo 12, IP66
Prueba de vibración	1,0 g
Humedad relativa máx.	5-93 % (CEI 721-3-3; clase 3K3 (sin condensación) durante el funcionamiento)
Entorno agresivo (CEI 60068-2-43) prueba H <sub>2</sub> S	Clase Kd
Temperatura ambiente <sup>3)</sup>	Máx. 50 °C (promedio de 24 horas, máx. 45 °C)

<sup>1)</sup> Solo para  $\leq 3,7$  kW (200-240 V),  $\leq 7,5$  kW (400-480 V)

<sup>2)</sup> Como kit de protección para  $\leq 3,7$  kW (200-240 V),  $\leq 7,5$  kW (400-480 V)

<sup>3)</sup> Reducción de potencia para temperaturas ambiente altas; consulte las condiciones especiales en la Guía de Diseño

Temperatura ambiente mínima durante el funcionamiento a escala completa	0 °C
Temperatura ambiente mínima con rendimiento reducido	- 10 °C
Temperatura durante el almacenamiento / transporte	De -25 a +65 / 70 °C
Altitud máxima sobre el nivel del mar sin reducción de potencia	1000 m

*Reducción de potencia con la altitud: consulte las condiciones especiales en la Guía de Diseño*

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

*Consulte la sección Condiciones especiales de la Guía de Diseño.*

**Rendimiento de la tarjeta de control**

Intervalo de exploración	1 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 de dispositivo o host estándar.*

*La conexión USB se encuentra galvánicamente aislada de la tensión de alimentación (PELV) y del resto de los terminales de alta tensión.*

*La toma de tierra USB no se encuentra galvánicamente aislada de la protección a tierra. Utilice únicamente un ordenador portátil aislado como conexión entre el PC y el conector USB del convertidor de frecuencia.*

**Protección y funciones**

- Protección termoelectrónica del motor contra sobrecarga.
- El control de la temperatura del disipador garantiza la desconexión del convertidor si la temperatura alcanza un valor predeterminado. La señal de temperatura de sobrecarga no se puede desactivar hasta que la temperatura del disipador térmico se encuentre por debajo de los valores indicados en las tablas de las siguientes páginas (valores orientativos, estas temperaturas pueden variar para diferentes potencias, tamaños de bastidor, clasificaciones de protección, etc.).
- 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 de frecuencia si la tensión del circuito intermedio es demasiado alta o baja.
- El convertidor de frecuencia comprueba constantemente la aparición de niveles graves de temperatura interna, intensidad 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.

### 10.3 Especificaciones del fusible

#### 10.3.1 Fusibles de protección de circuito derivado

Se recomiendan los siguientes fusibles para cumplir las normas de electricidad conforme a CEI / EN 61800-5-1.

Convertidor de frecuencia	Tamaño máx. de fusible	Tensión	Tipo
<b>200-240 V - T2</b>			
1K1-1K5	16A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
2K2	25A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
3K0	25A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
3K7	35A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
5K5	50A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
7K5	63A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
11K	63A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
15K	80A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
18K5	125A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
22K	125A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
30K	160A <sup>1</sup>	200-240	Tipo gG
37K	200A <sup>1</sup>	200-240	Tipo aR
45K	250A <sup>1</sup>	200-240	Tipo aR
<b>380-480 V - T4</b>			
1K1-1K5	10A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
2K2-3K0	16A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
4K0-5K5	25A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
7K5	35A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
11K-15K	63A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
18K	63A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
22K	63A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
30K	80A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
37K	100A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
45K	125A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
55K	160A <sup>1</sup>	380-500	Tipo gG
75K	250A <sup>1</sup>	380-500	Tipo aR
90K	250A <sup>1</sup>	380-500	Tipo aR

1) Fusibles máximos. Consulte la normativa nacional / internacional para seleccionar el tamaño de fusible aplicable.

Tabla 10.12 Fusibles EN 50178, de 200 V a 480 V

Protección	Potencia	Tamaño de fusible recomendado	Fusible máx. recomendado	Magnetotérmico recomendado	Nivel de desconexión máx.
Tamaño	[kW]			Danfoss	[A]
A3	1,1	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	1,5	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	2,2	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	3	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	4	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	5,5	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
	7,5	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
B2	11	gG-25	gG-63		
	15	gG-25	gG-63		
	18	gG-32			
	22	gG-32			
C2	30	gG-40			
	37	gG-63	gG-80		
	45	gG-63	gG-100		
	55	gG-80	gG-125		
	75	gG-100	gG-160		
C3	37	gG-100	gG-125		
	45	gG-125	gG-160		
D	37	gG-125	gG-125		
	45	gG-160	gG-160		
	55-75	gG-200	gG-200		
	90	aR-250	aR-250		
	110	aR-315	aR-315		
	132-160	aR-350	aR-350		
	200	aR-400	aR-400		
	250	aR-500	aR-500		
E	355-400	aR-700	aR-700		
	500-560	aR-900	aR-900		
F	630-900	aR-1600	aR-1600		
	1000	aR-2000	aR-2000		
	1200	aR-2500	aR-2500		

Tabla 10.13 525-690 V, tamaños de bastidor A, C, D, E y F (fusibles no UL)

### 10.3.2 Fusibles de protección de circuito derivado UL y cUL

Se requieren los siguientes fusibles, o sustitutos con aprobación UL / cUL, para cumplir las normas UL y cUL. Se indican las clasificaciones máximas para los fusibles.

Convertidor de frecuencia	Bussmann	Bussmann	Bussmann	SIBA	Fusible Littell	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
<b>200-240 V</b>							
[kW]	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo CC	Tipo RK1
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
<b>380-480 V, 525-600 V</b>							
[kW]	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo CC	Tipo RK1
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 10.14 Fusibles UL, 200-240 V y 380-600 V

Fusible máx. recomendado						
	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann
[kW]	Tipo RK1	Tipo J	Tipo T	Tipo CC	Tipo CC	Tipo CC
1,1	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
1.5-2.2	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4	KTS-R-20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5,5	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7,5	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11-15	KTS-R-35	JKS-35	JJS-35			
18	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45			
22	KTS-R50	JKS-50	JJS-50			
30	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60			
37	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80			
45	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100			
55	KTS-R125	JKS-125	JJS-125			
75	KTS-R150	JKS-150	JJS-150			
90	KTS-R175	JKS-175	JJS-175			

Tabla 10.15 525-600 V, tamaños de bastidor A, B y C

Fusible máx. recomendado				
	SIBA	Fusible Littel	Ferraz-Shawmut	Ferraz-Shawmut
[kW]	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo RK1	Tipo J
0.37-1.1	5017906-005	KLSR005	A6K-5R	HSJ6
1.5-2.2	5017906-010	KLSR010	A6K-10R	HSJ10
3	5017906-016	KLSR015	A6K-15R	HSJ15
4	5017906-020	KLSR020	A6K-20R	HSJ20
5,5	5017906-025	KLSR25	A6K-25R	HSJ25
7,5	5017906-030	KLSR030	A6K-30R	HSJ30
11-15	5014006-040	KLSR035	A6K-35R	HSJ35
18	5014006-050	KLSR045	A6K-45R	HSJ45
22	5014006-050	KLS-R50	A6K-50R	HSJ50
30	5014006-063	KLSR060	A6K-60R	HSJ60
37	5014006-080	KLSR075	A6K-80R	HSJ80
45	5014006-100	KLSR100	A6K-100R	HSJ100
55	2028220-125	KLS-125	A6K-125R	HSJ125
75	2028220-150	KLS-150	A6K-150R	HSJ150
90	2028220-200	KLS-175	A6K-175R	HSJ175

Tabla 10.16 525-600 V, tamaños de bastidor A, B y C

Fusible máx. recomendado*								
[kW]	Fusible previo máximo	Bussmann E52273 RK1/JDDZ	Bussmann E4273 J/JDDZ	Bussmann E4273 T/JDDZ	SIBA E180276 RK1/JDDZ	Littelfuse E81895 RK1/JDDZ	Ferraz-Shawmut E163267/E2137 RK1/JDDZ	Ferraz-Shawmut E2137 J/HSJ
11	30 A	KTS-R-30	JKS-30	JKJS-30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HST-30
15-18,5	45 A	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HST-45
22	60 A	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HST-60
30	80 A	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HST-80
37	90 A	KTS-R-90	JKS-90	JJS-90	5014006-100	KLS-R-090	A6K-90-R	HST-90
45	100 A	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HST-100
55	125 A	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	2028220-125	KLS-150	A6K-125-R	HST-125
75	150 A	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	2028220-150	KLS-175	A6K-150-R	HST-150

\* Conformidad con UL solo 525-600 V

Tabla 10.17 525-690 V\*, tamaños de bastidor B y C

### 10.3.3 Fusibles de sustitución para 240 V

Fusible original	Fabricante	Fusibles de sustitución
KTN	Bussmann	KTS
FWX	Bussmann	FWH
KLNR	LITTEL FUSE	KLSR
L50S	LITTEL FUSE	L50S
A2KR	FERRAZ SHAWMUT	A6KR
A25X	FERRAZ SHAWMUT	A50X

Tabla 10.18 Fusibles de sustitución

### 10.4 Pares de apriete de conexión

Protección	Potencia (kW)			Par (Nm)						
	200-240 V	380-480 / 500 V	525-600 V	525-690 V	Red	Motor	Conexión de CC	Freno	Toma de tierra	Relé
A2	1.1-2.2	1.1-4.0			1,8	1,8	1,8	1,8	3	0,6
A3	3.0-3.7	5.5-7.5	1.1-7.5	1.1-7.5	1,8	1,8	1,8	1,8	3	0,6
A4	1.1-2.2	1.1-4.0			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	11-18		1,8	1,8	1,5	1,5	3	0,6
B2	15	22-30	22-30	11-30	4,5	4,5	3,7	3,7	3	0,6
B3	5,5-11	11-18	11-18		1,8	1,8	1,8	1,8	3	0,6
B4	15-18	22-37	22-37	11-37	4,5	4,5	4,5	4,5	3	0,6
C1	18-30	37-55	37-55		10	10	10	10	3	0,6
C2	37-45	75-90	75-90	37-90	14/24 <sup>1)</sup>	14/24 <sup>1)</sup>	14	14	3	0,6
C3		45-55	45-55	45-55	10	10	10	10	3	0,6
C4	37-55	75-90	75-90		14/24 <sup>1)</sup>	14/24 <sup>1)</sup>	14	14	3	0,6

Tabla 10.19 Apriete de los terminales

<sup>1)</sup> Para dimensiones x / y de cables diferentes, donde  $x \leq 95 \text{ mm}^2$  e  $y \geq 95 \text{ mm}^2$ .

## Índice

<b>A</b>		<b>Comunicación</b>	
A53.....	23	En Serie.....	34
A54.....	23	Serie.....	7, 12, 20, 22, 53, 54, 55, 56
Adaptación Automática Del Motor.....	30, 53	<b>Conducto</b> .....	0 , 0 , 26
Aislamiento Acústico.....	26	<b>Conexión A Tierra</b> .....	15, 16, 19, 25, 26
Alarmas.....	56	<b>Conexiones De Potencia</b> .....	14
<b>AMA</b>		<b>Configuración</b> .....	31, 33
AMA.....	60, 64	<b>Control</b>	
Con T27 Conectado.....	49	Card.....	59
Sin T27 Conectado.....	49	Local.....	32, 53, 34
<b>Apriete De Los Terminales</b> .....	91	<b>Controladores Externos</b> .....	7
<b>Armónicos</b> .....	8	<b>Convertidor De Frecuencia</b> .....	20
<b>Arranque</b>		<b>Corriente</b>	
Arranque.....	7, 36, 37	De Fuga.....	25
Local.....	31	Nominal.....	60
<b>Asilamiento Del Ruido</b> .....	14	RMS.....	8
<b>Auto</b>		<b>Cortocircuito</b> .....	62
Auto.....	34	<b>D</b>	
On.....	34, 53, 55	<b>Datos</b>	
<b>AWG</b> .....	71	De Motor.....	30
		Del Motor.....	31, 60, 28, 64
<b>B</b>		<b>Descargue Datos Desde El LCP</b> .....	35
Banda De Código De Tipo (T/C).....	9	<b>Desconexión</b>	
<b>Bloq. Desc</b> .....	56	Desconexión.....	56
<b>Bloqueo Externo</b> .....	23	De Entrada.....	19
		<b>Desequilibrio De Tensión</b> .....	60
<b>C</b>		<b>Diagrama De Bloques De Convertidor De Frecuencia</b> .....	7
<b>Cable</b>		<b>Dimensiones De Los Cables</b> .....	14, 16
Apantallado.....	10, 14, 0 , 26	<b>Documentación</b> .....	4
De Conexión A Tierra.....	15	<b>E</b>	
De Control.....	22	<b>Ejecutar Comando</b> .....	31
De Toma A Tierra.....	15	<b>Elevación</b> .....	11
De Toma De Tierra.....	26	<b>Enlace CC</b> .....	60
<b>Cableado</b>		<b>Entrada</b>	
De Control.....	14, 0 , 15, 22, 26	Análogica.....	59
De Control Del Termistor.....	19	CA.....	19
De Motor.....	0 , 16	De CA.....	8
Del Motor.....	14, 26	Digital.....	23, 55, 61
<b>Cables</b>		<b>Entradas</b>	
De Control.....	22	Analógicas.....	20
De Motor.....	10, 16, 30	Digitales.....	20, 55, 39
Del Motor.....	14	<b>Equipo Opcional</b> .....	16, 23, 27, 7
<b>Cargue Datos Al LCP</b> .....	35	<b>Espacio</b>	
<b>CEM</b> .....	26	Libre.....	11
<b>Clasificación De La Intensidad</b> .....	10	Libre Para La Refrigeración.....	26
<b>Comando De Parada</b> .....	54	<b>Especificaciones</b> .....	7, 11
<b>Comandos</b>		<b>Estado Motor</b> .....	7
Externos.....	8, 53, 55	<b>Estructura De Menú</b> .....	34, 41
Remotos.....	7		

<b>F</b>		<b>M</b>	
<b>Factor De Potencia</b> .....	8, 16, 26	<b>Magnetotérmicos</b> .....	26
<b>Filtro RFI</b> .....	19	<b>Manual</b> .....	31
<b>Forma</b>		<b>Menú</b>	
De Onda CA.....	8	Principal.....	37, 33
De Onda De CA.....	7	Rápido.....	33, 37, 33, 40
<b>Frecuencia</b>		<b>Modo</b>	
De Conmutación.....	55	Automático.....	33
Del Motor.....	33	De Estado.....	53
<b>Frenado</b> .....	53	Ir A Dormir.....	55
<b>Función De Desconexión</b> .....	14	Local.....	31
<b>Funcionamiento Local</b> .....	32	<b>Montaje</b> .....	11
<b>Fusibles</b>		<b>Motores Múltiples</b> .....	25
Fusibles.....	14, 26, 63, 67, 26, 87, 89	<b>Múltiples Convertidores De Frecuencia</b> .....	14, 16
EN 50178, De 200 V A 480 V.....	87		
UL.....	89		
<b>G</b>		<b>N</b>	
<b>Giro Del Motor</b> .....	30, 33	<b>Nivel De Tensión</b> .....	82
<b>H</b>		<b>O</b>	
<b>Hand</b>		<b>Opción De Comunicación</b> .....	63
Hand.....	34		
On.....	34	<b>P</b>	
<b>Homologaciones</b> .....	ii	<b>Panel De Control Local</b> .....	32
<b>I</b>		<b>Parada Externa</b> .....	39
<b>Identificación Del Convertidor De Frecuencia</b> .....	9	<b>PELV</b> .....	19, 52
<b>IEC 61800-3</b> .....	19	<b>Pérdida De Fase</b> .....	60
<b>Inicialización Inicialización Manual</b> .....	36	<b>Permiso De Arranque</b> .....	54
<b>Inspección De Seguridad</b> .....	25	<b>Placa Posterior</b> .....	11
<b>Instalación</b> .....	7, 10, 11, 14, 22, 26, 27	<b>Potencia</b>	
<b>Intensidad</b>		De Entrada.....	8, 14, 15, 19, 25, 26, 56, 67
A Plena Carga.....	10, 25	Del Motor.....	12, 0, 15, 33, 64
De CC.....	8, 54	<b>Programación</b>	
De Entrada.....	19	Programación.....	7, 23, 31, 33, 40, 48, 59, 32, 35
De Salida.....	54, 60	Del Terminal.....	23
Del Motor.....	8, 30, 33, 64	Remota.....	48
<b>Interruptor De Desconexión</b> .....	27	<b>Protección</b>	
<b>Interruptores De Desconexión</b> .....	25	Contra Sobrecarga.....	14
		Contra Sobrecarga Del Motor.....	86
		Contra Transitorios.....	8
		De Sobrecarga.....	10
		Del Motor.....	14
		<b>Pruebas De Funcionamiento</b> .....	7, 31
		<b>Puesta A Tierra Con Un Cable Apantallado</b> .....	16
<b>L</b>		<b>R</b>	
<b>Lazo</b>		<b>RCD</b> .....	15
Abierto.....	23, 37	<b>Realimentación</b>	
Cerrado.....	23	Realimentación.....	23, 26, 63, 65, 54
<b>Lazos De Tierra</b> .....	22	Del Sistema.....	7
<b>Límite</b>			
De Intensidad.....	31		
De Par.....	31		
<b>Límites De Temperatura</b> .....	26		
<b>Lista De Códigos De Alarma / Advertencia</b> .....	59		



<b>Red</b>		<b>Terminal</b>	
Red.....	0	53.....	23, 37, 38
Aislada.....	19	54.....	23
De CA.....	7, 8, 12, 19	De Entrada.....	59
<b>Reducción De Potencia.....</b>	<b>10</b>	<b>Terminales</b>	
<b>Referencia</b>		De Control.....	12, 22, 28, 53, 55, 34, 38
Referencia.....	33, 49, 53, 54, 55, i	De Entrada.....	12, 19, 23, 25
De Velocidad.....	23, 38, 49, 0, 53, 31	De Salida.....	12, 25
Remota.....	54	<b>Termistor.....</b>	<b>19, 52</b>
<b>Refrigeración.....</b>	<b>10</b>	<b>Tiempo</b>	
<b>Registro</b>		De Acel.....	31
De Alarmas.....	33	De Acel. De Rampa.....	31
De Fallos.....	33	De Desacel. De Rampa.....	31
<b>Reiniciar.....</b>	<b>55</b>	<b>Toma De Tierra.....</b>	<b>15, 26</b>
<b>Reinicio</b>		<b>Triángulo</b>	
Reinicio.....	32, 36, 56, 60, 65	De Toma De Tierra.....	19
Automático.....	32	Flotante.....	19
<b>Requisitos De Espacio Libre.....</b>	<b>10</b>	<b>V</b>	
<b>Reset.....</b>	<b>34</b>	<b>Valor De Consigna.....</b>	<b>55</b>
<b>Resolución</b>		<b>Velocidades Del Motor.....</b>	<b>27</b>
De Problemas.....	7		
Del Problema.....	59		
<b>RS-485.....</b>	<b>24</b>		
<b>Ruido Eléctrico.....</b>	<b>15</b>		
<b>S</b>			
<b>Salida</b>			
Analógica.....	20		
De Relé.....	20		
Del Motor.....	82		
<b>Señal</b>			
Analógica.....	59		
De Control.....	37, 38, 53		
De Entrada.....	38		
De Salida.....	40		
<b>Señales De Entrada.....</b>	<b>23</b>		
<b>Símbolos.....</b>	<b>i</b>		
<b>Sistema De Control.....</b>	<b>7</b>		
<b>Sobreintensidad.....</b>	<b>55</b>		
<b>Sobretensión.....</b>	<b>31, 54</b>		
<b>T</b>			
<b>Tarjeta De Control, Comunicación Serie USB.....</b>	<b>86</b>		
<b>Teclas</b>			
De Funcionamiento.....	34		
De Menú.....	32, 33		
De Navegación.....	27, 32, 34, 37, 53, 34		
<b>Tensión</b>			
De Alimentación.....	19, 20, 25, 63		
De Entrada.....	27, 56		
De Red.....	33, 34, 54		
Externa.....	38		
Inducida.....	14		





[www.trane.com](http://www.trane.com)

*Para obtener más información, póngase en contacto con su oficina Trane local o envíenos un correo electrónico a la dirección [comfort@trane.com](mailto:comfort@trane.com)*

---

Référence de la documentation	BAS-SVX19D-ES
Fecha	Junio 2013
En sustitución	Mayo 2010

---

Trane tiene una política de mejora continua de productos y datos de productos y se reserva el derecho de efectuar cambios en su diseño y especificaciones sin previo aviso.

