



Guía de funcionamiento VLT[®] Refrigeration Drive FC 103

355-800 kW, Tamaño de alojamiento E



Índice

1 Introducción	3
1.1 Objetivo de este manual	3
1.2 Recursos adicionales	3
1.3 Versión del manual y del software	3
1.4 Homologaciones y certificados	3
1.5 Eliminación	3
2 Seguridad	4
2.1 Símbolos de seguridad	4
2.2 Personal cualificado	4
2.3 Medidas de seguridad	4
3 Vista general de producto	6
3.1 Uso previsto	6
3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones	6
3.3 Vista interior de los alojamientos E1h y E2h	7
3.4 Vista interior de los alojamientos E3h y E4h	8
3.5 Unidad de control	9
3.6 Panel de control local (LCP)	10
4 Instalación mecánica	12
4.1 Elementos suministrados	12
4.2 Herramientas necesarias	12
4.3 Almacenamiento	12
4.4 Entorno de funcionamiento	13
4.5 Requisitos de instalación y refrigeración	14
4.6 Elevación de la unidad	15
4.7 Instalación mecánica de los alojamientos E1h/E2h	15
4.8 Instalación mecánica de los alojamientos E3h/E4h	17
5 Instalación eléctrica	21
5.1 Instrucciones de seguridad	21
5.2 Instalación conforme a CEM	21
5.3 Esquema de cableado	24
5.4 Conexión del motor	25
5.5 Conexión de la red de CA	27
5.6 Conexión toma a tierra	29
5.7 Dimensiones del terminal	31
5.8 Cableado de control	41
5.9 Lista de verificación previa al arranque	46

6 Puesta en servicio	48
6.1 Instrucciones de seguridad	48
6.2 Conexión de potencia	48
6.3 Menú del LCP	49
6.4 Programación del convertidor	50
6.5 Pruebas previas al arranque del sistema	53
6.6 Arranque del sistema	54
6.7 Ajustes de parámetros	54
7 Ejemplos de configuración del cableado	56
7.1 Cableado para el control de velocidad de lazo abierto	56
7.2 Cableado de arranque/parada	57
7.3 Cableado para el reinicio de alarma externa	59
7.4 Cableado para un termistor del motor	59
7.5 Cableado de regeneración	59
8 Mantenimiento, diagnóstico y resolución de problemas	60
8.1 Mantenimiento y servicio	60
8.2 Panel de acceso a disipador	60
8.3 Mensajes de estado	61
8.4 Tipos de advertencias y alarmas	64
8.5 Lista de Advertencias y Alarmas	64
8.6 Resolución de problemas	75
9 Especificaciones	78
9.1 Datos eléctricos	78
9.2 Fuente de alimentación de red	82
9.3 Salida del motor y datos del motor	82
9.4 Condiciones ambientales	82
9.5 Especificaciones del cable	83
9.6 Entrada/salida de control y datos de control	83
9.7 Fusibles	86
9.8 Dimensiones del alojamiento	87
9.9 Flujo de aire del alojamiento	103
9.10 Clasificaciones de par de las sujeciones	104
10 Anexo	105
10.1 Abreviaturas y convenciones	105
10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos	106
10.3 Estructura de menú de parámetros	106
Índice	111

1 Introducción

1.1 Objetivo de este manual

Esta guía de funcionamiento proporciona información para instalar y poner en servicio de forma segura los convertidores de frecuencia VLT® en alojamientos de tamaño E (E1h, E2h, E3h y E4h).

La guía de funcionamiento está diseñada para su utilización por parte de personal cualificado. Para utilizar la unidad de forma segura y profesional, lea y siga las instrucciones de esta guía de funcionamiento. Preste especial atención a las instrucciones de seguridad y advertencias generales. Conserve la guía cerca del convertidor de frecuencia en todo momento.

VLT® es una marca registrada.

1.2 Recursos adicionales

Tiene a su disposición otros recursos para comprender la programación y las funciones avanzadas de los convertidores E1h-E4h.

- La *Guía de programación del VLT® Refrigeration Drive FC 103* proporciona información más detallada sobre cómo trabajar con parámetros y ejemplos de aplicaciones de refrigeración.
- La *Guía de diseño del VLT® HVAC Drive FC 102 de 90-1200 kW* proporciona información detallada sobre las capacidades y funcionalidades para diseñar sistemas de control de motores para aplicaciones de refrigeración.
- La *Guía de funcionamiento de Safe Torque Off* presenta de forma detallada las especificaciones, los requisitos y las instrucciones de instalación de la función Safe Torque Off.

Danfoss proporciona publicaciones y manuales complementarios. Consulte el drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/ para ver un listado.

1.3 Versión del manual y del software

Este manual se revisa y se actualiza de forma periódica. Le agradecemos cualquier sugerencia de mejora. En la *Tabla 1.1* se muestra la versión del manual y la correspondiente versión del software.

Versión del manual	Comentarios	Versión de software
MG16P1xx	Primera versión	1.51

Tabla 1.1 Versión del manual y del software

1.4 Homologaciones y certificados



Tabla 1.2 Homologaciones y certificados

Hay disponibles más homologaciones y certificados. Póngase en contacto con su oficina local de Danfoss o con el distribuidor autorizado. Los convertidores con tensión T7 (525-690 V) tienen certificación UL únicamente para el intervalo 525-600 V.

El convertidor de frecuencia cumple los requisitos de retención de memoria térmica establecidos por la norma UL 61800-5-1. Si desea obtener más información, consulte el apartado *Protección térmica del motor* en la *Guía de diseño* específica del producto.

AVISO!

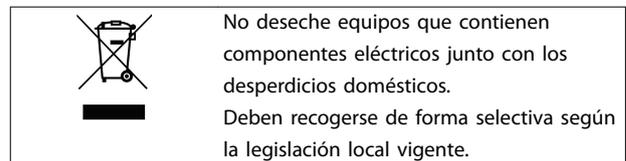
LIMITACIONES IMPUESTAS A LA FRECUENCIA DE SALIDA

A partir de la versión 1.10 del software, la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia está limitada a 590 Hz, debido a las normativas de control de exportaciones.

1.4.1 Conformidad con ADN

Para conocer la conformidad con el acuerdo europeo relativo al transporte internacional de mercancías peligrosas por vías navegables (ADN), consulte el apartado *Instalación conforme con ADN* en la *Guía de diseño*.

1.5 Eliminación



2

2 Seguridad

2.1 Símbolos de seguridad

En esta guía se han utilizado los siguientes símbolos:

⚠ADVERTENCIA

Indica situaciones potencialmente peligrosas que pueden producir lesiones graves o incluso la muerte.

⚠PRECAUCIÓN

Indica una situación potencialmente peligrosa que puede producir lesiones leves o moderadas. También puede utilizarse para alertar contra prácticas no seguras.

AVISO!

Indica información importante, entre la que se incluyen situaciones que pueden producir daños en el equipo u otros bienes.

2.2 Personal cualificado

Se precisan un transporte, un almacenamiento, una instalación, un funcionamiento y un mantenimiento correctos y fiables para que el convertidor de frecuencia funcione de un modo seguro y sin ningún tipo de problemas. Este equipo únicamente puede ser manejado o instalado por personal cualificado.

El personal cualificado es aquel personal formado que está autorizado para realizar la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento de equipos, sistemas y circuitos conforme a la legislación y la regulación vigentes. Asimismo, el personal debe estar familiarizado con las instrucciones y medidas de seguridad descritas en este manual.

2.3 Medidas de seguridad

⚠ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA, a un suministro de CC, a una carga compartida o a motores permanentes. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- La instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia deberán estar a cargo exclusivamente de personal cualificado.

⚠ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a una red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida, el motor puede arrancar en cualquier momento. Un arranque accidental durante la programación, el mantenimiento o los trabajos de reparación puede causar la muerte, lesiones graves o daños materiales. El motor puede arrancar mediante un conmutador externo, una orden de fieldbus, una señal de referencia de entrada desde el LCP o el LOP, por funcionamiento remoto mediante el Software de configuración MCT 10 o por la eliminación de una condición de fallo.

Para evitar un arranque accidental del motor:

- Pulse [Off/Reset] en el LCP antes de programar cualquier parámetro.
- Desconecte el convertidor de frecuencia de la alimentación.
- Debe cablear y montar completamente el convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado antes de conectar el convertidor a la red de CA, al suministro de CC o a una carga compartida.

⚠️ ADVERTENCIA**TIEMPO DE DESCARGA**

El convertidor contiene condensadores de enlace de CC que podrán seguir cargados aunque el convertidor esté apagado. Puede haber tensión alta presente aunque las luces del indicador LED de advertencia estén apagadas. Si, después de desconectar la alimentación, no espera 40 minutos antes de realizar cualquier trabajo de reparación o tarea de mantenimiento, pueden producirse lesiones graves e incluso mortales.

- Pare el motor.
- Desconecte la red de CA y las fuentes de alimentación de enlace de CC remotas, incluidas las baterías de emergencia, los SAI y las conexiones de enlace de CC a otros convertidores de frecuencia.
- Desconecte o bloquee el motor.
- Espere 40 minutos para que los condensadores se descarguen por completo.
- Antes de realizar cualquier trabajo de reparación o mantenimiento, utilice un dispositivo de medición de tensión adecuado para asegurarse de que los condensadores se han descargado por completo.

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DE CORRIENTE DE FUGA**

Las corrientes de fuga superan los 3,5 mA. No realizar la conexión toma a tierra adecuada del convertidor de frecuencia puede ser causa de lesiones graves e incluso de muerte.

- La correcta conexión a tierra del equipo debe estar garantizada por un instalador eléctrico certificado.

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DEL EQUIPO**

El contacto con ejes de rotación y equipos eléctricos puede provocar lesiones graves o la muerte.

- Asegúrese de que la instalación, el arranque y el mantenimiento del convertidor estén a cargo únicamente de personal debidamente formado y cualificado.
- Asegúrese de que los trabajos eléctricos respeten las normativas eléctricas locales y nacionales.
- Siga los procedimientos indicados en esta guía.

⚠️ PRECAUCIÓN**SUPERFICIES CALIENTES**

El convertidor contiene componentes metálicos que permanecerán calientes tras el apagado del equipo. Si no se presta atención al símbolo de temperatura elevada del convertidor (triángulo amarillo), pueden producirse graves quemaduras.

- Tenga en cuenta que hay componentes internos, como las barras conductoras, que pueden permanecer extremadamente calientes incluso tras el apagado del convertidor.
- Las zonas exteriores marcadas con el símbolo de temperatura elevada (triángulo amarillo) estarán calientes durante el uso del convertidor e inmediatamente después de apagarlo.

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DE FALLO INTERNO**

Bajo ciertas circunstancias, un fallo interno podría causar la explosión de un componente. Si no se mantiene el alojamiento cerrado y en las debidas condiciones de seguridad, podrían producirse lesiones graves e incluso mortales.

- Evite encender el convertidor con la puerta abierta o sin alguno de los paneles.
- Asegúrese de que el alojamiento esté bien cerrado y protegido durante su funcionamiento.

AVISO!**OPCIÓN DE SEGURIDAD DE PANTALLA DE ALIMENTACIÓN**

Existe una opción de pantalla de alimentación disponible para los alojamientos con clasificación de protección IP21/IP54 (tipo 1 / tipo 12). La pantalla principal es una cubierta Lexan instalada en el interior del alojamiento para protección contra contactos accidentales con los terminales de potencia, conforme a las normas BGV A2 y VBG-4.

3 Vista general de producto

3.1 Uso previsto

El 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 ha sido diseñado para:

- Regular la velocidad del motor en respuesta a la realimentación del sistema o a órdenes remotas de controladores externos.
- Controlar el estado del sistema y del motor.
- Proporcionar protección de sobrecarga del motor.

El convertidor de frecuencia es apto para su uso en entornos industriales y comerciales, de acuerdo con la legislación y las normativas locales. En función de la configuración, el convertidor de frecuencia puede utilizarse en aplicaciones independientes o formar parte de un sistema o instalación de mayor tamaño.

AVISO!

En un entorno residencial, este producto puede producir radiointerferencias, en cuyo caso puede que se tengan que tomar las medidas de mitigación pertinentes.

Posible uso indebido

No utilice el convertidor de frecuencia en aplicaciones que no cumplan con los entornos y condiciones de funcionamiento especificados. Garantice la conformidad con las condiciones especificadas en el *capítulo 9 Especificaciones*.

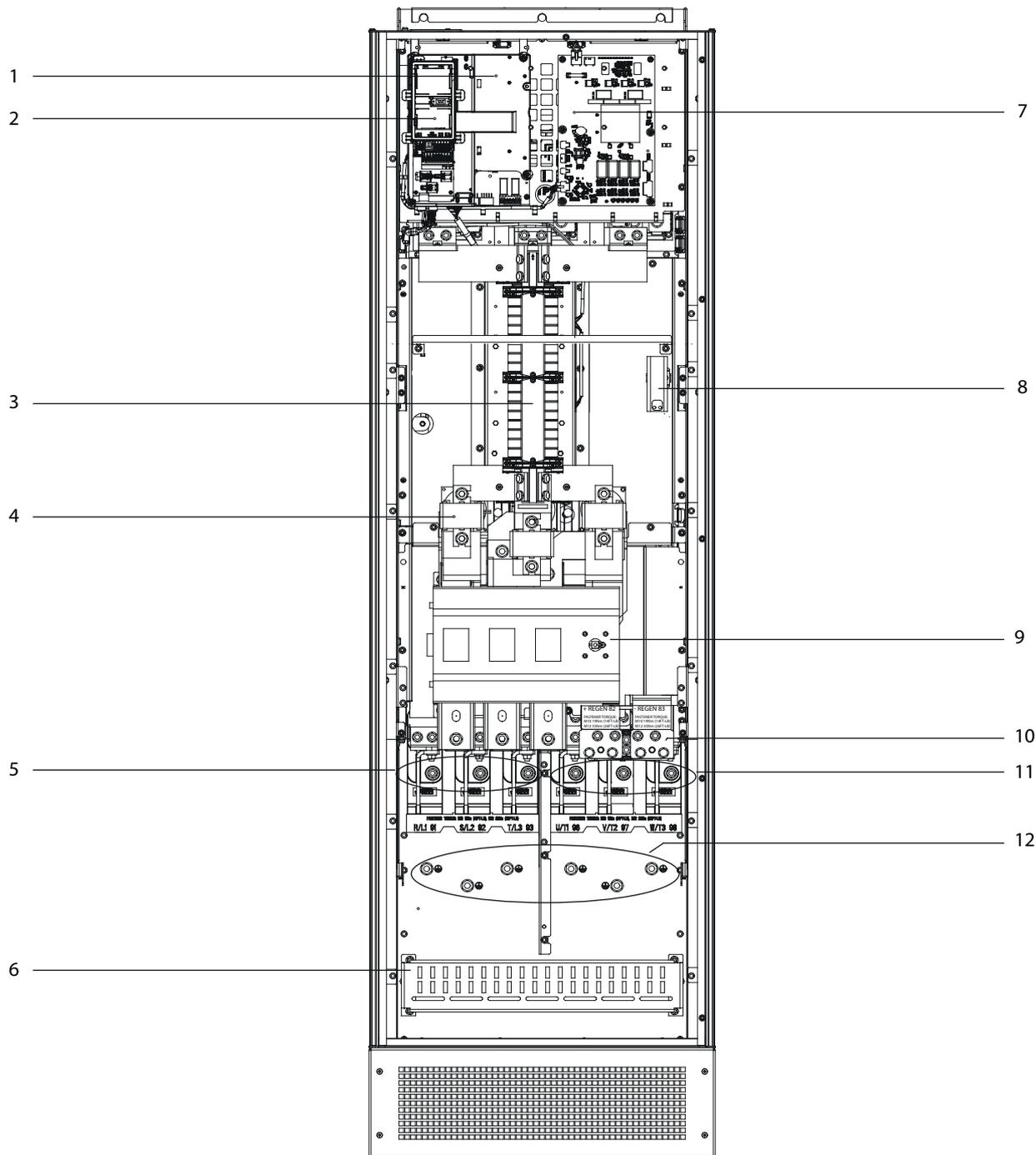
3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones

En la *Tabla 3.1* se indican las dimensiones de las configuraciones estándar. Para obtener las dimensiones de las configuraciones opcionales, consulte el *capítulo 9 Especificaciones*.

Tamaño de la protección	E1h	E2h	E3h	E4h
Potencia nominal de 380-480 V [kW (CV)]	355-450 (500-600)	500-560 (650-750)	355-450 (500-600)	500-560 (650-750)
Potencia nominal de 525-690 V [kW (CV)]	450-630 (450-650)	710-800 (750-950)	450-630 (450-650)	710-800 (750-950)
Clasificación de protección del alojamiento	IP21/Tipo 1 IP54 / Tipo 12	IP21/Tipo 1 IP54 / Tipo 12	IP20 / Chasis	IP 20/ Chasis
Dimensiones de la unidad				
Altura [mm (in)]	2043 (80,4)	2043 (80,4)	1578 (62,1)	1578 (62,1)
Anchura [mm (in)]	602 (23,7)	698 (27,5)	506 (19,9)	604 (23,89)
Profundidad [mm (in)]	513 (20,2)	513 (20,2)	482 (19,0)	482 (19,0)
Peso [kg (lb)]	295 (650)	318 (700)	272 (600)	295 (650)
Dimensiones de envío				
Altura [mm (in)]	768 (30,2)	768 (30,2)	746 (29,4)	746 (29,4)
Anchura [mm (in)]	2191 (86,3)	2191 (86,3)	1759 (69,3)	1759 (69,3)
Profundidad [mm (in)]	870 (34,3)	870 (34,3)	794 (31,3)	794 (31,3)
Peso [kg (lb)]	-	-	-	-

Tabla 3.1 Dimensiones y potencias de salida de los alojamientos

3.3 Vista interior de los alojamientos E1h y E2h



130BF206.11

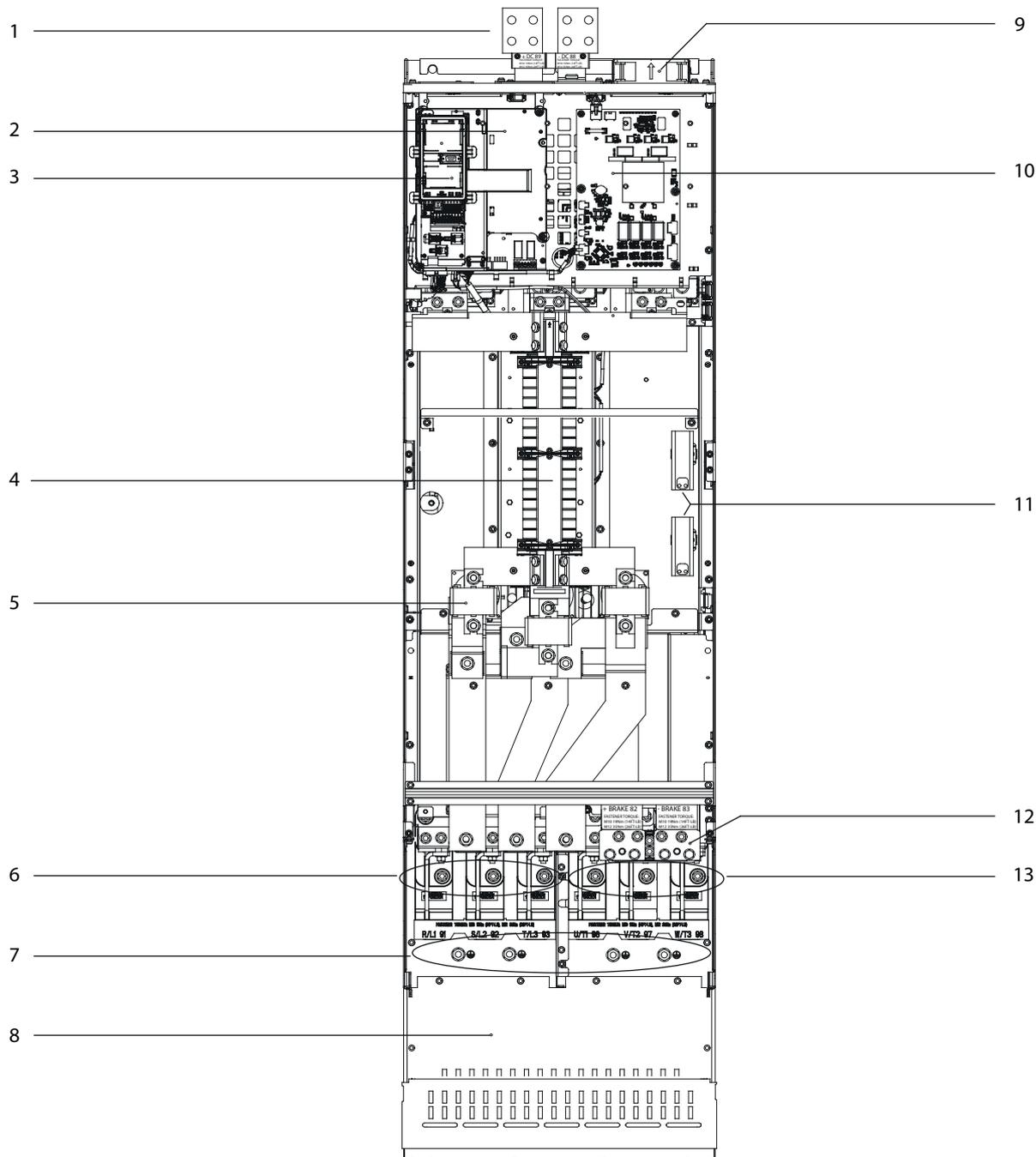
3

1	Unidad de control (véase la Ilustración 3.3)	7	Tarjeta de potencia del ventilador
2	Soporte del panel de control local (LCP)	8	Calefactor (opcional)
3	Filtro RFI (opcional)	9	Desconexión de red (opcional)
4	Fusibles de red (necesarios para obtener la conformidad con UL; opcionales en caso contrario)	10	Terminales de freno/regeneración (opcionales)
5	Terminales de red	11	Terminales de motor
6	Terminación de pantalla RFI	12	Terminales de conexión a tierra

Ilustración 3.1 Vista interior del alojamiento E1h (el alojamiento E2h es similar)

3.4 Vista interior de los alojamientos E3h y E4h

3

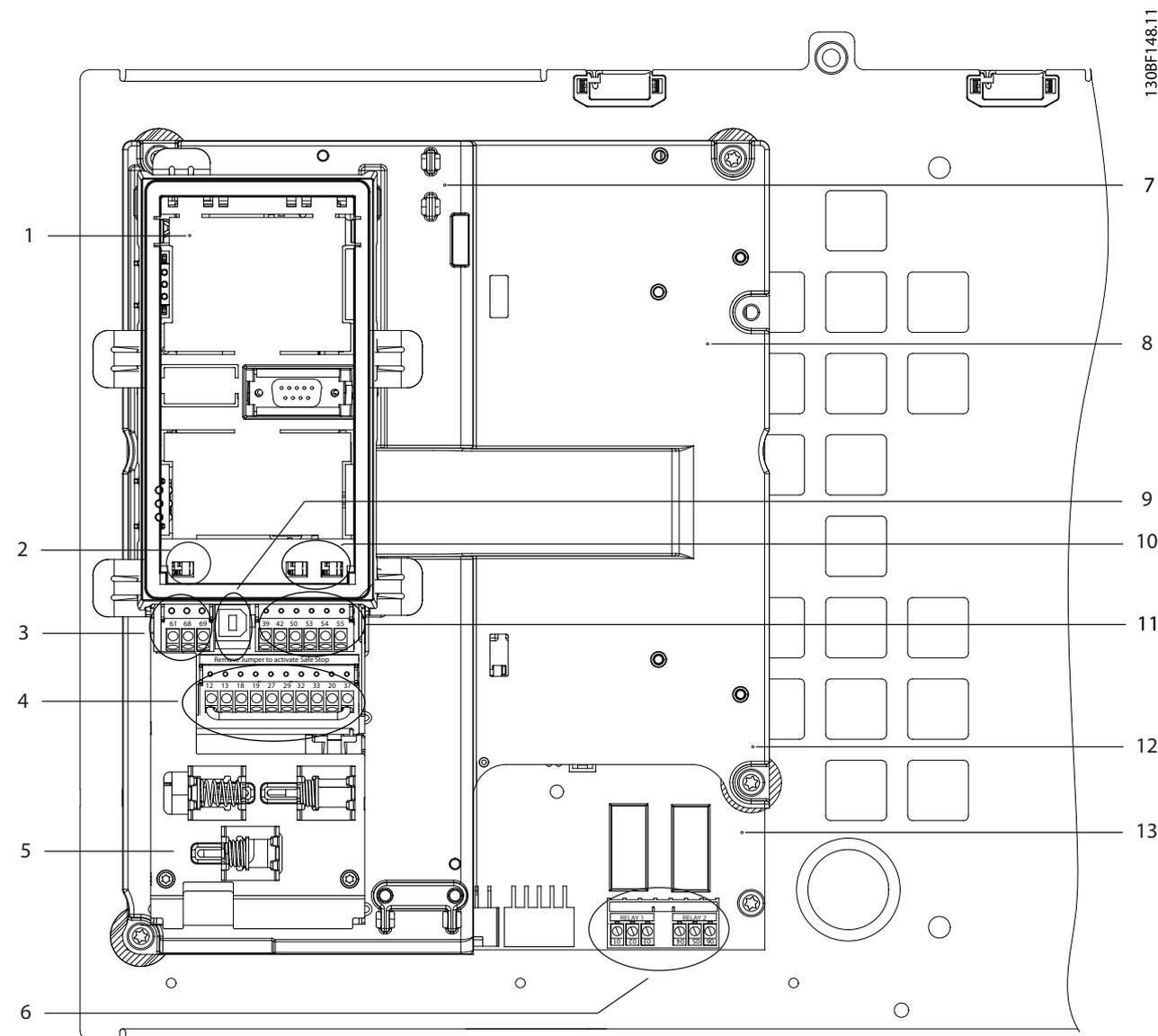


1308F211.11

1	Terminales de carga compartida / regeneración (opcionales)	8	Terminación de pantalla RFI (opcional, pero estándar si se solicita filtro RFI)
2	Unidad de control (véase la Ilustración 3.3)	9	Ventiladores (para refrigerar la sección frontal del alojamiento)
3	Soporte del panel de control local (LCP)	10	Tarjeta de potencia del ventilador
4	Filtro RFI (opcional)	11	Calefactor (opcional)
5	Fusibles de red (opcionales)	12	Terminales de freno (opcionales)
6	Terminales de red	13	Terminales de motor
7	Terminales de conexión a tierra	-	-

Ilustración 3.2 Vista interior del alojamiento E3h (el alojamiento E4h es similar)

3.5 Unidad de control



130BF148.11

3

1	Soporte del LCP (no se muestra el LCP)	8	Unidad de control
2	Conmutador de terminal de bus (véase el capítulo 5.8.5 Configuración de la comunicación serie RS485)	9	Puerto USB
3	Terminales de comunicación serie (véase la Tabla 5.1)	10	Conmutadores de entrada analógica A53/A54 (véase el capítulo 5.8.10 Selección de la señal de entrada de tensión/corriente)
4	Terminales de entrada/salida digital (véase la Tabla 5.2)	11	Terminales de entrada/salida analógica (véase la Tabla 5.3)
5	Abrazaderas de cables/CEM	12	Terminales de resistencia de frenado, 104-106 (en la tarjeta de potencia situada bajo la unidad de control)
6	Relé 1 y relé 2 (véase la Ilustración 5.19)	13	Tarjeta de potencia (bajo la unidad de control)
7	Tarjeta de control (bajo el LCP y los terminales de control)	-	-

Ilustración 3.3 Vista de la unidad de control

3.6 Panel de control local (LCP)

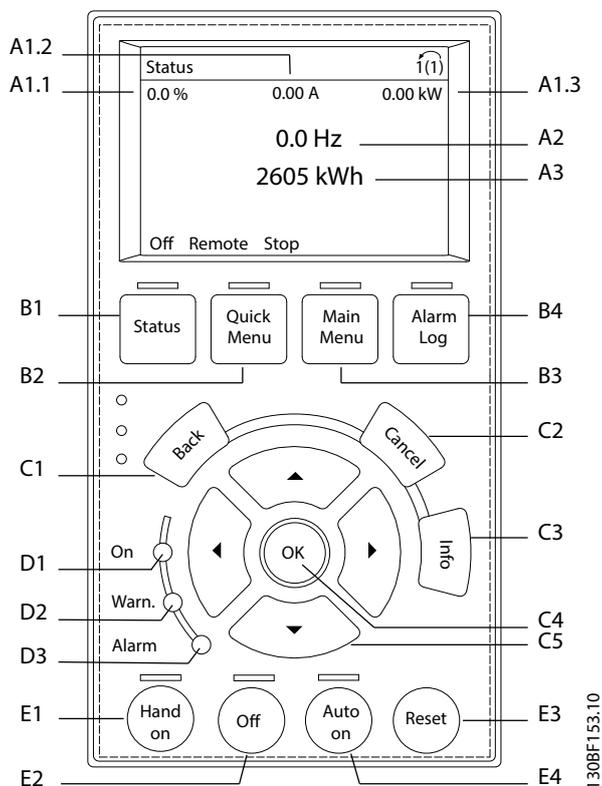


Ilustración 3.4 Panel de control local gráfico (LCP)

A. Área de la pantalla

Cada lectura de display tiene un parámetro asociado. Consulte el *Tabla 3.2*. La información visualizada en el LCP puede personalizarse para aplicaciones concretas. Consulte la *capítulo 6.3.1.2 Q1 Mi menú personal*.

Número	Número de parámetro	Ajustes predeterminados
A1.1	0-20	Referencia %
A1.2	0-21	Intensidad motor [A]
A1.3	0-22	Potencia [kW]
A2	0-23	Frecuencia [Hz]
A3	0-24	Contador kWh

Tabla 3.2 Área de pantalla del LCP

B. Teclas de menú

Las teclas del menú se utilizan para acceder al menú de configuración de los parámetros, para cambiar entre los modos del display de estado durante el funcionamiento normal y para visualizar los datos del registro de fallos.

Número	Tecla	Función
B1	Estado	Muestra la información de funcionamiento.
B2	Menú rápido	Permite acceder a los parámetros para obtener instrucciones de ajuste inicial y proporciona pasos detallados para la aplicación. Consulte el <i>capítulo 6.3.1.1 Modo de Menú rápido</i> .
B3	Menú principal	Permite el acceso a todos los parámetros. Consulte el <i>capítulo 6.3.1.8 Modo Menú principal</i> .
B4	Registro de alarmas	Muestra una lista de advertencias actuales y las últimas diez alarmas.

Tabla 3.3 Teclas de menú del LCP

C. Teclas de navegación

Las teclas de navegación se utilizan para programar funciones y desplazar el cursor de la pantalla. Las teclas de navegación también permiten el control de velocidad en funcionamiento local (manual). El brillo del display se puede ajustar pulsando las teclas [Status] y [▲]/[▼].

Número	Tecla	Función
C1	Back	Vuelve al paso o lista anterior en la estructura del menú.
C2	Cancel	Cancela el último cambio o la última orden, siempre y cuando el modo display no haya cambiado.
C3	Info	Muestra una definición de la función que se está visualizando.
C4	OK	Permite acceder a los grupos de parámetros o activar una opción.
C5	▲ ▼ ◀ ▶	Permite desplazarse entre los elementos del menú.

Tabla 3.4 Teclas de navegación del LCP

D. Luces indicadoras

Las luces indicadoras se utilizan para identificar el estado del convertidor y proporcionar una notificación visual de advertencia o situaciones de fallo.

Número	Indicación	Luz indicadora	Función
D1	On	Verde	Se activa cuando el convertidor recibe alimentación de tensión de red o de un suministro externo de 24 V.
D2	Warn.	Amarillo	Se activa cuando hay situaciones de advertencia activadas. Se muestra un texto en el área del display que identifica el problema.
D3	Alarma	Rojo	Se activa durante una situación de fallo. Se muestra un texto en el área del display que identifica el problema.

Tabla 3.5 Luces indicadoras del LCP

E. Teclas de funcionamiento y reinicio

Las teclas de funcionamiento se encuentran hacia la parte inferior del panel de control local.

Número	Tecla	Función
E1	[Hand On]	Arranca el convertidor de frecuencia en control local. Una señal de parada externa emitida por la entrada de control o por comunicación serie invalida la tecla [Hand on] local.
E2	Off	Detiene el motor, pero no desconecta la alimentación del convertidor.
E3	Aut act	Coloca el sistema en modo de funcionamiento a distancia, de forma que pueda responder a una orden externa de arranque emitida por los terminales de control o por comunicación de telegramas.
E4	Reinicio	Reinicia manualmente el convertidor tras la eliminación de un fallo.

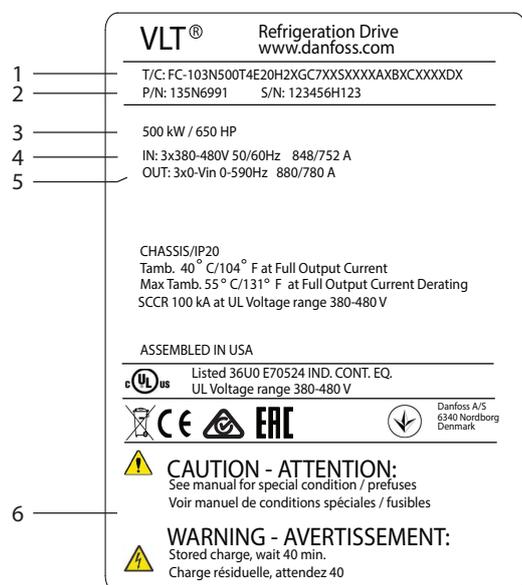
Tabla 3.6 Teclas de funcionamiento y reinicio del LCP

4 Instalación mecánica

4.1 Elementos suministrados

Los elementos suministrados pueden variar en función de la configuración del producto.

- Asegúrese de que los elementos suministrados y la información de la placa de características corresponden con la confirmación del pedido.
- Compruebe visualmente el embalaje y el convertidor en busca de daños causados por una manipulación inadecuada durante el envío. En caso de existir daños, presente la reclamación al transportista y conserve las piezas dañadas para poder esclarecer el conflicto.



130BF733.10

1	Código descriptivo
2	Número de código
3	Potencia de salida
4	Corriente, frecuencia y tensión de entrada (con tensión baja/alta)
5	Corriente, frecuencia y tensión de salida (con tensión baja/alta)
6	Tiempo de descarga

Ilustración 4.1 Placa de características del producto con el alojamiento E4h (ejemplo)

AVISO!

Si se retira la placa de características del convertidor, podría perderse la garantía.

4.2 Herramientas necesarias

Recepción/descarga

- Perfil doble T y ganchos aptos para levantar un módulo de convertidor. Consulte el *capítulo 3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones*.
- Grúa u otro elemento de elevación para colocar la unidad en su posición.

Instalación

- Taladrador con broca de 10 o 12 mm.
- Medidor de cinta.
- Destornilladores de estrella y planos de varios tamaños.
- Llave de tubo con los adaptadores correspondientes (7-17 mm).
- Extensiones para la llave de tubo.
- Destornilladores Torx (T25 y T50).
- Punzón de hoja metálica para conductos o prensacables.
- Perfil doble T y ganchos para levantar el peso del convertidor. Consulte el *capítulo 3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones*.
- Grúa u otro elemento de elevación para colocar el convertidor en el pedestal y en su posición.

4.3 Almacenamiento

Conserve el convertidor en un lugar seco. Mantenga el equipo sellado en su embalaje hasta la instalación. Consulte la temperatura ambiente recomendada en el *capítulo 9.4 Condiciones ambientales*.

El conformado periódico (carga del condensador) no será necesario durante el almacenamiento, a menos que este supere los 12 meses.

4.4 Entorno de funcionamiento

En entornos con líquidos, partículas o gases corrosivos transmitidos por el aire, asegúrese de que la clasificación IP / de tipo del equipo se corresponde con el entorno de instalación. Para obtener especificaciones sobre las condiciones ambientales, consulte el *capítulo 9.4 Condiciones ambientales*.

AVISO!

CONDENSACIÓN

La humedad puede condensarse en los componentes electrónicos y provocar cortocircuitos. Evite la instalación en áreas con escarcha. Instale un calefactor de ambiente cuando el convertidor esté más frío que el aire ambiental. El funcionamiento en modo de espera reducirá el riesgo de condensación mientras la disipación de potencia mantenga los circuitos sin humedad.

AVISO!

CONDICIONES AMBIENTALES EXTREMAS

Las temperaturas frías o calientes ponen en riesgo el rendimiento y la longevidad de la unidad.

- No utilice el equipo en entornos donde la temperatura ambiente sea superior a 55 °C (131 °F).
- El convertidor puede funcionar a bajas temperaturas hasta -10 °C (14 °F). No obstante, solo se garantiza un funcionamiento correcto con la carga nominal a temperaturas de 0 °C (32 °F) o superiores.
- Será necesaria una climatización adicional del alojamiento o del lugar de instalación si la temperatura supera los límites de temperatura ambiente.

4.4.1 Gases

Los gases agresivos, como el sulfuro de hidrógeno, el cloro o el amoníaco, pueden dañar los componentes mecánicos y eléctricos. La unidad utiliza placas de circuitos con barnizado protector para reducir los efectos de los gases agresivos. Para conocer las especificaciones y clasificaciones de los barnizados de protección, consulte el *capítulo 9.4 Condiciones ambientales*.

4.4.2 Polvo

Al instalar el convertidor en entornos con mucho polvo, tenga en cuenta lo siguiente:

Mantenimiento periódico

Cuando el polvo se acumula en los componentes electrónicos, este actúa como una capa aislante. Dicha capa reduce la capacidad de refrigeración de los

componentes y su temperatura aumenta. Ese entorno más caliente reduce la vida útil de los componentes electrónicos.

Evite que se acumule polvo en el disipador y los ventiladores. Para obtener más información de servicio y mantenimiento, consulte el *capítulo 8 Mantenimiento, diagnóstico y resolución de problemas*.

Ventiladores de refrigeración

Los ventiladores proporcionan un flujo de aire para refrigerar el convertidor. En presencia de mucho polvo, este puede dañar los cojinetes del ventilador y producir una avería prematura del mismo. También puede acumularse polvo en las aspas del ventilador y generar un desequilibrio que impida la correcta refrigeración de la unidad.

4.4.3 Entornos potencialmente explosivos

▲ADVERTENCIA

ATMÓSFERA EXPLOSIVA

No instale el convertidor de frecuencia en un entorno potencialmente explosivo. Instale la unidad en un armario situado fuera de dicha área. Si lo hace, aumentará el riesgo de muerte o de sufrir lesiones graves.

Los sistemas que funcionan en entornos potencialmente explosivos deben cumplir condiciones especiales. La directiva 94/9/CE de la UE (ATEX 95) clasifica el funcionamiento de los dispositivos electrónicos en entornos potencialmente explosivos.

- La clase «d» determina que, en caso de producirse una chispa, esta se contendrá en una zona protegida.
- La clase «e» prohíbe que se genere cualquier tipo de chispa.

Motores con protección de clase «d»

No requieren aprobación. Son necesarios un cableado y una contención especiales.

Motores con protección de clase «e»

Cuando se combina con un dispositivo de control PTC homologado por ATEX, como la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112, la instalación no requiere la aprobación individual por parte de una organización homologada.

Motores con protección de clase «d/e»

El propio motor tiene una clase de protección de ignición «e», mientras que el cable de motor y el entorno de conexión cumplen con la clasificación «d». Para atenuar la tensión pico elevada, utilice un filtro senoidal en la salida del convertidor.

Al utilizar un convertidor de frecuencia en una atmósfera potencialmente explosiva, recurra a lo siguiente:

- Motores con protección de ignición de clase «d» o «e».
- Sensor de temperatura PTC para supervisar la temperatura del motor.
- Cables de motor cortos.
- Filtros de salida senoidales cuando no se utilicen cables de motor apantallados.

AVISO!

SUPERVISIÓN DEL SENSOR DEL TERMISTOR DEL MOTOR

Las unidades VLT® AutomationDrive con la opción VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 cuentan con la certificación PTB para entornos potencialmente explosivos.

4.5 Requisitos de instalación y refrigeración

AVISO!

Un montaje incorrecto puede provocar un sobrecalentamiento y disminuir el rendimiento.

Requisitos de instalación

- Coloque la unidad lo más cerca posible del motor. Consulte el *capítulo 9.5 Especificaciones del cable* para obtener la longitud máxima del cable de motor.
- Garantice la estabilidad de la unidad montándola sobre una superficie sólida.
- Los alojamientos E3h y E4h pueden montarse:
 - Verticalmente en la placa posterior del panel (instalación típica).
 - Verticalmente en posición invertida en la placa posterior del panel.¹⁾
 - Horizontalmente sobre su parte posterior, montada en la placa posterior del panel.¹⁾
 - Horizontalmente sobre un lateral, montada en la parte inferior del panel.¹⁾
- Asegúrese de que el lugar donde va a realizar el montaje soporte el peso de la unidad.
- Asegúrese de dejar un espacio suficiente alrededor de la unidad para permitir una adecuada refrigeración. Consulte la *capítulo 9.9 Flujo de aire del alojamiento*.
- Asegúrese de dejar el debido acceso para abrir la puerta.
- Asegúrese de permitir la entrada de cables desde la parte inferior.

1) Para instalaciones atípicas, póngase en contacto con la fábrica.

Requisitos de refrigeración

- Asegúrese de que exista un espacio libre por encima y por debajo para la refrigeración por aire. Espacio libre requerido: 225 mm (9 in).
- Asegúrese de que exista un caudal de flujo de aire suficiente. Consulte la *Tabla 4.1*.
- Tenga en cuenta la reducción de potencia para temperaturas entre 45 °C (113 °F) y 50 °C (122 °F) y una elevación de 1000 m (3300 ft) sobre el nivel del mar. Consulte la *Guía de Diseño* para obtener más detalles.

El convertidor de frecuencia utiliza un sistema de refrigeración de canal posterior que elimina el aire de refrigeración del disipador. El aire de refrigeración del disipador extrae aproximadamente el 90 % del calor a través del canal posterior del convertidor de frecuencia. Redirija el aire del canal posterior desde el panel o la sala mediante:

- **Refrigeración de tuberías**
Hay kits de refrigeración de canal posterior disponibles para dirigir el aire de refrigeración del disipador fuera del panel en convertidores de frecuencia IP20/chasis instalados en armarios Rittal. El uso de estos kits reduce el calor en el panel y también pueden colocarse ventiladores de puerta más pequeños.
- **Refrigeración trasera**
La instalación en la unidad de las cubiertas inferior y superior permite extraer de la habitación el aire de refrigeración del canal posterior.

AVISO!

En los alojamientos E3h y E4h (IP20/Chasis), se requiere al menos un ventilador de puerta para eliminar el calor no contenido en el canal posterior del convertidor. También elimina cualquier pérdida adicional generada por el resto de componentes internos del convertidor de frecuencia. A fin de seleccionar el tamaño de ventilador adecuado, calcule el flujo de aire total necesario.

Asegúrese de que exista el flujo de aire necesario sobre el disipador.

Bastidor	Ventilador de puerta / ventilador superior [m³/hr (cfm)]	Ventilador del disipador [m³/hr (cfm)]
E1h	510 (300)	994 (585)
E2h	552 (325)	1053-1206 (620-710)
E3h	595 (350)	994 (585)
E4h	629 (370)	1053-1206 (620-710)

Tabla 4.1 Caudal de flujo de aire

4.6 Elevación de la unidad

Eleve siempre el convertidor de frecuencia mediante las argollas de elevación dispuestas para tal fin. Utilice una barra para evitar doblar las anillas de elevación.

⚠ ADVERTENCIA

RIESGO DE MUERTE O LESIONES

Respete todas las normas de seguridad locales para la elevación de cargas pesadas. Si no se siguen las recomendaciones y las normativas de seguridad locales, pueden producirse lesiones graves o incluso la muerte.

- Asegúrese de que el equipo de elevación se encuentre en buen estado.
- Consulte el *capítulo 3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones* para conocer el peso de los diferentes tipos de alojamientos.
- Diámetro máximo de la barra: 20 mm (0,8 in).
- Ángulo existente entre la parte superior del convertidor de frecuencia y el cable de elevación: 60° o superior.

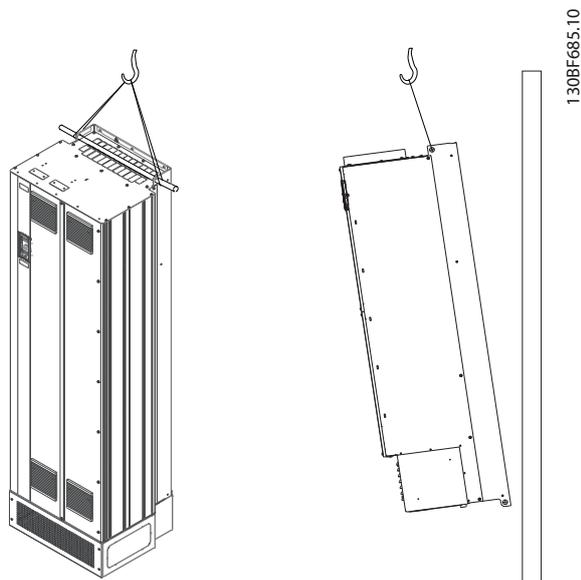


Ilustración 4.2 Método recomendado de elevación

4.7 Instalación mecánica de los alojamientos E1h/E2h

Los tamaños de alojamiento E1h y E2h están concebidos únicamente para su instalación en suelo y se envían con un pedestal y una placa prensacables. Para realizar una correcta instalación, deberán instalarse tanto el pedestal como la placa prensacables.

El pedestal es de 200 mm (7,9 in) y cuenta con una abertura en la parte frontal para permitir el flujo de aire necesario para refrigerar los componentes de potencia del convertidor.

La placa prensacables es necesaria para proporcionar aire de refrigeración a los componentes de control del convertidor, mediante el ventilador de puerta, así como para mantener la clasificación de protección IP21/Tipo 1 o IP54/Tipo 12.

4.7.1 Fijación del pedestal al suelo

El pedestal debe fijarse al suelo mediante seis pernos antes de instalar el alojamiento.

1. Determine la ubicación adecuada para la unidad, teniendo en cuenta las condiciones de funcionamiento y el acceso a los cables.
2. Extraiga el panel frontal del pedestal para acceder a los agujeros de montaje.
3. Ajuste el pedestal al suelo y fíjelo con seis pernos a través de los agujeros de montaje. Consulte las áreas marcadas con un círculo en la *Ilustración 4.3*.

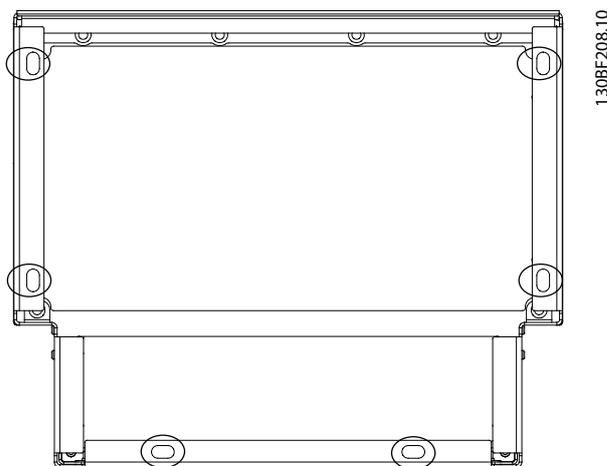
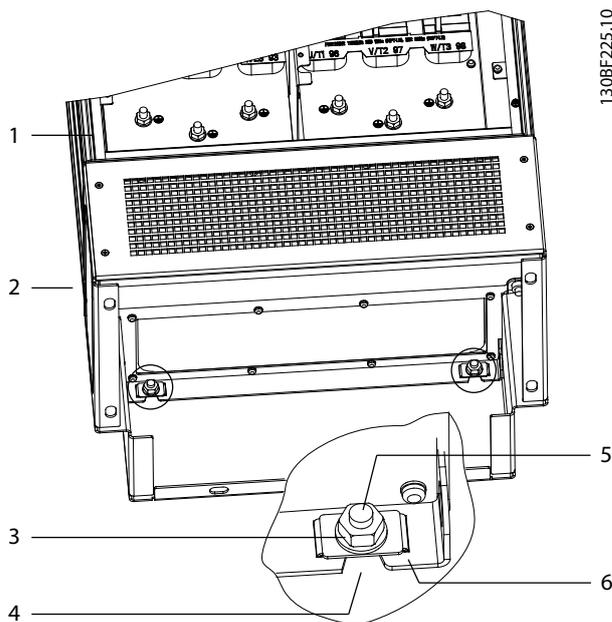


Ilustración 4.3 Puntos de montaje en el suelo del pedestal

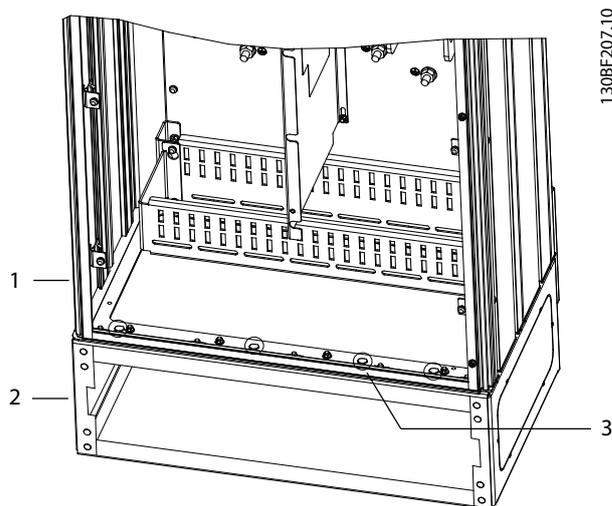
4.7.2 Fijación del alojamiento E1h/E2h al pedestal

1. Eleve el convertidor y colóquelo sobre el pedestal. Hay dos pernos en la parte trasera del pedestal que se deslizan en los dos agujeros ranurados situados en la parte posterior del alojamiento. Coloque el convertidor ajustando los pernos hacia arriba o abajo. Fije sin apretar utilizando dos tuercas M10 y bastidores de fijación. Consulte el *Ilustración 4.4*.
2. Compruebe que haya un espacio libre de 225 mm (9 in) para permitir la salida del aire.
3. Compruebe que no esté obstruida la entrada de aire situada en la parte frontal inferior de la unidad.
4. Fije el alojamiento alrededor de la parte superior del pedestal mediante seis sujeciones M10x30. Consulte la *Ilustración 4.5*. Apriete ligeramente todos los pernos hasta que estén todos instalados.
5. Ajuste firmemente todos los pernos con un par de apriete de 19 Nm (169 in-lb).
6. Apriete las dos tuercas M10 de la parte trasera del alojamiento con un par de apriete de 19 Nm (169 in-lb).



1	Protección	4	Agujero ranurado del alojamiento
2	Pedestal	5	Perno de la parte posterior del pedestal
3	Tuerca M10	6	Bastidor de fijación

Ilustración 4.4 Puntos de montaje de la parte posterior del alojamiento en el pedestal



1	Protección	3	Sujeciones M10x30 (no se muestran los pernos de la esquina trasera)
2	Pedestal	-	-

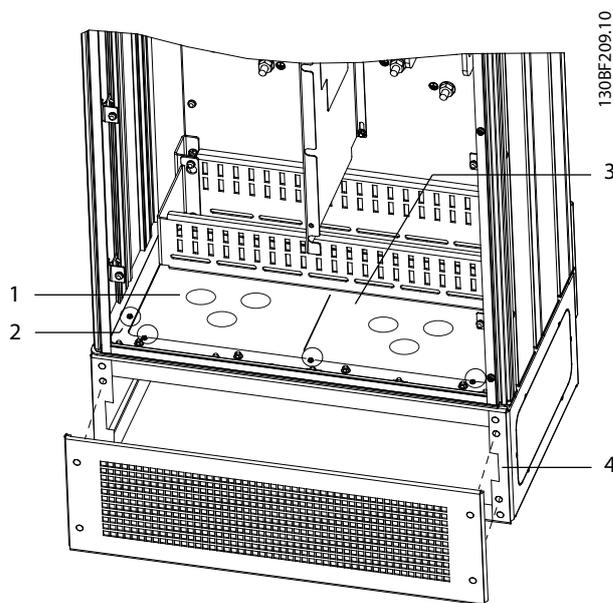
Ilustración 4.5 Puntos de montaje del alojamiento en el pedestal

4.7.3 Creación de aberturas para cable

La placa prensacables es una lámina de metal con pasadores en el borde exterior. La placa prensacables permite la entrada de cables e incluye puntos de terminación de cables. Debe instalarse para mantener la clasificación de protección IP21/IP54 (tipo 1/tipo 12). La placa se coloca entre el alojamiento del convertidor y el pedestal. En función de la orientación de los pasadores, la placa puede instalarse desde el interior del alojamiento o desde el pedestal. Para conocer las dimensiones de la placa prensacables, consulte el capítulo 9.8.1 Dimensiones exteriores del E1h.

Consulte la Ilustración 4.6 para efectuar los siguientes pasos.

1. Perfore los agujeros de entrada de cables en la placa prensacables mediante un punzón de chapa metálica.
2. Inserte la placa prensacables utilizando uno de los métodos siguientes:
 - 2a Para insertar la placa prensacables en el pedestal, deslícela por la ranura (4) frontal del pedestal.
 - 2b Para insertar la placa prensacables en el alojamiento, inclínela hasta que pueda pasar bajo los soportes ranurados.
3. Alinee los pasadores de la placa prensacables con los agujeros del pedestal y fije la placa con diez tuercas M5 (2).
4. Ajuste cada tuerca con un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).



4

1	Orificio de entrada de cable	4	Ranura del pedestal
2	Tuerca M5	5	Parrilla frontal
3	Placa prensacables	-	-

Ilustración 4.6 Instalación de la placa prensacables

4.8 Instalación mecánica de los alojamientos E3h/E4h

Los alojamientos de tamaño E3h y E4h están concebidos para montaje en pared o sobre un panel de montaje interior de otro alojamiento. El alojamiento incluye una placa prensacables de plástico, que está diseñada para evitar el acceso accidental a los terminales de una unidad de chasis con protección IP20.

AVISO!

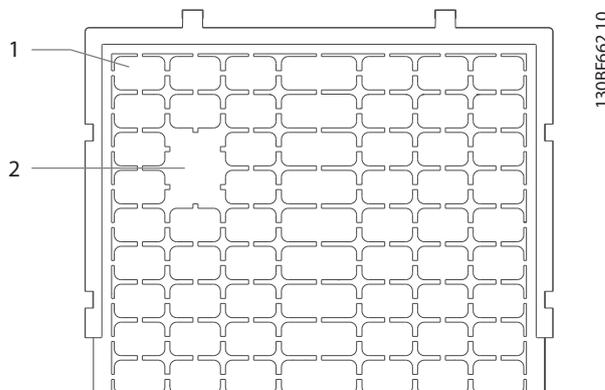
Opción de carga compartida / regeneración
Debido a la presencia de terminales expuestos en la parte superior del alojamiento, las unidades con opción de carga compartida / regeneración tienen una clasificación de protección IP00.

4.8.1 Fijación de alojamientos E3h/E4h a una placa de montaje o a una pared

1. Taladre los agujeros de montaje según el tamaño del alojamiento. Consulte el *capítulo 9.8 Dimensiones del alojamiento*.
2. Fije la parte superior del alojamiento a la placa de montaje o pared.
3. Fije la base del alojamiento a la placa de montaje o pared.

Fije la placa con dos tornillos T25 a un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).

9. Fije el panel inferior con tres tornillos T25 a un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).



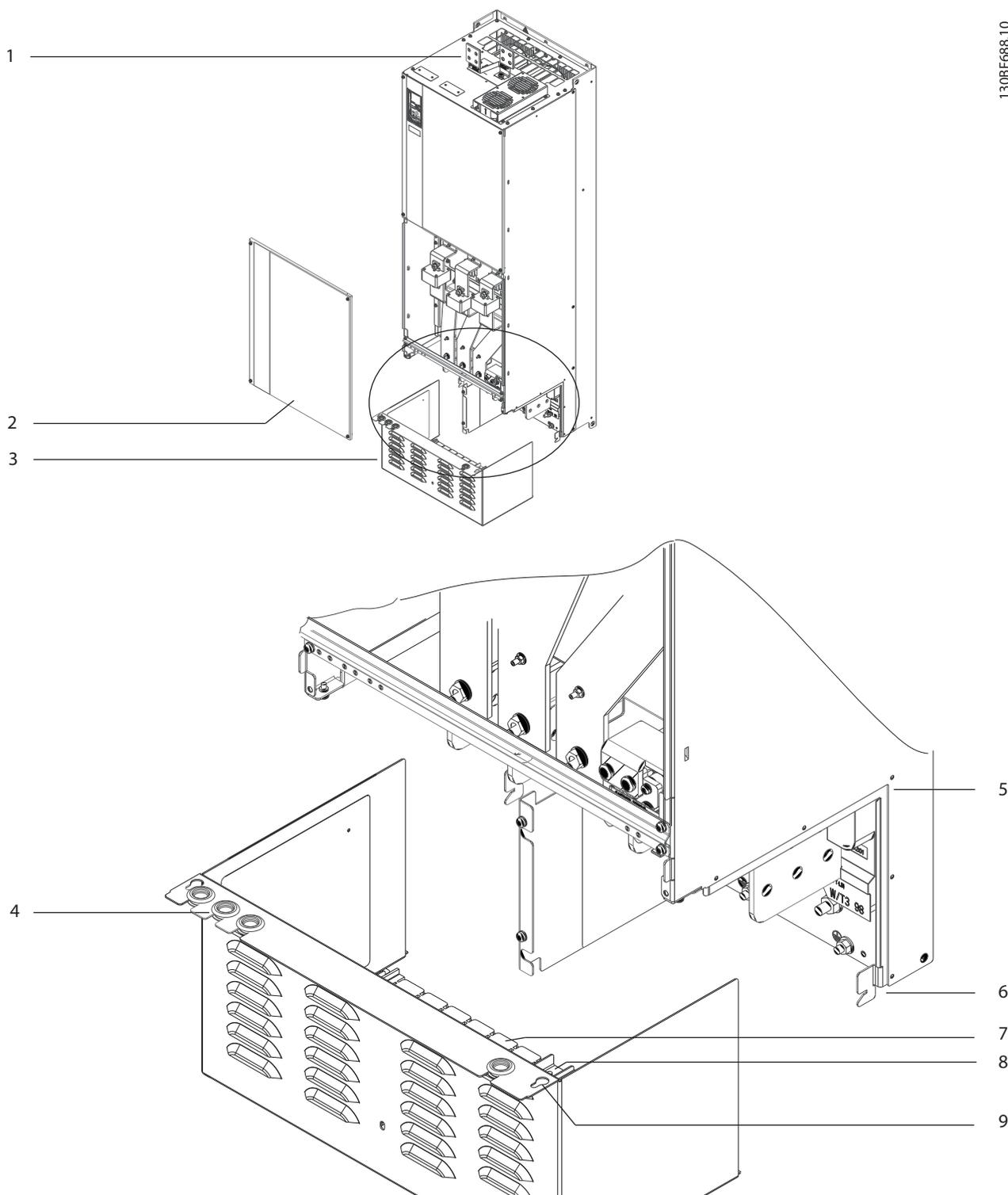
1	Recuadro de plástico
2	Recuadros extraídos para el acceso de los cables

Ilustración 4.7 Placa prensacables de plástico

4.8.2 Creación de aberturas para cable

La placa prensacables cubre la parte inferior del alojamiento y debe instalarse para mantener la clasificación de protección de chasis IP20. La placa prensacables consiste en unos recuadros de plástico que pueden cortarse para permitir el acceso de los cables a los terminales. Consulte el *Ilustración 4.7*.

1. Retire el panel inferior y la tapa de terminales. Consulte el *Ilustración 4.8*.
 - 1a Separe el panel inferior retirando los cuatro tornillos T25.
 - 1b Retire los cinco tornillos T20 que fijan la parte inferior del convertidor a la parte superior de la tapa de terminales. A continuación extraiga completamente la tapa de terminales.
2. Calcule el tamaño y la posición de los cables de motor, alimentación y conexión toma a tierra. Tome nota de su posición y sus medidas.
3. A partir de las medidas y posiciones de los cables, cree aberturas en la placa prensacables de plástico cortando los cuadrados donde sea necesario.
4. Deslice la placa prensacables de plástico (7) por los rieles inferiores de la tapa de terminales.
5. Incline hacia abajo la parte frontal de la tapa de terminales hasta que los puntos de sujeción (8) descansen sobre los soportes ranurados del convertidor (6).
6. Asegúrese de que los paneles laterales de la tapa de terminales encajen en los carriles guía exteriores (5).
7. Empuje la tapa de terminales hasta que encaje en el soporte ranurado del convertidor.
8. Incline hacia arriba la parte frontal de la tapa de terminales hasta que el orificio de sujeción de la parte inferior del convertidor esté alineado con el orificio de bocallave (9) de la placa de terminales.



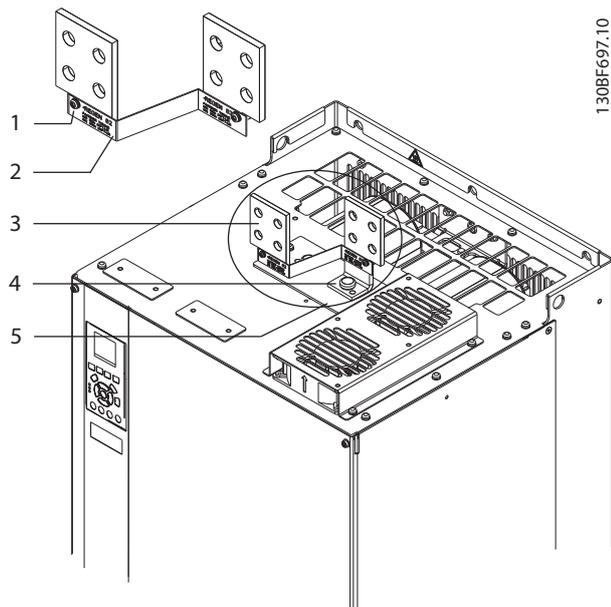
1	Terminales de carga compartida / regeneración (opcionales)	6	Soporte ranurado del convertidor
2	Panel inferior	7	Placa prensacables de plástico (instalada)
3	Tapa de terminal	8	Punto de sujeción
4	Agujero pasacables para el cableado de control	9	Orificio de bocallave
5	Carril guía	-	-

Ilustración 4.8 Montaje de la placa prensacables y la tapa de terminales

4.8.3 Instalación de los terminales de carga compartida / regeneración

Los terminales de carga compartida / regeneración, ubicados en la parte superior del convertidor, no se entregan instalados de fábrica para evitar daños durante el envío. Consulte la *Ilustración 4.9* para efectuar los siguientes pasos.

4



1	Fijación de la etiqueta, M4
2	Etiqueta
3	Terminal de carga compartida / regeneración
4	Fijación de terminal, M10
5	Placa de terminales con dos aberturas

Ilustración 4.9 Terminales de carga compartida / regeneración

1. Extraiga la placa de terminales, los dos terminales, la etiqueta y las piezas de sujeción de la bolsa de accesorios suministrada con el convertidor.
2. Extraiga la cubierta de la abertura de carga compartida / regeneración situada en la parte superior del convertidor. Reserve las dos piezas de sujeción M5 para utilizarlas más tarde.
3. Retire el protector de plástico e instale la placa de terminales sobre la abertura de carga compartida / regeneración. Fíjela con las dos sujeciones M5 a un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).
4. Instale ambos terminales en la placa de terminales utilizando una pieza de sujeción M10 para cada terminal. Ajústelas con un par de apriete de 19 Nm (169 in-lb).

5 Instalación eléctrica

5.1 Instrucciones de seguridad

Consulte el *capítulo 2 Seguridad* para conocer las instrucciones generales de seguridad.

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

La tensión inducida desde los cables de motor de salida de diferentes convertidores de frecuencia que están juntos puede cargar los condensadores del equipo, incluso aunque este esté apagado y bloqueado. No colocar los cables del motor de salida separados o no utilizar cables apantallados puede provocar lesiones graves o incluso la muerte.

- Coloque los cables de motor de salida separados o
- Utilice cables apantallados.
- Bloquee todos los convertidores de frecuencia de forma simultánea.

⚠️ ADVERTENCIA

RIESGO DE DESCARGA

El convertidor de frecuencia puede generar una corriente de CC en el conductor de conexión toma a tierra y producir lesiones graves o incluso la muerte.

- Cuando se utilice un dispositivo de protección de corriente residual (RCD) como protección antidescargas eléctricas, este solo podrá ser de tipo B en el lado de la fuente de alimentación.

Si no se respeta la recomendación, el RCD no proporcionará la protección prevista.

Protección de sobreintensidad

- En aplicaciones con varios motores, es necesario un equipo de protección adicional entre el convertidor de frecuencia y el motor, como protección contra cortocircuitos o protección térmica del motor.
- Es necesario un fusible de entrada para proporcionar protección de sobreintensidad y contra cortocircuitos. Si no vienen instalados de fábrica, los fusibles deben ser suministrados por el instalador. Consulte las clasificaciones máximas de los fusibles en el *capítulo 9.7 Fusibles*.

Tipo de cable y clasificaciones

- Todos los cableados deben cumplir las normas nacionales y locales sobre los requisitos de sección transversal y temperatura ambiente.
- Recomendación de conexión de cable de alimentación: cable de cobre con una temperatura nominal mínima de 75 °C (167 °F).

Consulte el *capítulo 9.5.1 Especificaciones del cable* para obtener información sobre los tamaños y tipos de cable recomendados.

⚠️ PRECAUCIÓN

DAÑOS MATERIALES

La protección contra sobrecarga del motor no está incluida en los ajustes predeterminados. Para añadir esta función, ajuste el *parámetro 1-90 Protección térmica motor* como [Descon. ETR] o [Advert. ETR]. Para el mercado norteamericano, la función ETR proporciona protección de sobrecarga del motor de clase 20, conforme a las normas NEC. Si no se ajusta el *parámetro 1-90 Protección térmica motor* como [Descon. ETR] o [Advert. ETR], no se dispone de protección de sobrecarga del motor y pueden producirse daños materiales en caso de sobrecalentamiento del motor.

5.2 Instalación conforme a CEM

Para conseguir una instalación conforme a CEM, siga las instrucciones que se proporcionan en:

- *capítulo 5.3 Esquema de cableado.*
- *capítulo 5.4 Conexión del motor.*
- *capítulo 5.6 Conexión toma a tierra.*
- *capítulo 5.8 Cableado de control.*

AVISO!

EXTREMOS DE PANTALLA TRENZADOS (CABLES DE PANTALLA RETORCIDOS Y EMBORNADOS)

Los extremos de pantalla trenzados en espiral aumentan la impedancia de la pantalla a las frecuencias superiores, lo que reduce el efecto de pantalla y aumenta la corriente de fuga. Evite los extremos de pantalla trenzados mediante el uso de bridas de pantalla integradas.

- Para el uso con relés, cables de control, interfaz de señales, fieldbus o freno, conecte la pantalla al alojamiento por ambos lados. Si la trayectoria de conexión toma a tierra tiene una alta impedancia o si está bajo tensión, rompa la conexión de la pantalla en un extremo para evitar los lazos de corriente a tierra.
- Devuelva las corrientes a la unidad mediante una placa de montaje metálica. Asegúrese de que la placa de montaje y el chasis del convertidor de frecuencia hagan buen contacto eléctrico a través de los tornillos de montaje.
- Utilice cables apantallados para los cables de salida del motor. Como alternativa, también puede utilizar cables de motor no apantallados dentro de un conducto metálico.

AVISO!**CABLES APANTALLADOS**

Si no se utilizan cables apantallados ni conductos metálicos, la unidad y la instalación no cumplirán los límites normativos de los niveles de emisión de radiofrecuencias.

- Asegúrese de que los cables de motor y de freno sean lo más cortos posibles para reducir el nivel de interferencias de todo el sistema.
- Los cables con un nivel de señal sensible no deben colocarse junto a los cables de motor y de freno.
- Para líneas de comunicación y de control/órdenes, siga los protocolos estándar de comunicación que correspondan. Por ejemplo, para USB deben utilizarse cables apantallados, pero para RS485/ethernet pueden usarse cables UTP apantallados o sin apantallar.
- Asegúrese de que todas las conexiones de terminales de control sean PELV.

AVISO!**INTERFERENCIA DE CEM**

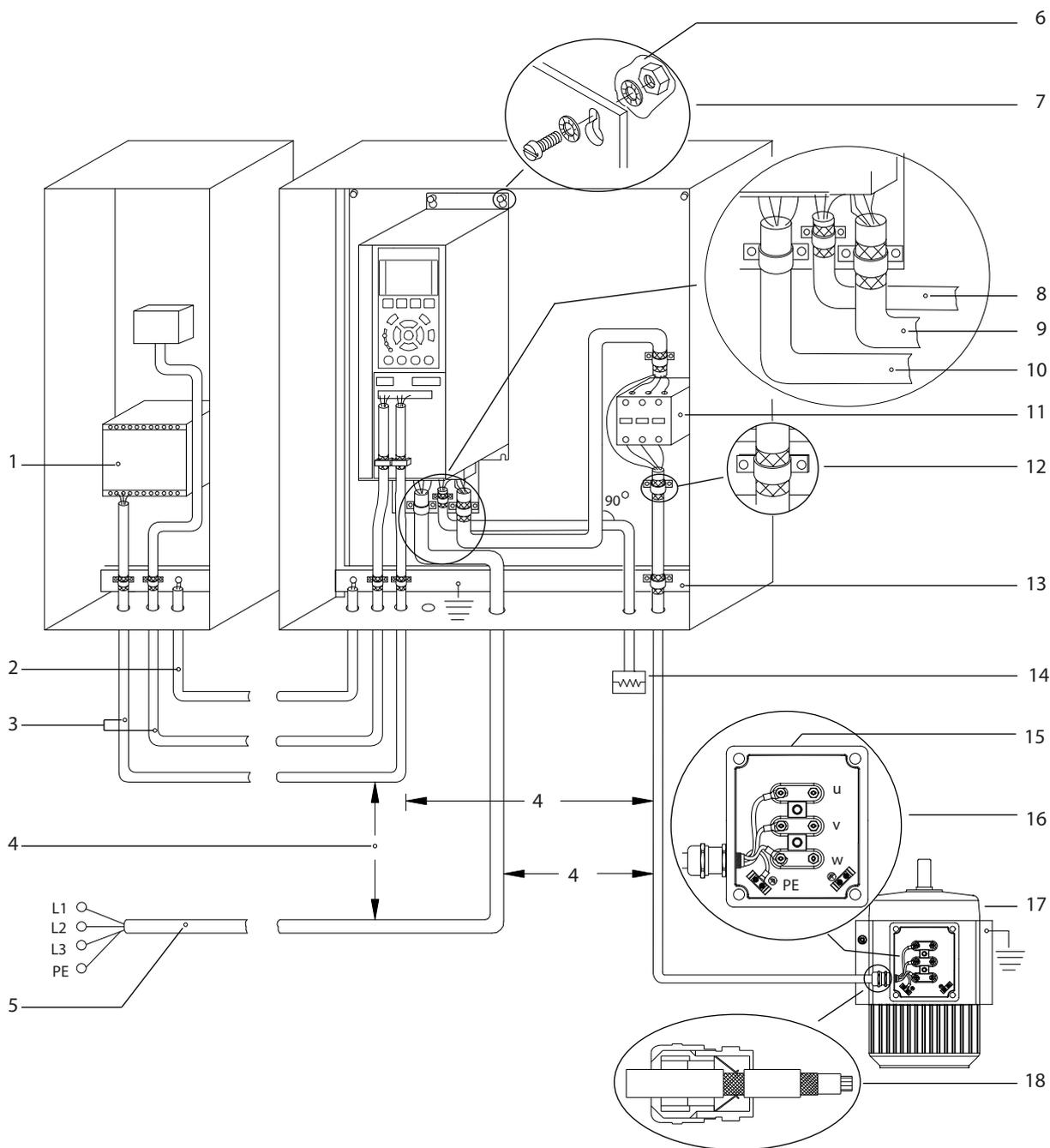
Utilice cables apantallados para el cableado de control y del motor, y cables separados para la entrada de alimentación, el cableado del motor y el cableado de control. No aislar los cables de control, del motor o de potencia puede provocar un comportamiento inesperado o un rendimiento inferior. Se requiere un espacio libre mínimo de 200 mm (7,9 in) entre los cables de entrada de alimentación, de motor y de control.

AVISO!**INSTALACIÓN EN ALTITUDES ELEVADAS**

Existe un riesgo de sobretensión. El aislamiento entre los componentes y las piezas esenciales puede resultar insuficiente y no ajustarse a los requisitos de PELV. Reduzca el riesgo de sobretensión usando dispositivos de protección externa o aislamiento galvánico. Para instalaciones situadas a más de 2000 m (6500 ft) de altitud, consulte a Danfoss sobre el cumplimiento de los requisitos de PELV.

AVISO!**CONFORMIDAD CON PELV**

Evite las descargas eléctricas mediante el uso de una fuente de alimentación eléctrica con tensión de protección muy baja (PELV) y cumpliendo con las normativas locales y nacionales de PELV.

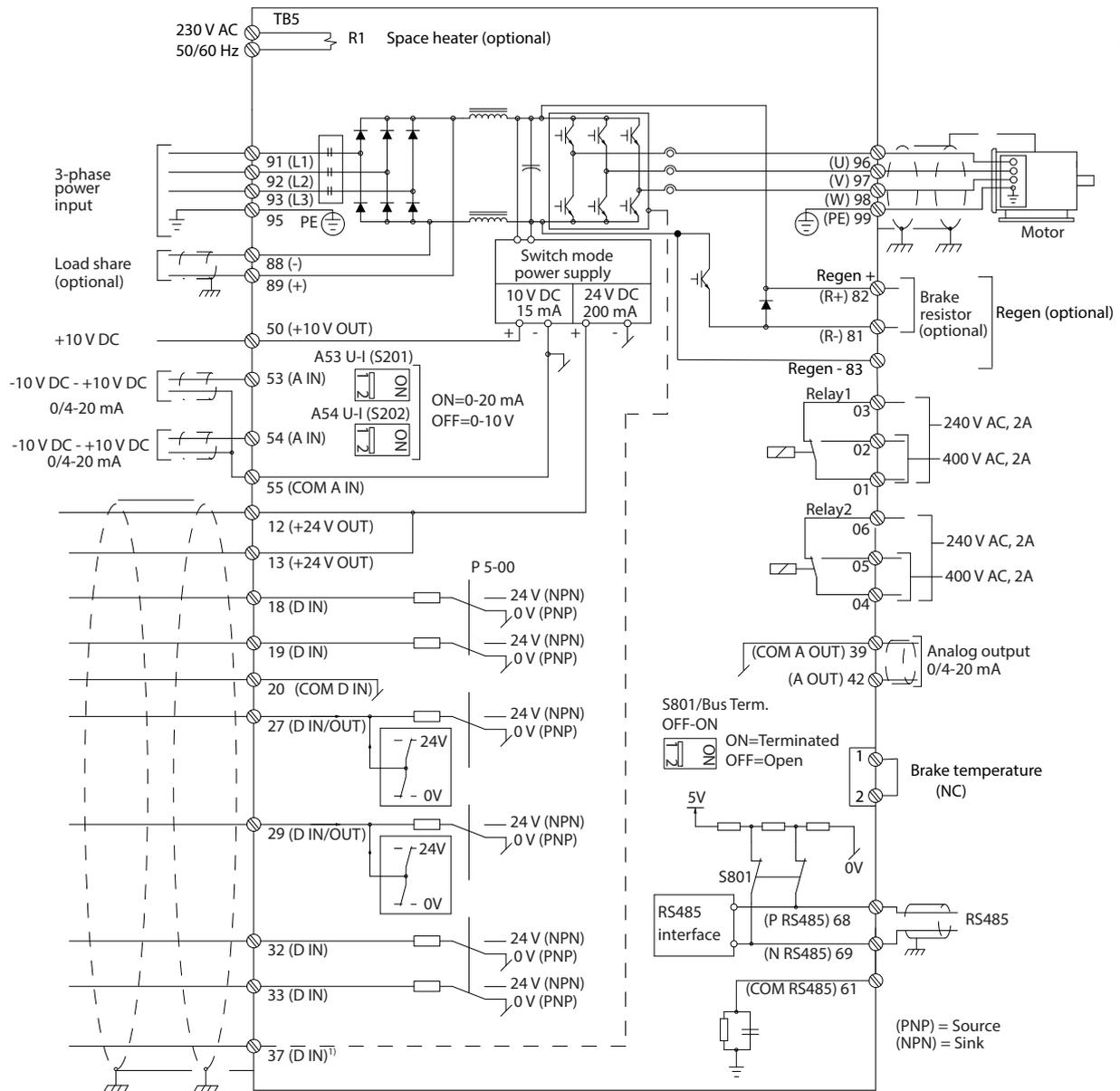


1	PLC	10	Cable de red (no apantallado)
2	Cable de equalizador de un mínimo de 16 mm ²	11	Contactor de salida, y así sucesivamente
3	Los cables de control	12	Aislamiento de cable pelado
4	Espacio mínimo de 200 mm entre los cables de control, de motor y de red.	13	Barra conductora de tierra a común. Siga las normativas locales y nacionales para la conexión a tierra de alojamientos.
5	Fuente de alimentación de red	14	Resistencia de frenado
6	Superficie no aislada (sin pintar)	15	Caja metálica
7	Arandelas de estrella	16	Conexión al motor
8	Cable de freno (apantallado)	17	Motor
9	Cable de motor (apantallado)	18	Prensacables CEM

Ilustración 5.1 Ejemplo de instalación correcta en cuanto a CEM

5.3 Esquema de cableado

5



130BFI11:1

Ilustración 5.2 Esquema básico del cableado

A = analógico, D = digital

1) El terminal 37 (opcional) se utiliza para la función Safe Torque Off. Para conocer las instrucciones de instalación de la función Safe Torque Off, consulte la Guía de funcionamiento de la función Safe Torque Off.

5.4 Conexión del motor

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

La tensión inducida desde los cables de motor de salida que están juntos puede cargar los condensadores del equipo, incluso si este está apagado y bloqueado. No colocar los cables del motor de salida separados o no utilizar cables apantallados puede provocar lesiones graves o incluso la muerte.

- Cumpla los códigos eléctricos locales y nacionales en las dimensiones de los cables. Consulte los tamaños máximos de cable en la *capítulo 9.1 Datos eléctricos*.
- Observe los requisitos de cableado del fabricante del motor.
- En la base de las unidades IP21/IP54 (tipo 1/12), se suministran troqueles o paneles de acceso para el cableado del motor.
- No conecte un dispositivo de arranque o de cambio de polaridad (por ejemplo, un motor Dahlander o un motor asíncrono de anillo colector) entre el convertidor de frecuencia y el motor.

5

Procedimiento

1. Pele una sección del aislamiento del cable exterior.
2. Coloque el cable pelado bajo la abrazadera para establecer una fijación mecánica y un contacto eléctrico entre el apantallamiento de cables y la conexión toma a tierra.
3. Conecte el cable de conexión toma a tierra al terminal de conexión a tierra más cercano, conforme a las instrucciones de conexión a tierra incluidas en el *capítulo 5.6 Conexión toma a tierra*.
4. Conecte el cableado del motor trifásico a los terminales 96 (U), 97 (V) y 98 (W), consulte *Ilustración 5.3*.
5. Apriete los terminales conforme a la información suministrada en el *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.

5

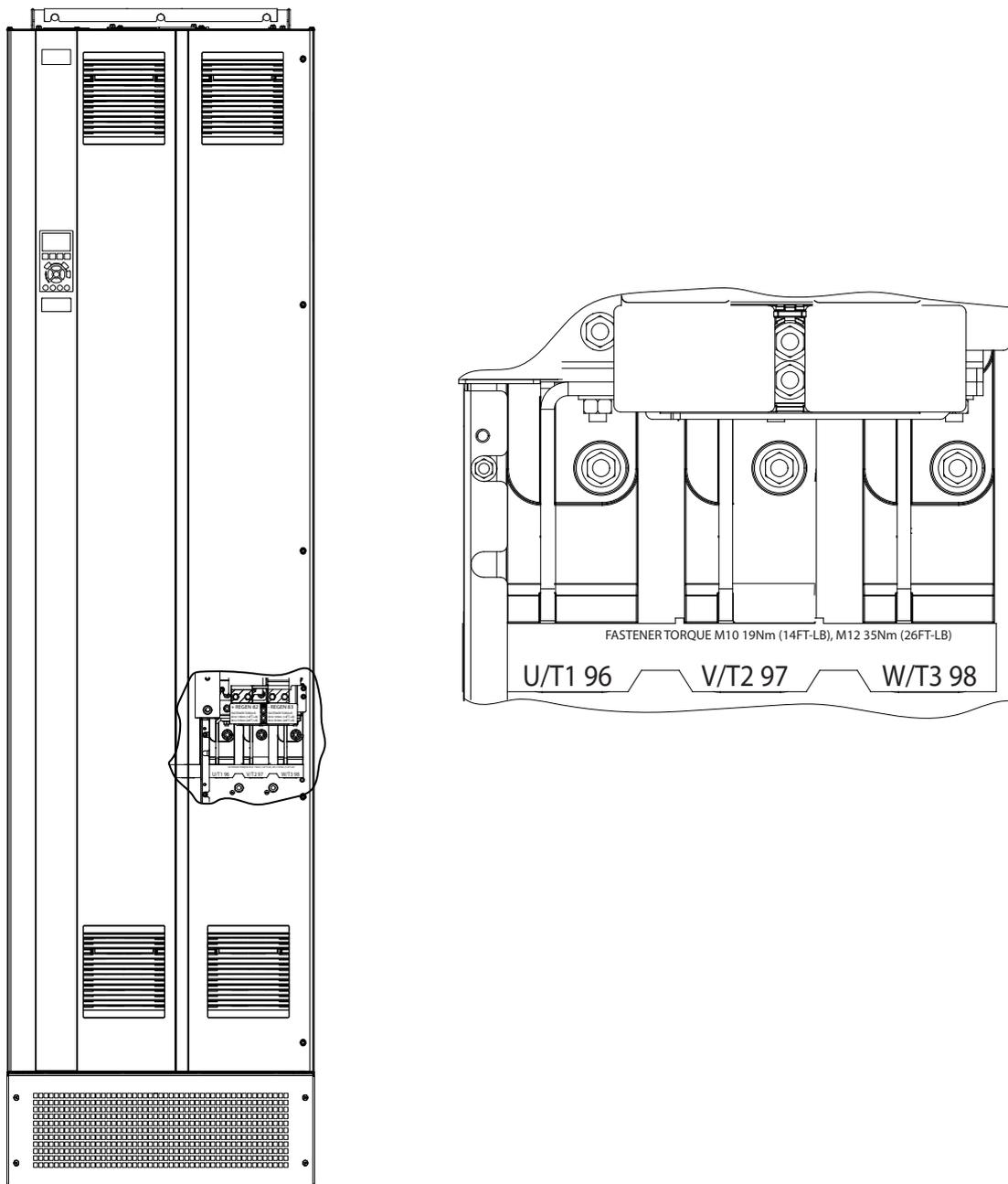


Ilustración 5.3 Terminales del motor de CA (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.5 Conexión de la red de CA

- Calcule el tamaño del cableado conforme a la intensidad de entrada del convertidor de frecuencia. Consulte los tamaños máximos de cable en la *capítulo 9.1 Datos eléctricos*.
- Cumpla los códigos eléctricos locales y nacionales en las dimensiones de los cables.

Procedimiento

1. Pele una sección del aislamiento del cable exterior.
2. Coloque el cable pelado bajo la abrazadera para establecer una fijación mecánica y un contacto eléctrico entre el apantallamiento de cables y la conexión toma a tierra.
3. Conecte el cable de conexión toma a tierra al terminal de conexión a tierra más cercano, conforme a las instrucciones de conexión a tierra incluidas en el *capítulo 5.6 Conexión toma a tierra*.
4. Conecte el cableado de alimentación de entrada trifásica de CA a los terminales R, S y T (consulte la *Ilustración 5.4*).
5. 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 conectado a tierra), asegúrese de que el *parámetro 14-50 Filtro RFI* esté en [0] No para evitar daños en el bus de CC y reducir la corriente capacitiva a tierra.
6. Apriete los terminales conforme a la información suministrada en el *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.

5

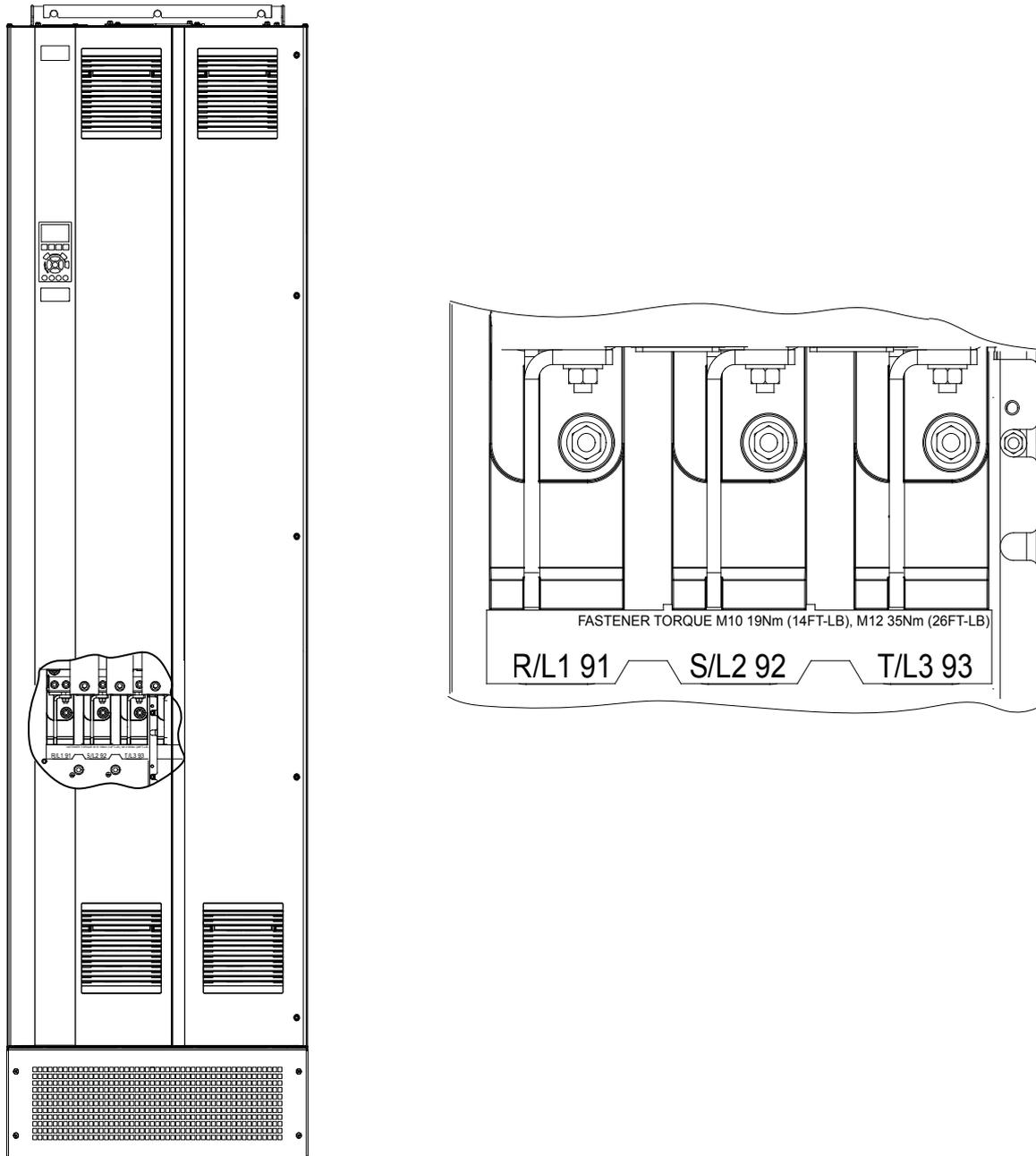


Ilustración 5.4 Terminales de red de CA (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.6 Conexión toma a tierra

⚠️ ADVERTENCIA

PELIGRO DE CORRIENTE DE FUGA

Las corrientes de fuga superan los 3,5 mA. No realizar la conexión toma a tierra adecuada del convertidor de frecuencia puede ser causa de lesiones graves e incluso de muerte.

- La correcta conexión a tierra del equipo debe estar garantizada por un instalador eléctrico certificado.

Para seguridad eléctrica

- Conecte a tierra el convertidor de frecuencia según las normas y directivas vigentes.
- Utilice un cable de conexión toma a tierra específico para el cableado de control, de la alimentación de entrada y de la potencia del motor.
- No conecte a tierra un convertidor unido a otro en un sistema «de cadena».
- los cables de conexión toma a tierra deben ser lo más cortos posible.
- Observe los requisitos de cableado del fabricante del motor.
- Sección transversal mínima del cable: 10 mm² (6 AWG) o dos cables de conexión toma a tierra con especificación nominal terminados por separado.
- Apriete los terminales conforme a la información suministrada en el *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.

5

Para una instalación conforme a CEM

- Establezca contacto eléctrico entre el apantallamiento de cables y el alojamiento del convertidor de frecuencia mediante prensacables metálicos o con las bridas suministradas con el equipo.
- Reduzca los transitorios de ráfagas mediante un cable con muchos filamentos.
- No utilice cables de pantalla retorcidos y embornados.

AVISO!

ECUALIZACIÓN POTENCIAL

Existe riesgo de transitorios de ráfagas cuando el potencial de conexión toma a tierra entre el convertidor de frecuencia y el sistema de control es diferente. Instale cables de equalización entre los componentes del sistema. Sección transversal del cable recomendada: 16 mm² (5 AWG).

5

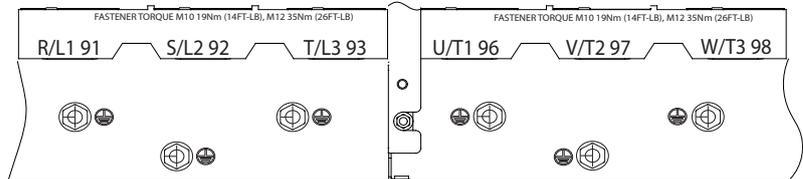
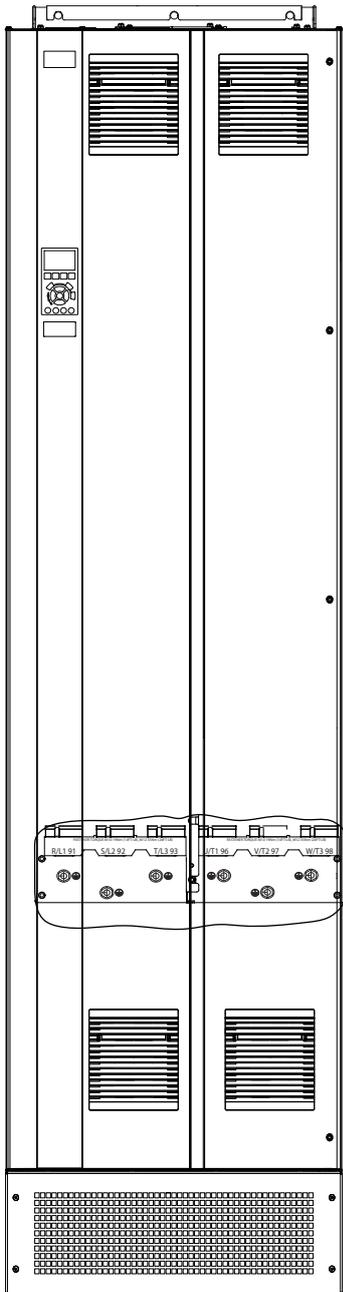
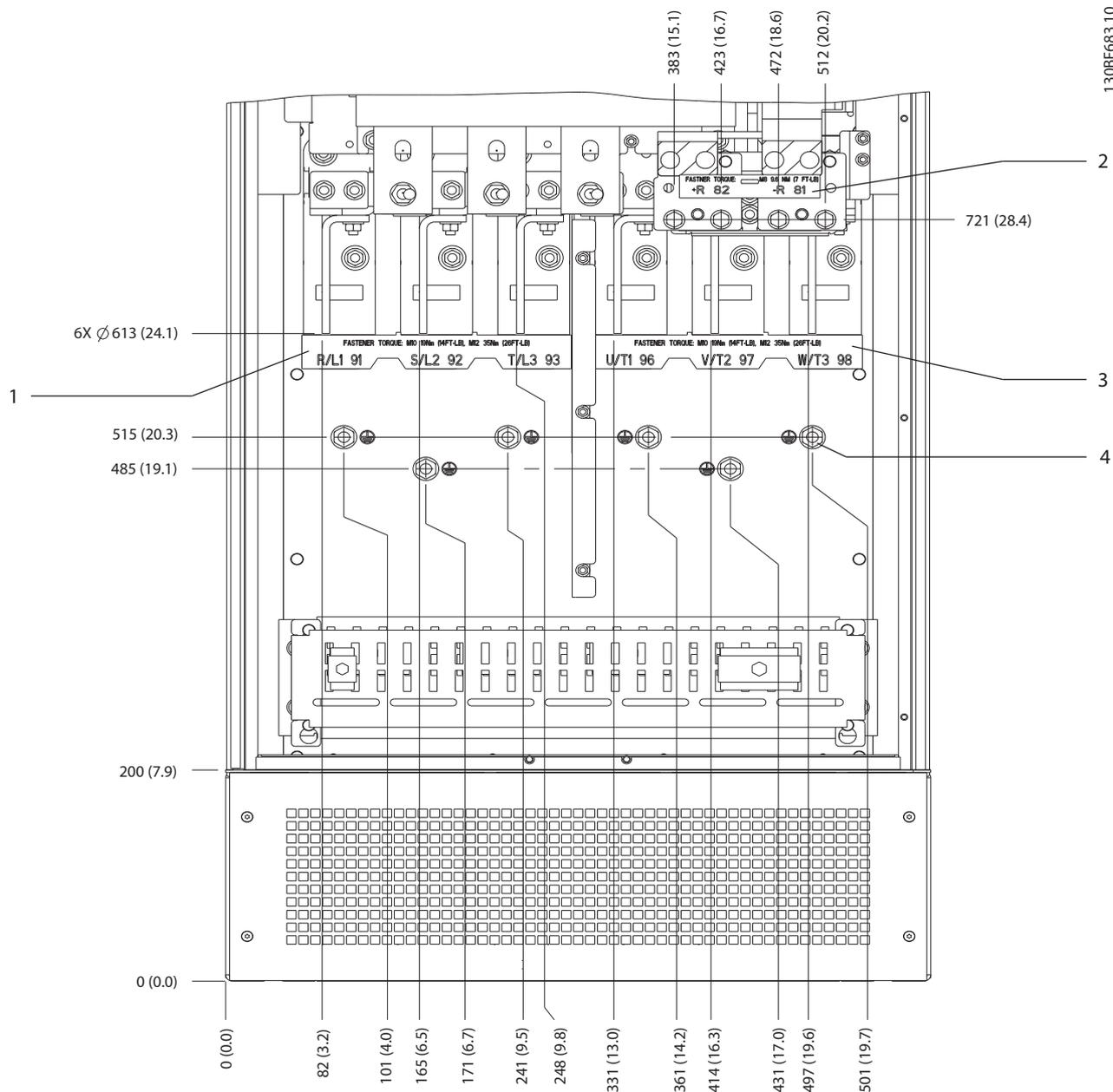


Ilustración 5.5 Terminales de conexión toma a tierra (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.7 Dimensiones del terminal

5.7.1 Dimensiones de los terminales del E1h



1	Terminales de red	3	Terminales de motor
2	Terminales de freno o regeneración	4	Terminales de conexión toma a tierra, tuerca M10

Ilustración 5.6 Dimensiones de los terminales del E1h (vista frontal)

5

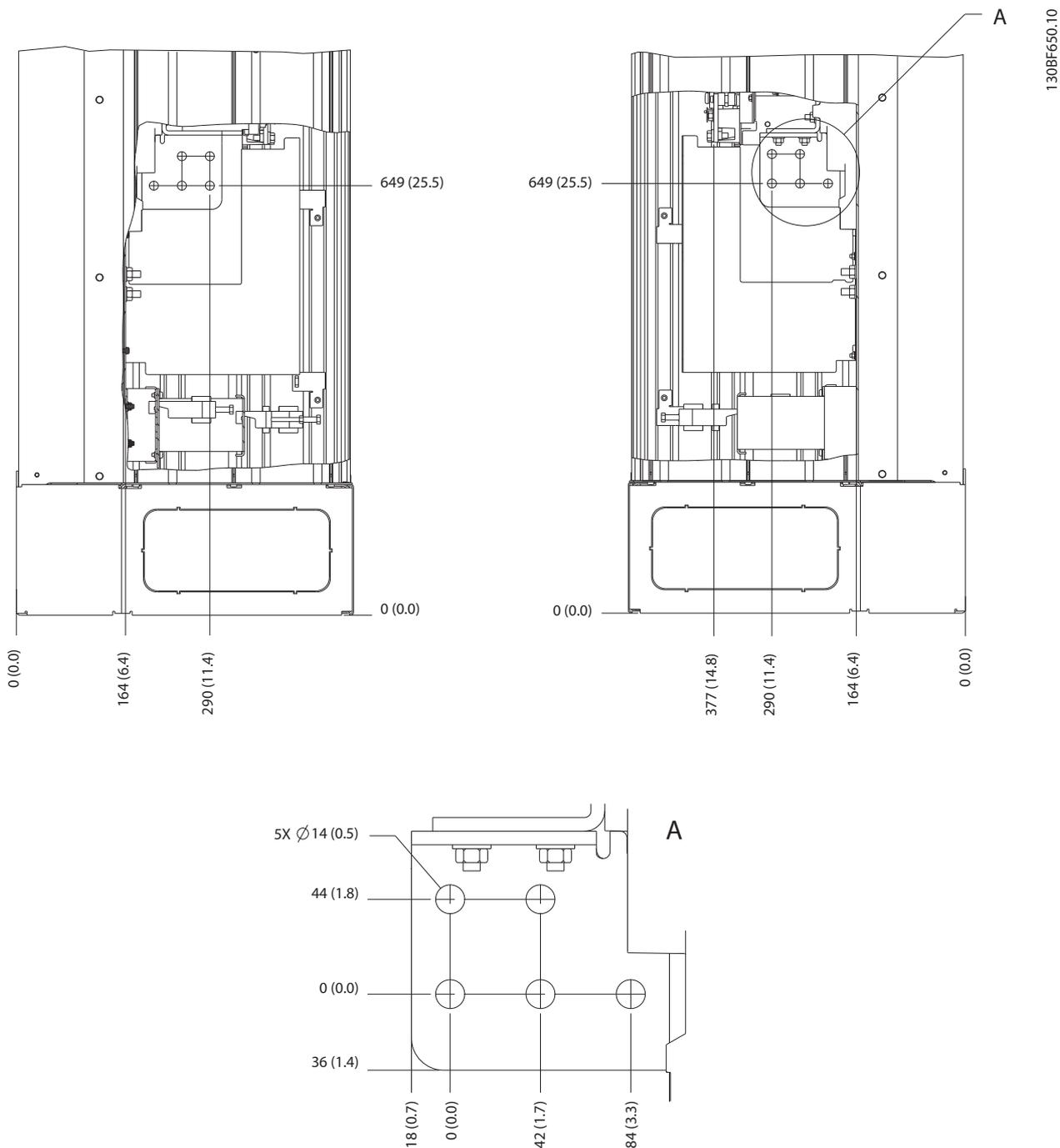
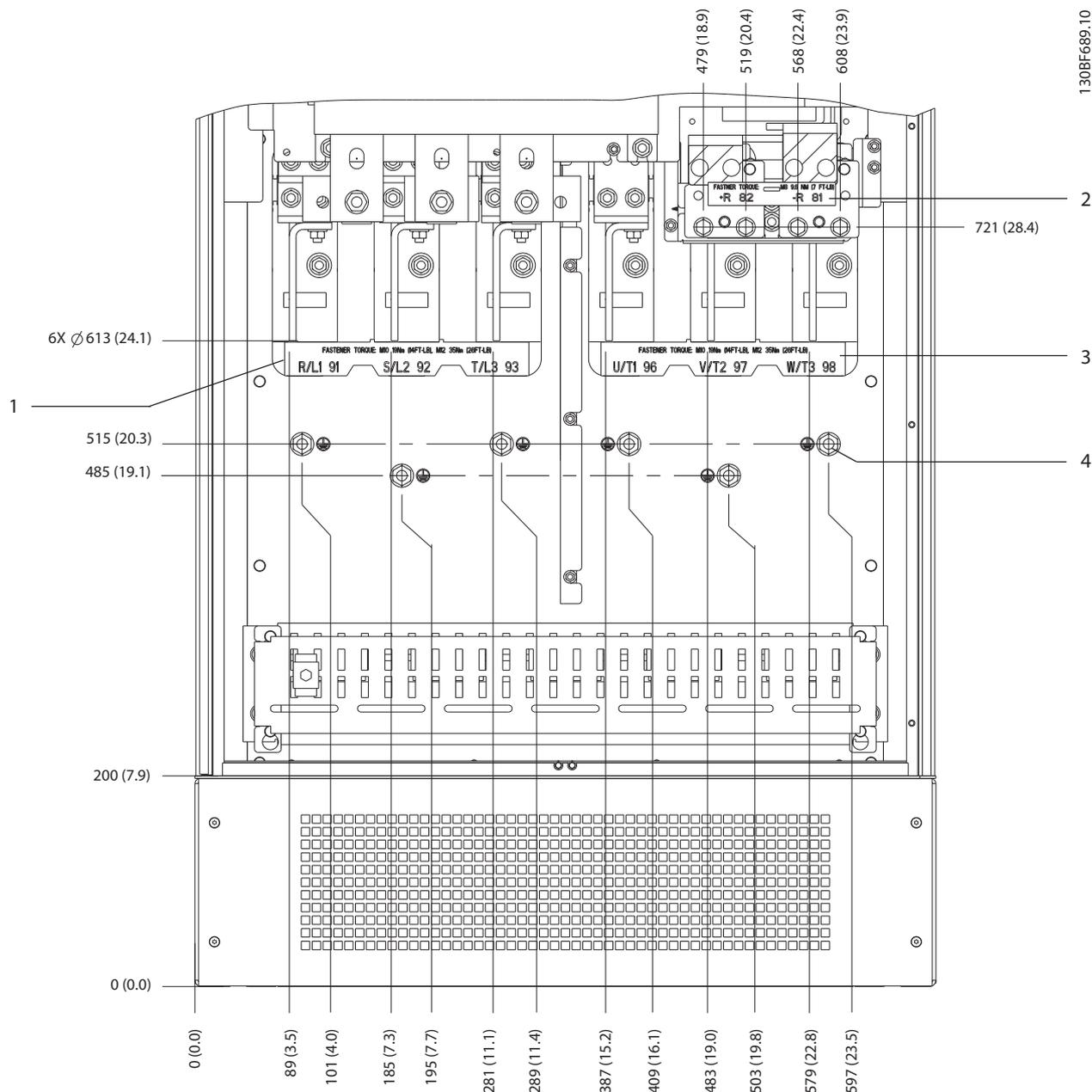


Ilustración 5.7 Dimensiones de los terminales del E1h (vistas laterales)

5.7.2 Cableado de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E2h



5

1	Terminales de red	3	Terminales de motor
2	Terminales de freno o regeneración	4	Terminales de conexión toma a tierra, tuerca M10

Ilustración 5.8 Dimensiones de los terminales del E2h (vista frontal)

5

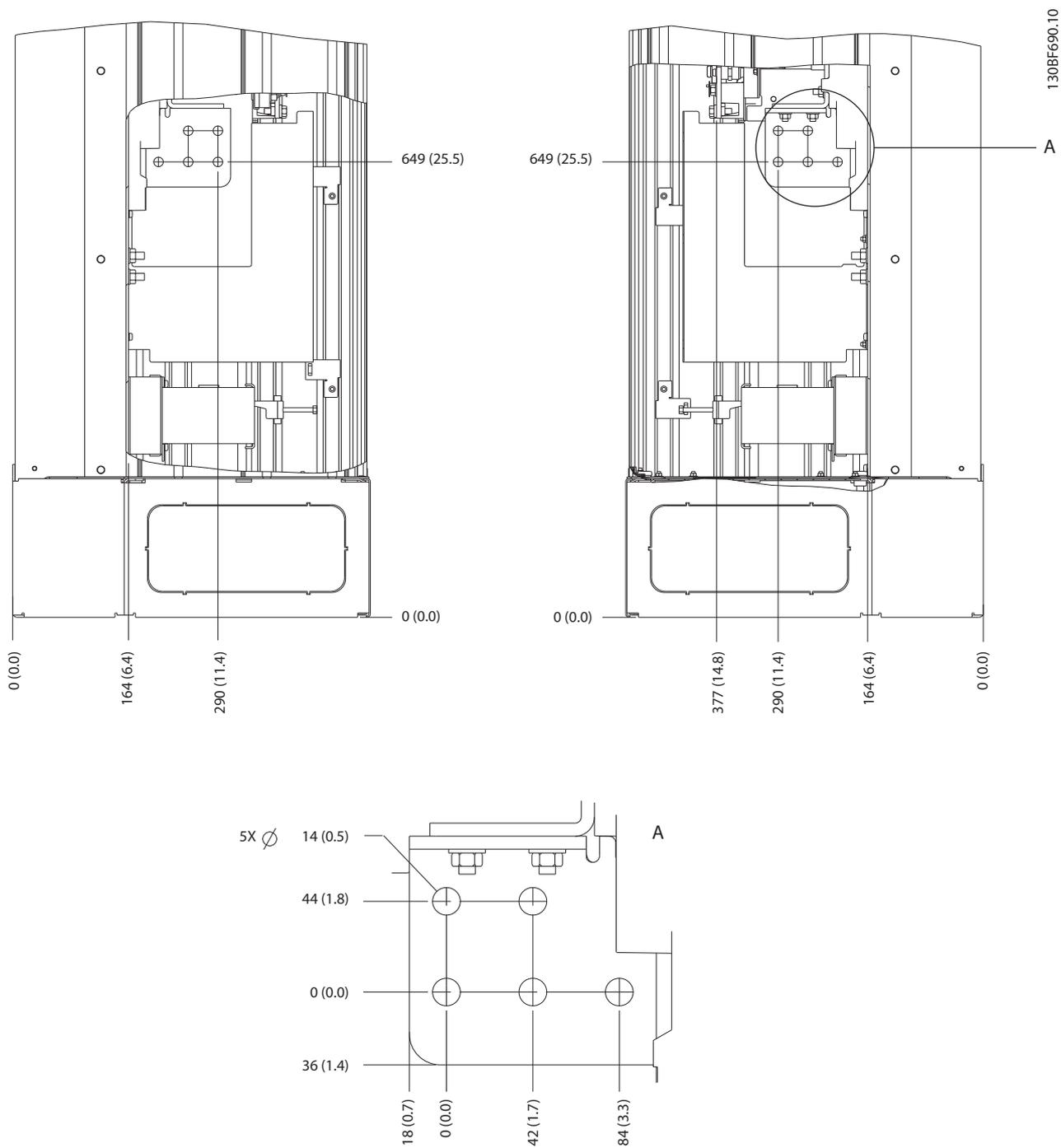
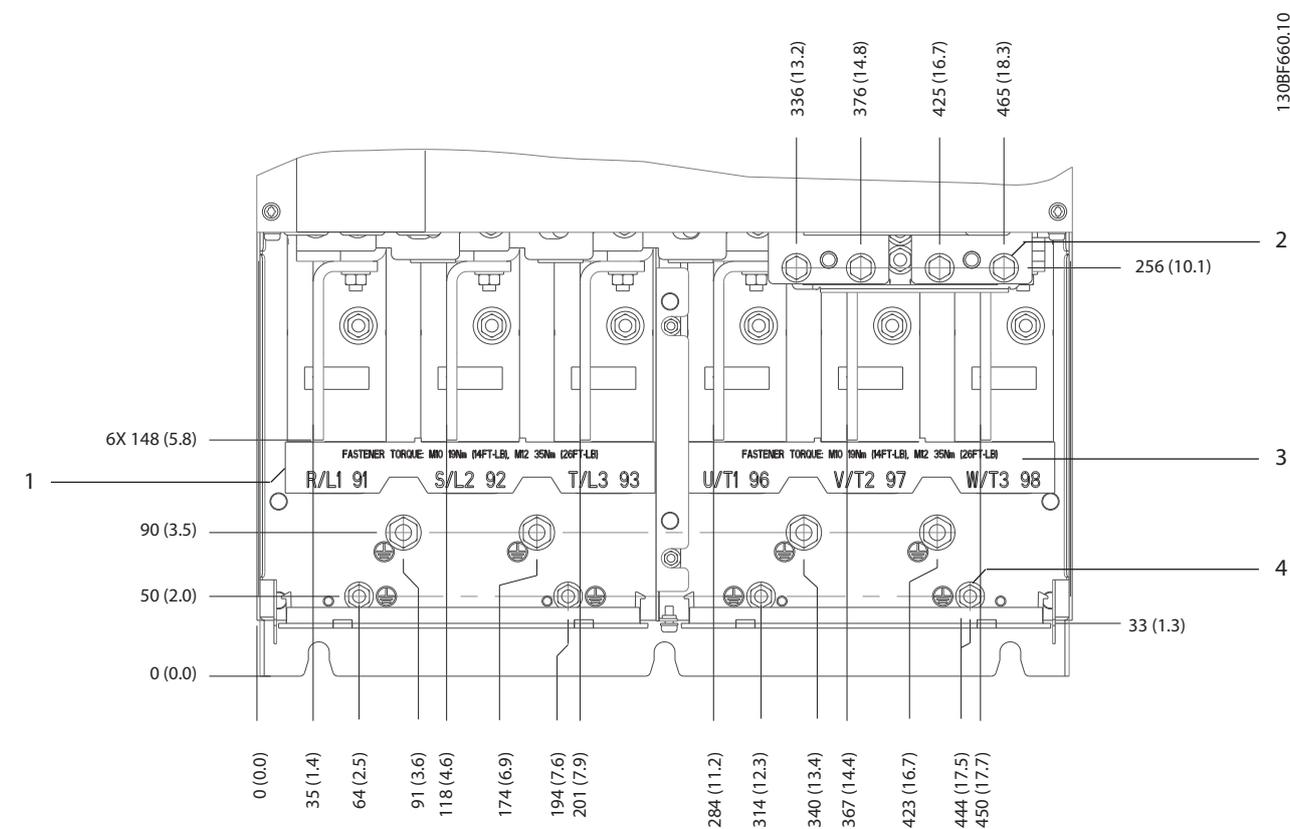


Ilustración 5.9 Dimensiones de los terminales del E2h (vistas laterales)

5.7.3 Cableado de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E3h



5

1	Terminales de red	3	Terminales de motor
2	Terminales de freno o regeneración	4	Terminales de conexión toma a tierra, tuercas M8 y M10

Ilustración 5.10 Dimensiones de los terminales del E3h (vista frontal)

5

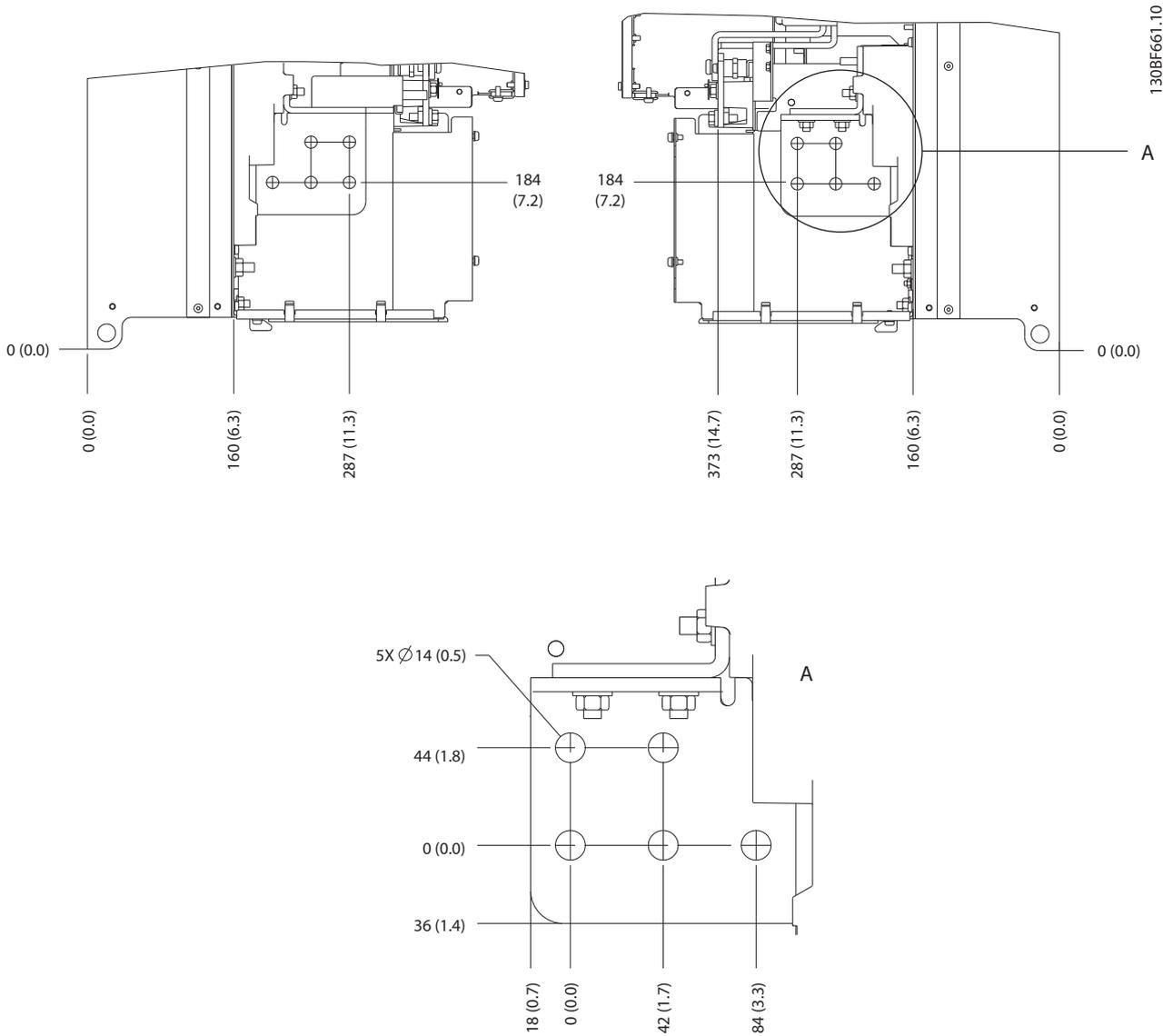


Ilustración 5.11 Dimensiones de los terminales de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E3h (vistas laterales)

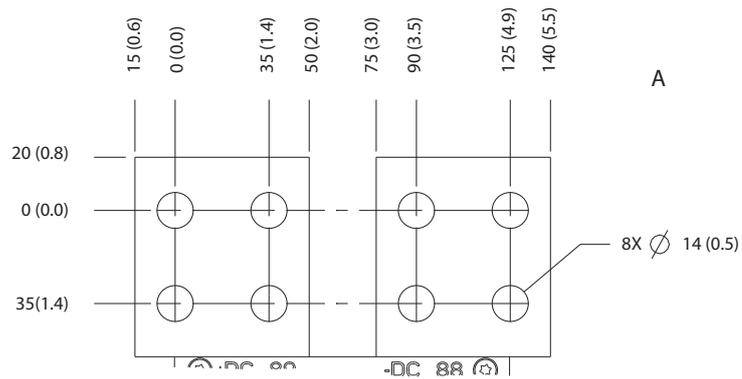
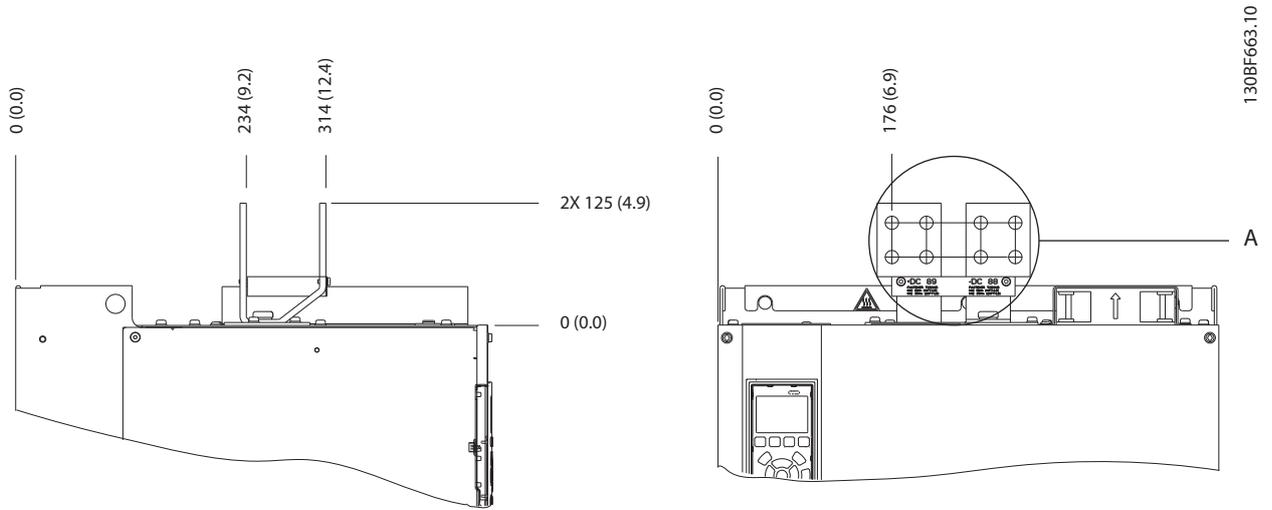
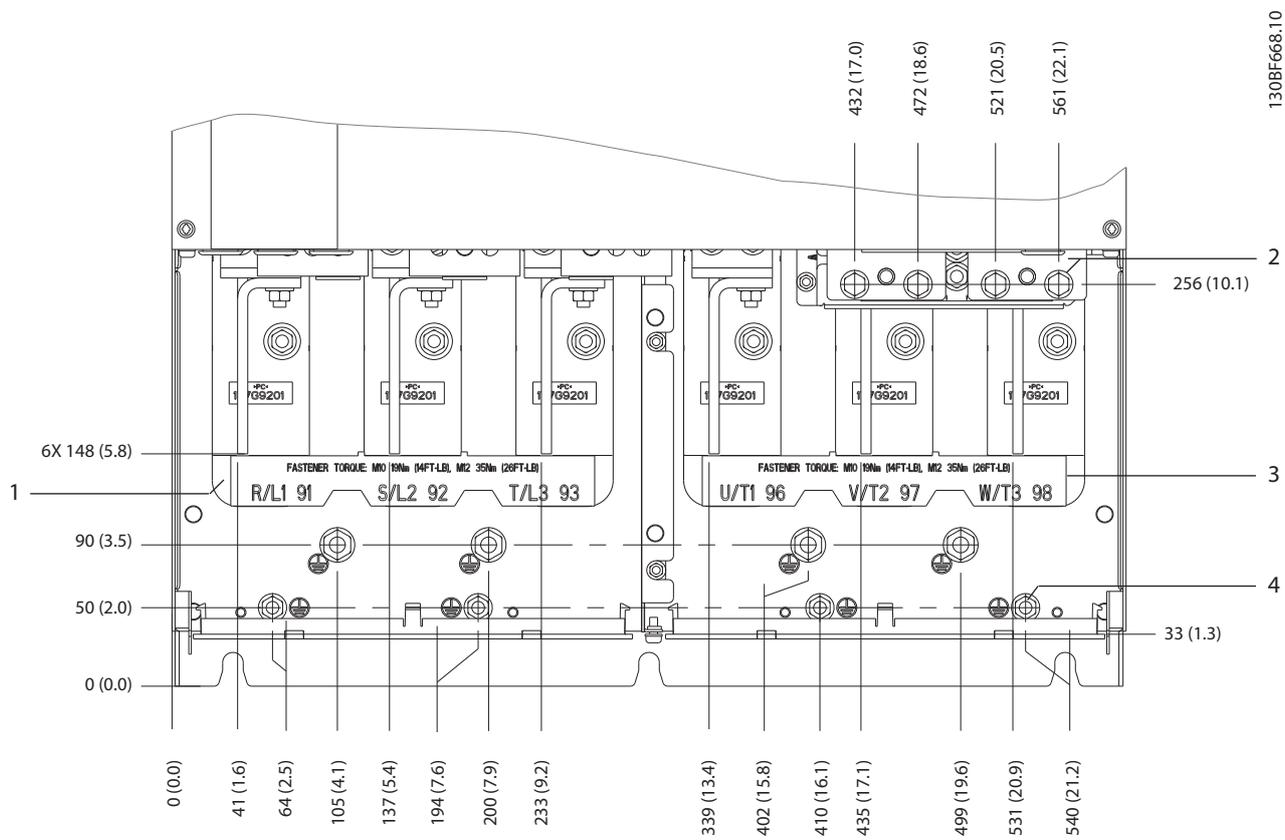


Ilustración 5.12 Dimensiones de los terminales de carga compartida / regeneración del E3h

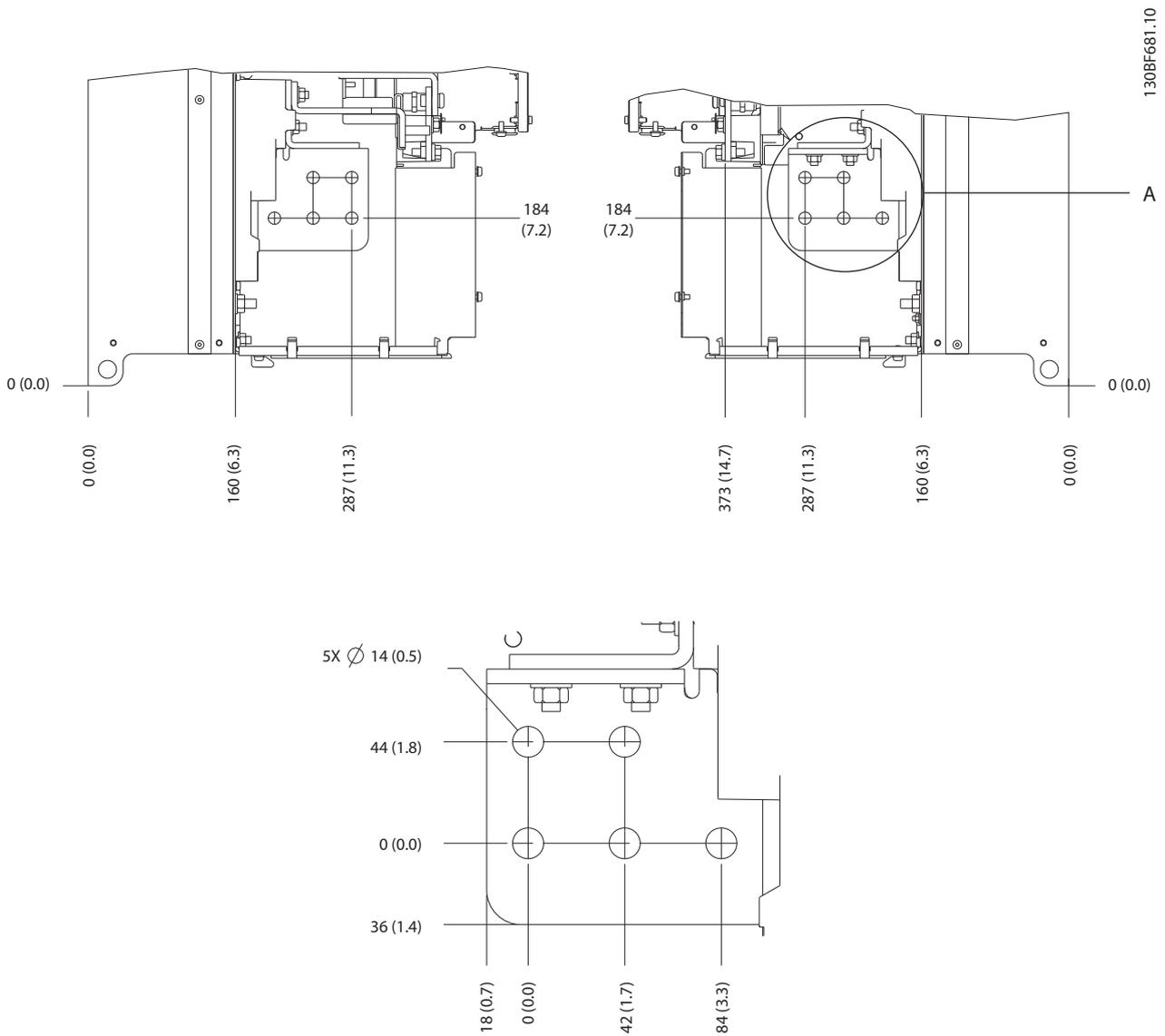
5.7.4 Cableado de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E4h

5



1	Terminales de red	3	Terminales de motor
2	Terminales de freno o regeneración	4	Terminales de conexión toma a tierra, tuercas M8 y M10

Ilustración 5.13 Dimensiones de los terminales del E4h (vista frontal)



5

Ilustración 5.14 Dimensiones de los terminales de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E4h (vistas laterales)

5

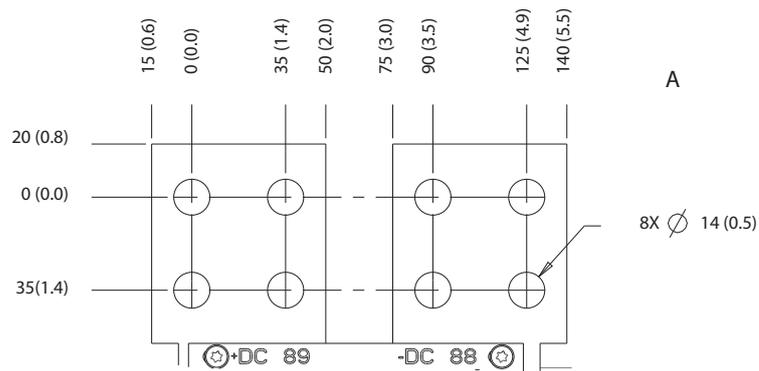
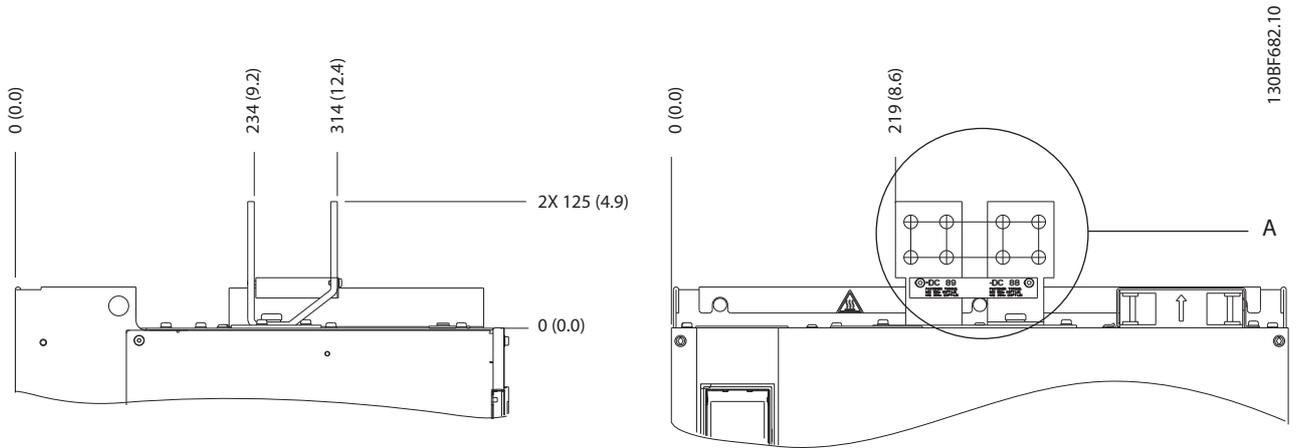


Ilustración 5.15 Dimensiones de los terminales de carga compartida / regeneración del E4h

5.8 Cableado de control

Todos los terminales a los cables de control se encuentran en el interior del convertidor, bajo el LCP. Para acceder a ellos, abra la puerta (E1h y E2h) o extraiga el panel frontal (E3h and E4h).

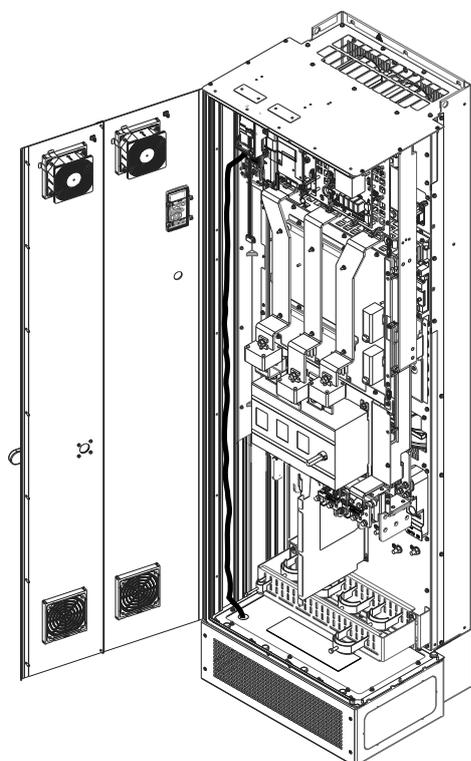
5.8.1 Recorrido de los cables de control

Sujete y dirija todos los cables de control como se muestra en la *Ilustración 5.16*. Recuerde conectar los apantallamientos de un modo correcto para asegurar una óptima inmunidad eléctrica.

- Aísle el cableado de control de los cables de alta potencia del convertidor de frecuencia.
- Cuando el convertidor esté conectado a un termistor, asegúrese de que el cableado de control del termistor esté apantallado y reforzado o doblemente aislado. Se recomienda un suministro externo de 24 V CC.

Conexión del fieldbus

La conexiones se hacen a las opciones correspondientes de la tarjeta de control. Para obtener más información, consulte el manual correspondiente del fieldbus. El cable debe sujetarse y dirigirse junto con otros cables de control dentro de la unidad. Consulte el *Ilustración 5.16*.

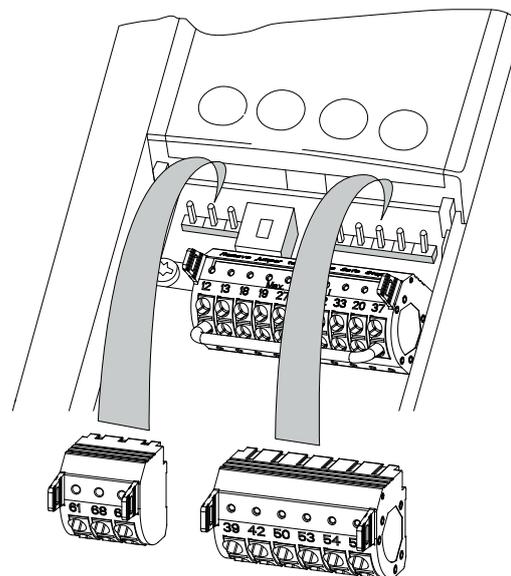


130BF715.10

Ilustración 5.16 Trayecto del cableado de la tarjeta de control

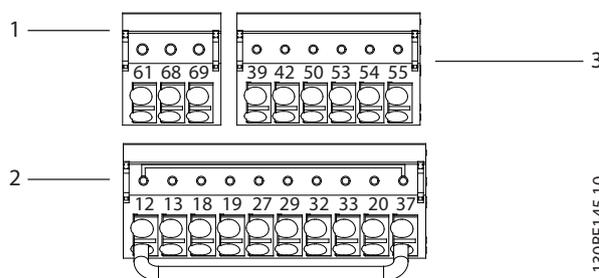
5.8.2 Tipos de terminal de control

La *Ilustración 5.17* muestra los terminales extraíbles del convertidor de frecuencia. Las funciones de los terminales y los ajustes predeterminados están resumidos en las siguientes tablas: *Tabla 5.1 - Tabla 5.3*.



130BF144.10

Ilustración 5.17 Ubicación de los terminales de control



130BF145.10

1	Terminales de comunicación serie
2	Terminales de entrada/salida digital
3	Terminales de entrada/salida analógica

Ilustración 5.18 Números de los terminales ubicados en los conectores

Terminales de comunicación serie			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
61	-	-	Filtro RC integrado para el apantallamiento de cables. SOLO para conectar la pantalla, si se producen problemas de CEM.
68 (+)	Grupo de parámetros 8-3* Ajuste puerto FC	-	Interfaz RS485. En la tarjeta de control, se incluye un conmutador (BUS TER.) para la resistencia de terminación de bus. Consulte el <i>Ilustración 5.22.</i>
69 (-)	Grupo de parámetros 8-3* Ajuste puerto FC	-	
Relés			
01, 02, 03	Parámetro 5-40 Relé de función [0]	[0] Sin función	Salida de relé en forma de C. Para tensión de CA o CC y cargas resistivas o inductivas.
04, 05, 06	Parámetro 5-40 Relé de función [1]	[0] Sin función	

Tabla 5.1 Descripciones de los terminales de comunicación serie

Terminales de entrada/salida digital			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
12, 13	-	+24 V CC	Tensión de suministro externo de 24 V CC para entradas digitales y transductores externos. La intensidad máxima de salida es de 200 mA para todas las cargas de 24 V.

Terminales de entrada/salida digital			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
18	Parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital	[8] Arranque	Entradas digitales.
19	Parámetro 5-11 Terminal 19 entrada digital	[10] Cambio de sentido	
32	Parámetro 5-14 Terminal 32 entrada digital	[0] Sin función	Para entrada o salida digital. El ajuste predeterminado es entrada.
33	Parámetro 5-15 Terminal 33 entrada digital	[0] Sin función	
27	Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2] Inercia	Común para entradas digitales y potencial de 0 V para una fuente de alimentación de 24 V.
29	Parámetro 5-13 Terminal 29 Entrada digital	[14] Velocidad fija	
20	-	-	Cuando no se use la función opcional STO, será necesario un puente entre el terminal 12 (o 13) y el 37. Este ajuste permite al convertidor de frecuencia funcionar con los valores de programación ajustados en fábrica.
37	-	STO	

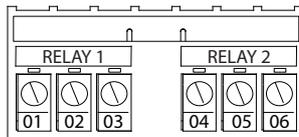
Tabla 5.2 Descripciones de los terminales de entrada/salida digital

Terminales de entrada/salida analógica			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
39	-	-	Común para salida analógica.
42	Parámetro 6-50 Terminal 42 salida	[0] Sin función	Salida analógica programable. 0-20 mA o 4-20 mA a un máximo de 500 Ω.

Terminales de entrada/salida analógica			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
50	-	+10 V CC	Tensión de alimentación analógica de 10 V CC para potenciómetro o termistor. Máximo 15 mA.
53	Grupo de parámetros 6-1* Entrada analógica 1	Ref.	Entrada analógica. Para tensión o corriente. Los interruptores A53 y A54 seleccionan mA o V.
54	Grupo de parámetros 6-2* Entrada analógica 2	Realimentación	
55	-	-	Común para entradas analógicas.

Tabla 5.3 Descripciones de los terminales de entrada/salida analógica

Terminales de relé:



130BF156.10

Ilustración 5.19 Terminales del relé 1 y el relé 2

- Relé 1 y relé 2. La ubicación de las salidas depende de la configuración del convertidor de frecuencia. Consulte la *capítulo 3.5 Unidad de control*.
- Terminales ubicados en equipo opcional integrado. Consulte el manual suministrado con la opción del equipo.

5.8.3 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 5.20*.

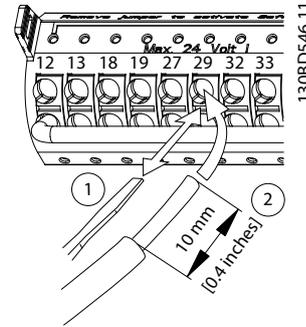


Ilustración 5.20 Conexión de los cables de control

AVISO!

Para reducir al mínimo las interferencias, mantenga los cables de control tan cortos como sea posible y sepárelos de los cables de alta potencia.

1. Abra el contacto introduciendo un pequeño destornillador en la ranura situada encima del contacto e incline el destornillador levemente hacia arriba.
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 rendimiento reducido.

Consulte el *capítulo 9.5 Especificaciones del cable* para obtener información sobre los tamaños de cableado del terminal de control y el *capítulo 7 Ejemplos de configuración del cableado* para las conexiones habituales del cableado de control.

5.8.4 Activación del funcionamiento del motor (terminal 27)

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

- El terminal de entrada digital 27 está diseñado para recibir una orden de parada externa de 24 V CC.
- Cuando no se utiliza un dispositivo de enclavamiento, conecte un puente desde el terminal de

control 12 (recomendado) o el 13 al terminal 27. Este cable genera una señal interna de 24 V en el terminal 27.

- Cuando en la línea de estado de la parte inferior del LCP se muestra *INERCIA REMOTA AUTOMÁTICA*, la unidad está lista para funcionar pero 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.

AVISO!

El convertidor de frecuencia no puede funcionar sin una señal en el terminal 27, a menos que este se re programe mediante el *parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital*.

5

5.8.5 Configuración de la comunicación serie RS485

RS485 es una interfaz de bus de dos cables compatible con la topología de red multipunto y tiene las siguientes características:

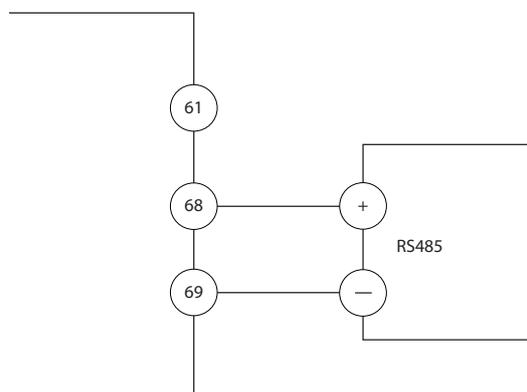
- Pueden usarse tanto el protocolo de comunicación Danfoss FC como el Modbus RTU, que son internos al convertidor de frecuencia.
- Las funciones pueden programarse remotamente utilizando el software de protocolo y la conexión RS485 o en el *grupo de parámetros 8-*** Comunic. y opciones*.
- Si selecciona un protocolo de comunicación específico, se modifican diferentes ajustes de parámetros por defecto para adaptarse a las especificaciones del protocolo, lo que hace accesibles los parámetros específicos adicionales del protocolo.
- Las tarjetas de opción del convertidor de frecuencia están disponibles para proporcionar protocolos de comunicación adicionales. Consulte la documentación de la tarjeta de opción para las instrucciones de instalación y funcionamiento.
- En la tarjeta de control, se incluye un conmutador (BUS TER) para la resistencia de terminación de bus. Consulte la *Ilustración 5.22*.

Siga los siguientes pasos para hacer la configuración básica de la comunicación serie:

1. Conecte el cableado de comunicación serie RS485 a los terminales (+)68 y (-)69.
 - 1a Utilice un cable de comunicación serie apantallado (recomendado).
 - 1b Consulte el *capítulo 5.6 Conexión toma a tierra* para realizar correctamente la conexión a tierra.

2. Seleccione los siguientes ajustes de parámetros:

- 2a Tipo de protocolo en el *parámetro 8-30 Protocolo*.
- 2b Dirección del convertidor en el *parámetro 8-31 Dirección*.
- 2c Velocidad en baudios en el *parámetro 8-32 Velocidad en baudios*.



130BB489.10

Ilustración 5.21 Diagrama de cableado de comunicación serie

5.8.6 Cableado de Safe Torque Off (STO)

La función Safe Torque Off (STO) es uno de los componentes de un sistema de control de seguridad. La STO evita que la unidad genere la tensión necesaria para girar el motor.

Para ejecutar la STO, se necesita cableado adicional para el convertidor. Consulte la *Guía de funcionamiento de Safe Torque Off* para obtener más información.

5.8.7 Cableado del calefactor

El calefactor es una opción que se utiliza para evitar que se forme condensación en el interior del alojamiento cuando la unidad esté apagada. Está diseñado para ser conectado y controlado mediante un sistema de gestión HVAC.

Especificaciones

- Tensión nominal: 100-240
- Tamaño del cable: 12-24 AWG

5.8.8 Cableado de los contactos auxiliares al dispositivo de desconexión

El dispositivo de desconexión es una opción instalada de fábrica. Los contactos auxiliares, que son accesorios de señales utilizados con el dispositivo de desconexión, no se instalan en fábrica para permitir una mayor flexibilidad durante la instalación. Los contactos encajan en su posición sin necesidad de herramientas.

Los contactos deberán instalarse en ubicaciones específicas del dispositivo de desconexión según sus funciones. Consulte la hoja de datos incluida en la bolsa de accesorios que se suministra con el convertidor.

Especificaciones

- U_i /[V]: 690
- U_{imp} /[kV]: 4
- Grado de contaminación: 3
- I_{th} /[A]: 16
- Dimensión del cable: 1-2 x 0,75-2,5 mm²
- Fusible máximo: 16 A/gG
- NEMA: A600, R300; tamaño del cable; 18-14 AWG, 1(2)

5.8.9 Cableado del termistor de la resistencia de frenado

El bloque de terminales de la resistencia de frenado está ubicado en la tarjeta de potencia y permite la conexión de un termistor externo de la resistencia de frenado. El conmutador puede configurarse como normalmente cerrado o normalmente abierto. Si la entrada cambia, una señal desconecta el convertidor y se muestra la *alarma 27, Fallo chopper freno* en la pantalla del LCP. Al mismo tiempo, el convertidor deja de frenar y el motor queda en inercia.

1. Localice el bloque de terminales de la resistencia de frenado (terminales 104-106) en la tarjeta de potencia. Consulte el *Ilustración 3.3*.
2. Retire los tornillos M3 que sostienen el puente en la tarjeta de potencia.
3. Extraiga el puente y conecte el termistor de la resistencia de frenado en una de las siguientes configuraciones:
 - 3a **Normalmente cerrado.** Conexión a los terminales 104 y 106.
 - 3b **Normalmente abierto.** Conexión a los terminales 104 y 105.
4. Fije los cables del conmutador con los tornillos M3. Ajústelos con un par de apriete de 0,5-0,6 Nm (5 in lb).

5.8.10 Selección de la señal de entrada de tensión/corriente

Los terminales de entrada analógica 53 y 54 permiten seleccionar señales de entrada tanto para la tensión (0-10 V) como para la corriente (0/4-20 mA).

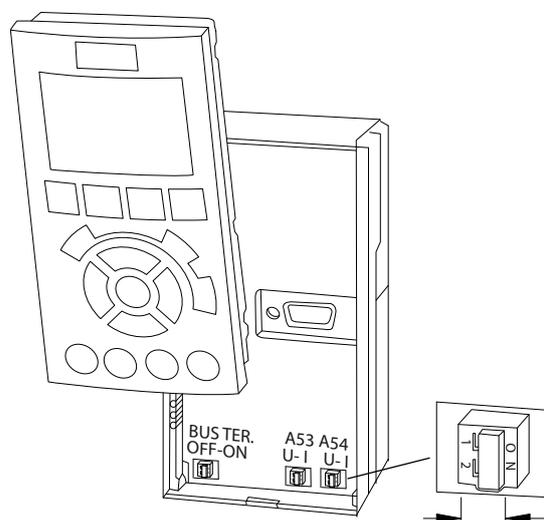
Ajustes de parámetros predeterminados:

- Terminal 53: señal de referencia de velocidad en lazo abierto (consulte *parámetro 16-61 Terminal 53 ajuste conex.*).
- Terminal 54: señal de realimentación en lazo cerrado (consulte *parámetro 16-63 Terminal 54 ajuste conex.*).

AVISO!

Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia antes de cambiar las posiciones del conmutador.

1. Extraiga el LCP (panel de control local). Consulte la *capítulo 6.3 Menú del LCP*.
2. Retire cualquier equipo opcional que cubra los interruptores.
3. Ajuste los conmutadores A53 y A54 para seleccionar el tipo de señal (U = tensión, I = corriente).



130BF146.10

Ilustración 5.22 Ubicación de los conmutadores de los terminales 53 y 54

5.9 Lista de verificación previa al arranque

Antes de completar la instalación la unidad, inspeccione toda la instalación tal y como se indica en la *Tabla 5.4*. Compruebe y marque los elementos una vez completados.

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipo auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> Busque equipos auxiliares, interruptores, desconectores, fusibles o magnetotérmicos en la parte de alimentación de entrada del convertidor de frecuencia o en la de salida al motor. Asegúrese de que están listos para un funcionamiento a máxima velocidad. Compruebe el estado funcional y la instalación de los sensores utilizados para proporcionar realimentación al convertidor. Retire los condensadores de corrección del factor de potencia del motor. Ajuste los condensadores de corrección del factor de potencia del lado de la red y asegúrese de que estén amortiguados. 	
Recorrido de los cables	<ul style="list-style-type: none"> Asegúrese de que el cableado del motor, el cableado de control y el cableado de freno (si se incluye) estén separados, apantallados o vayan por tres conductos metálicos independientes para el aislamiento de interferencias de alta frecuencia. 	
Cableado de control	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que no existan cables rotos o dañados ni conexiones flojas. Compruebe que el cableado de control esté aislado del cableado de alta potencia para protegerlo del ruido. Compruebe la fuente de tensión de las señales, si fuera necesario. Se recomienda el uso de un cable apantallado o de par trenzado. Asegúrese de que la pantalla está correctamente terminada. 	
Espacio libre para la refrigeración	<ul style="list-style-type: none"> Mida la zona despejada por encima para garantizar un adecuado flujo de aire de refrigeración. Consulte el <i>capítulo 4.5.1 Requisitos de instalación y refrigeración</i>. 	
Condiciones ambientales	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que se cumplen los requisitos sobre las condiciones ambientales. Consulte la <i>capítulo 9.4 Condiciones ambientales</i>. 	
Fusibles y magnetotérmicos	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe si los fusibles o magnetotérmicos son los adecuados. Compruebe que todos los fusibles estén bien insertados y en buen estado de funcionamiento y que todos los magnetotérmicos (si se utilizan) estén en la posición abierta. 	
Conexión a tierra	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que las conexiones a tierra son buenas y están bien apretadas y sin óxido. La conexión a tierra a un conducto o el montaje del panel posterior en una superficie metálica no se consideran una toma de tierra adecuada. 	
Cableado de entrada y salida de alimentación	<ul style="list-style-type: none"> Revise posibles conexiones sueltas. Compruebe que el motor y la red estén en conductos separados o en cables apantallados separados. 	
Panel interior	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que el interior de la unidad está libre de suciedad, virutas metálicas, humedad y corrosión. Compruebe que todas las herramientas de instalación se hayan retirado del interior de la unidad. En el caso de los alojamientos E3h y E4h, compruebe que la unidad esté montada sobre una superficie metálica sin pintar. 	
Interruptores	<ul style="list-style-type: none"> Asegúrese de que todos los ajustes de conmutación y desconexión se encuentren en las posiciones correctas. 	
Vibración	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que la unidad esté montada de manera sólida o bien sobre soportes amortiguadores, si fuese necesario. Compruebe que no exista ninguna vibración excesiva. 	

Tabla 5.4 Lista de verificación previa al arranque

⚠ PRECAUCIÓN**POSIBLE PELIGRO EN CASO DE FALLO INTERNO**

Si el convertidor no está bien fijado con cubiertas, podrían producirse lesiones personales.

- Antes de suministrar electricidad, asegúrese de que todas las cubiertas de seguridad (puerta y paneles) estén colocadas y fijadas de forma segura. Consulte la *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.

6 Puesta en servicio

6.1 Instrucciones de seguridad

Consulte el *capítulo 2 Seguridad* para conocer las instrucciones de seguridad generales.

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- La instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia deberán estar a cargo exclusivamente de personal cualificado.

Antes de conectar la potencia:

1. Cierre la cubierta correctamente.
2. Compruebe que todos los prensacables estén bien apretados.
3. Asegúrese de que la potencia de entrada de la unidad esté desactivada y bloqueada. No confíe en los interruptores de desconexión del convertidor de frecuencia para aislar la alimentación de entrada.
4. Compruebe que no haya tensión en los terminales de entrada L1 (91), L2 (92) y L3 (93), ni entre fases, ni de fase a conexión toma a tierra.
5. Compruebe que no haya tensión en los terminales de salida 96 (U), 97(V) y 98 (W), ni entre fases, ni de fase a conexión toma a tierra.
6. Confirme la continuidad del motor midiendo los valores en ohmios en U-V (96-97), V-W (97-98) y W-U (98-96).
7. Compruebe la correcta conexión a tierra del convertidor y del motor.
8. Revise el convertidor en busca de conexiones flojas en los terminales.
9. Confirme que la tensión de alimentación sea compatible con la del convertidor y la del motor.

6.2 Conexión de potencia

⚠️ ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a una red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida, el motor puede arrancar en cualquier momento. Un arranque accidental durante la programación, el mantenimiento o los trabajos de reparación puede causar la muerte, lesiones graves o daños materiales. El motor puede arrancar mediante un conmutador externo, una orden de fieldbus, una señal de referencia de entrada desde el LCP o el LOP, por funcionamiento remoto mediante el Software de configuración MCT 10 o por la eliminación de una condición de fallo.

Para evitar un arranque accidental del motor:

- Pulse [Off/Reset] en el LCP antes de programar cualquier parámetro.
- Desconecte el convertidor de frecuencia de la alimentación.
- Debe cablear y montar completamente el convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado antes de conectar el convertidor a la red de CA, al suministro de CC o a una carga compartida.

1. Confirme que la tensión de entrada entre fases esté 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.
4. Cierre todas las puertas del panel y fije de forma segura todas las cubiertas.
5. Aplique potencia a la unidad. NO arranque el convertidor de frecuencia en este momento. En las unidades que posean un interruptor de desconexión, seleccione la posición ON para aplicar potencia al convertidor.

AVISO!

Cuando en la línea de estado de la parte inferior del LCP aparece **FUNCIONAMIENTO POR INERCIA REMOTA AUTOMÁTICA** o se visualiza *Alarma 60 Parada externa*, esto indica que la unidad está lista para funcionar pero que falta una entrada en el terminal 27. Consulte el capítulo 5.8.4 *Activación del funcionamiento del motor (terminal 27)* para obtener más información.

6.3 Menú del LCP

Si desea instrucciones más detalladas con relación a los menús o parámetros, consulte la *Guía de programación*.

6.3.1.1 Modo de Menú rápido

El LCP proporciona acceso a los parámetros a través de los Menús rápidos. Para ver la lista de opciones de menú rápido, pulse [Quick Menu].

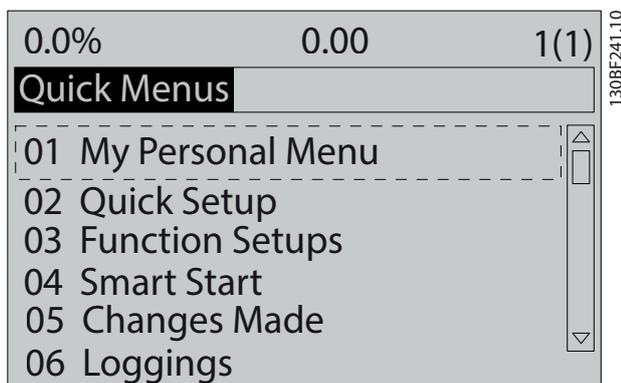


Ilustración 6.1 Vista del menú rápido

6.3.1.2 Q1 Mi menú personal

El menú personal se utiliza para determinar qué se muestra en el área de pantalla. Consulte el capítulo 3.6 *Panel de control local (LCP)*. Este menú también puede mostrar hasta 50 parámetros preprogramados, que se introducen manualmente mediante el *parámetro 0-25 Mi menú personal*.

6.3.1.3 Q2 Ajuste rápido

Los parámetros de *Q2 Ajuste rápido* contienen datos básicos del sistema y del motor que siempre resultan necesarios para configurar el convertidor. Consulte los pasos del ajuste en el capítulo 6.4.2 *Introducción de la información del sistema*.

6.3.1.4 Q3 Ajustes de funciones

Los parámetros incluidos en *Q3 Ajustes de funciones* contienen datos para funciones de bomba, de compresor y de ventilador. Este menú también incluye parámetros para la pantalla del LCP, velocidades digitales preseleccionadas, escalado de referencias analógicas, y aplicaciones monozona y multizona de lazo cerrado.

6.3.1.5 Q4 Smart Start

La función *Q4 Smart Start* presenta al usuario preguntas basadas en la respuesta previa que, paso a paso, configura automáticamente el motor y la aplicación seleccionada de transportadora, ventilador o bomba.

6.3.1.6 Q5 Changes Made

Seleccione *Q5 Changes Made* para obtener información sobre:

- Los diez últimos cambios.
- Cambios realizados a partir de los ajustes predeterminados.

6.3.1.7 Q6 Loggings

Utilice *Q6 Loggings* para la búsqueda de fallos. Para obtener información sobre la lectura de datos de línea de display, seleccione *Loggings*. Se muestra la información en forma gráfica. Se pueden ver solamente los parámetros seleccionados desde el *parámetro 0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1* hasta el *parámetro 0-24 Línea de pantalla grande 3*. Puede almacenar hasta 120 muestras en la memoria para futuras consultas.

Q6 Loggings	
Parámetro 0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1	Referencia %
Parámetro 0-21 Línea de pantalla pequeña 1.2	Intensidad motor [A]
Parámetro 0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3	Potencia [kW]
Parámetro 0-23 Línea de pantalla grande 2	Frecuencia [Hz]
Parámetro 0-24 Línea de pantalla grande 3	Contador kWh

Tabla 6.1 Ejemplos de parámetros de registro

6.3.1.8 Modo Menú principal

El LCP proporciona acceso al modo *Menú principal*. El modo *Menú principal* se selecciona pulsando la tecla [Main Menu]. La lectura de datos resultante se muestra en la pantalla del LCP.

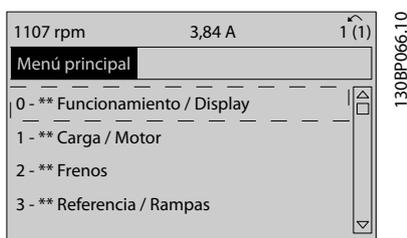


Ilustración 6.2 Vista del menú principal

6

En las líneas de la pantalla comprendidas entre la 2 y la 5 se muestra una lista de grupos de parámetros que pueden seleccionarse con las teclas [▲] y [▼].

Todos los parámetros se pueden modificar en el menú principal. Al añadir tarjetas opcionales a la unidad, se activan más parámetros asociados al dispositivo opcional.

6.4 Programación del convertidor

Para obtener información detallada sobre las funciones de las teclas del panel de control local (LCP), consulte el capítulo 3.6 *Panel de control local (LCP)*. Para obtener información sobre los ajustes de parámetros, consulte la *Guía de programación*.

Resumen de parámetros

Los ajustes de parámetros controlan el funcionamiento del convertidor y se accede a ellos a través del LCP. A estos ajustes se les asigna un valor predeterminado de fábrica, pero pueden configurarse para aplicaciones particulares. Cada parámetro tiene un nombre y un número, que es siempre el mismo, independientemente del modo de programación.

En el modo *Menú principal*, los parámetros están divididos en grupos. El primer dígito del número de parámetro (desde la izquierda) indica el número del grupo de parámetros. Si es necesario, a continuación se divide el grupo de parámetros en subgrupos. Por ejemplo:

0-** Func./Display	Grupo de parámetros
0-0* Ajustes básicos	Subgrupo de parámetros
Parámetro 0-01 Idioma	Parámetro
Parámetro 0-02 Unidad de velocidad de motor	Parámetro
Parámetro 0-03 Ajustes regionales	Parámetro

Tabla 6.2 Ejemplo de la jerarquía de los grupos de parámetros

Desplazamiento por los parámetros

Puede desplazarse por los parámetros utilizando las siguientes teclas del LCP:

- Pulse las teclas [▲] [▼] para desplazarse hacia arriba o hacia abajo.
- Pulse las teclas [◀] [▶] para moverse un espacio hacia la izquierda o la derecha de una coma decimal, al editar un valor de parámetro decimal.
- Pulse [OK] para aceptar el cambio.
- Pulse [Cancel] para descartar el cambio y salir del modo de edición.
- Pulse [Back] dos veces para volver a la vista de estado.
- Pulse [Main Menu] una vez para volver al menú principal.

6.4.1 Ejemplo de programación de una aplicación de lazo abierto

Este procedimiento, utilizado para programar una aplicación típica de lazo abierto, programa el convertidor para recibir una señal de control analógica de 0-10 V CC en el terminal de entrada 53. El convertidor responde suministrando la salida de 20-50 Hz al motor proporcionalmente a la señal de entrada (0-10 V CC = 20-50 Hz).

Pulse [Quick Menu] y efectúe los pasos siguientes:

1. Seleccione *Q3 Ajustes de funciones* y pulse [OK].
2. Seleccione *Parameter Data Set* y pulse [OK].

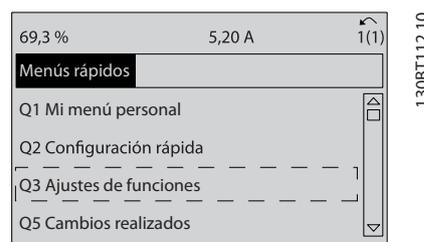


Ilustración 6.3 Q3 Ajustes de funciones

3. Seleccione *Q3-2 Ajustes de lazo abierto* y pulse [OK].

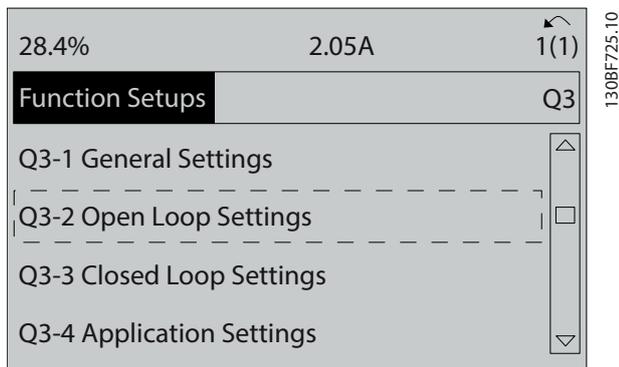


Ilustración 6.4 Q3-2 Ajustes de lazo abierto

4. Seleccione *Q3-21 Referencia analógica* y pulse [OK].

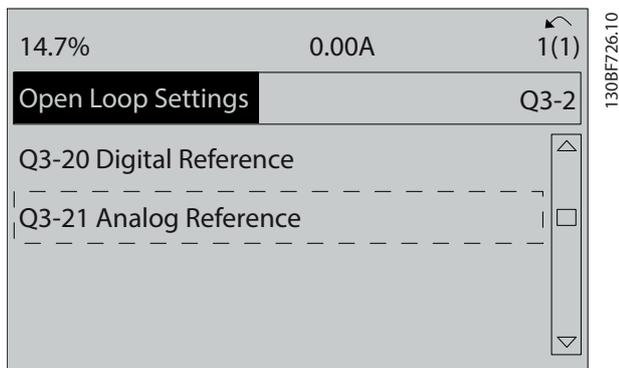


Ilustración 6.5 Q3-21 Referencia analógica

5. Seleccione *parámetro 3-02 Referencia mínima*. Ajuste la referencia interna mínima del convertidor en 0 Hz y pulse [OK].

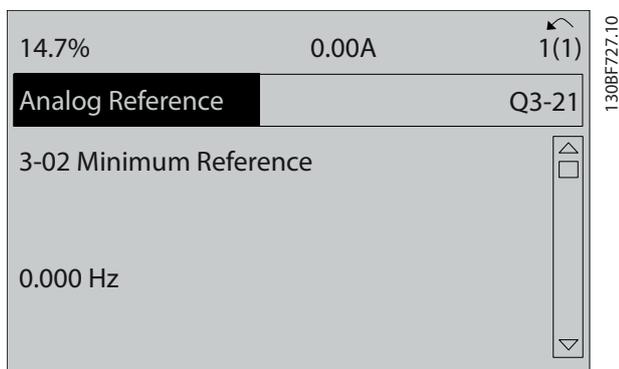


Ilustración 6.6 Parámetro 3-02 Referencia mínima

6. Seleccione *parámetro 3-03 Referencia máxima*. Ajuste la referencia interna máxima del convertidor en 60 Hz y pulse [OK].

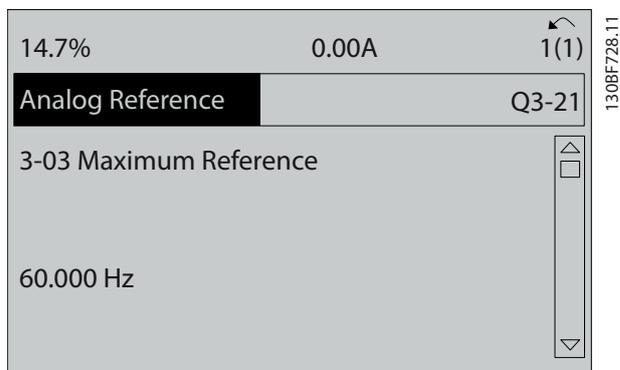


Ilustración 6.7 Parámetro 3-03 Referencia máxima

7. Seleccione *parámetro 6-10 Terminal 53 escala baja V*. Ajuste la referencia de tensión externa mínima en el terminal 53 a 0 V y pulse [OK].

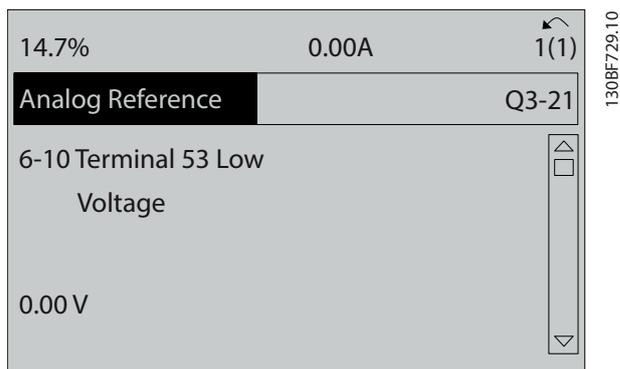


Ilustración 6.8 Parámetro 6-10 Terminal 53 escala baja V

8. Seleccione *parámetro 6-11 Terminal 53 escala alta V*. Ajuste la referencia de tensión externa máxima en el terminal 53 a 10 V y pulse [OK].

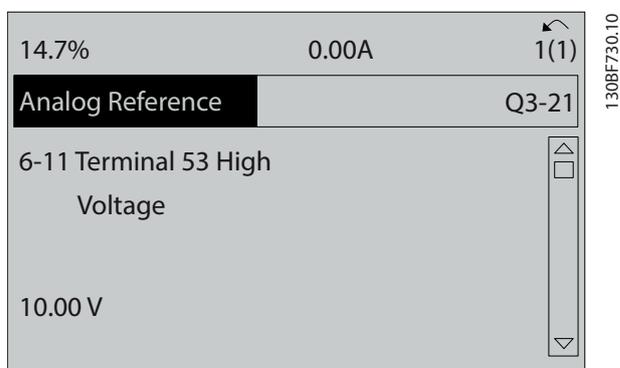


Ilustración 6.9 Parámetro 6-11 Terminal 53 escala alta V

9. Seleccione *parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim*. Ajuste la referencia de velocidad mínima en el terminal 53 a 20 V y pulse [OK].

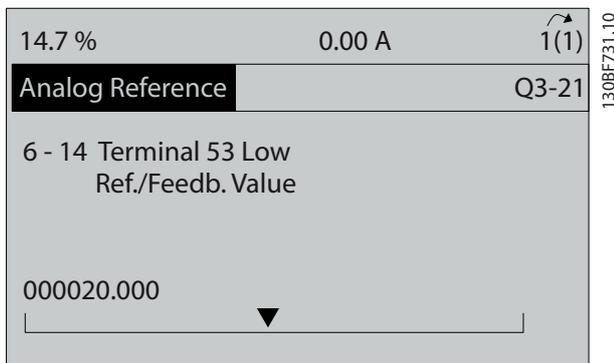


Ilustración 6.10 Parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim

10. Seleccione *parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim*. Ajuste la referencia de velocidad máxima en el terminal 53 a 50 Hz y pulse [OK].

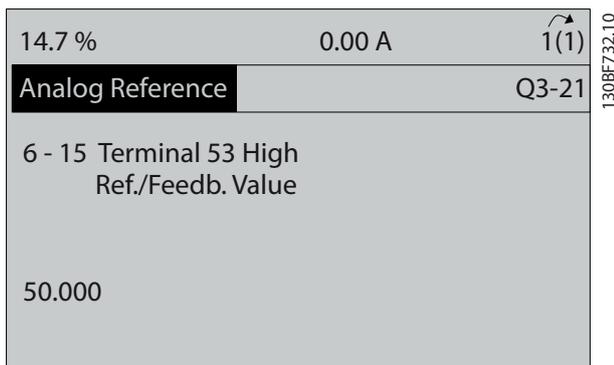


Ilustración 6.11 Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim

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.

AVISO!

En la *Ilustración 6.11*, la barra de avance situada a la derecha de la pantalla se encuentra en la posición final, lo cual indica que el procedimiento está completo.

La *Ilustración 6.12* muestra las conexiones de cableado empleadas para activar la configuración del dispositivo externo.

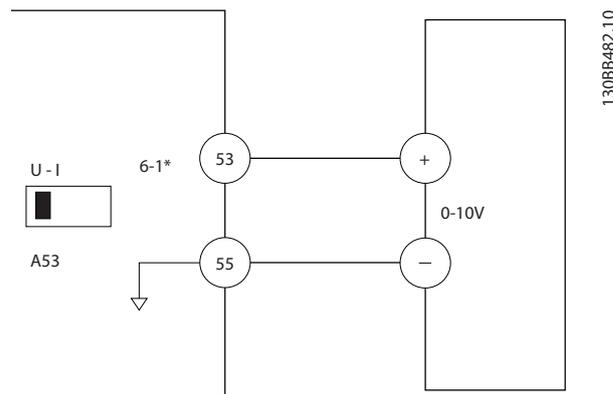


Ilustración 6.12 Ejemplo de cableado para el dispositivo externo que suministra una señal de control de 0-10 V

6.4.2 Introducción de la información del sistema

AVISO!

DESCARGA DEL SOFTWARE

Para la puesta en servicio a través del PC, instale Software de configuración MCT 10. El software se puede descargar (versión básica) o puede hacerse un pedido (versión avanzada, número de código 130B1000). Para obtener más información y descargarlo, consulte www.drives.danfoss.com/services/pc-tools.

Para introducir información básica en el convertidor, deben realizarse los siguientes pasos. Los ajustes de parámetros recomendados se proporcionan para el arranque y la comprobación. Los ajustes de la aplicación pueden variar.

AVISO!

Si bien estos pasos presuponen el uso de un motor asíncrono, también podría usarse un motor de magnetización permanente. Para obtener información más detallada sobre tipos de motor concretos, consulte la *Guía de programación* específica del producto.

1. Pulse [Main Menu] en el LCP.
2. Seleccione *0-** Func./Display* y pulse [OK].
3. Seleccione *0-0* Ajustes básicos* y pulse [OK].
4. Seleccione el *parámetro 0-03 Ajustes regionales* y pulse [OK].
5. Seleccione *[0] Internacional* o *[1] EE UU*, según corresponda, y pulse [OK] (esta acción cambia los ajustes predeterminados de una serie de parámetros básicos).
6. Pulse [Quick Menus] en el LCP y a continuación seleccione *02 Ajuste rápido*.

7. Si es necesario, cambie los siguientes ajustes de parámetros enumerados en la *Tabla 6.3*. Los datos del motor se encuentran en la placa de características del motor.

Parámetro	Ajustes predeterminados
Parámetro 0-01 Idioma	Inglés
Parámetro 1-20 Potencia motor [kW]	4,00 kW
Parámetro 1-22 Tensión motor	400 V
Parámetro 1-23 Frecuencia motor	50 Hz
Parámetro 1-24 Intensidad motor	9,00 A
Parámetro 1-25 Veloc. nominal motor	1420 RPM
Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	Inercia
Parámetro 3-02 Referencia mínima	0,000 RPM
Parámetro 3-03 Referencia máxima	1500,000 RPM
Parámetro 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa	3,00 s
Parámetro 3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa	3,00 s
Parámetro 3-13 Lugar de referencia	Conex. a manual/ auto
Parámetro 1-29 Adaptación automática del motor (AMA)	Off

Tabla 6.3 Configuración de Ajuste rápido

AVISO!

FALTA LA SEÑAL DE ENTRADA

Cuando en el LCP aparece AUTO REMOTE COASTING (FUNCIONAMIENTO POR INERCIA REMOTA AUTOMÁTICA) o se visualiza *Alarma 60 Parada externa*, esto indica que la unidad está lista para funcionar pero falta una señal de entrada. Consulte *capítulo 5.8.4 Activación del funcionamiento del motor (terminal 27)* para obtener más información.

6.4.3 Configuración de la optimización automática de energía

La función de optimización automática de energía (AEO) es un procedimiento que reduce al mínimo la tensión al motor, de manera que se reducen el consumo de energía, el calor y el ruido.

1. Pulse [Main Menu].
2. Seleccione 1-** *Carga y motor* y pulse [OK].
3. Seleccione 1-0* *Ajustes generales* y pulse [OK].
4. Seleccione el *parámetro 1-03 Características de par* y pulse [OK].
5. Seleccione [2] *Optim. auto. energía CT* u [3] *Optim. auto. energía VT* y pulse [OK].

6.4.4 Configuración de la adaptación automática del motor

La adaptación automática del motor es un procedimiento que optimiza la compatibilidad entre el convertidor de frecuencia y el motor.

El convertidor 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* del 1-20 al 1-25.

AVISO!

Si se producen advertencias o alarmas, consulte el *capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas*. Algunos motores son incapaces de ejecutar la versión completa de la prueba. En ese caso, o si hay un filtro de salida conectado al motor, seleccione [2] *Act. AMA reducido*.

Ejecute este procedimiento en un motor frío para obtener los mejores resultados.

1. Pulse [Main Menu].
2. Seleccione 1-** *Carga y motor* y pulse [OK].
3. Seleccione 1-2* *Datos de motor* y pulse [OK].
4. Seleccione el *parámetro 1-29 Adaptación automática del motor (AMA)* y pulse [OK].
5. Seleccione [1] *Act. AMA completo* y pulse [OK].
6. Pulse [Hand On] y pulse [OK].
La prueba empieza automáticamente e indica cuándo ha finalizado.

6.5 Pruebas previas al arranque del sistema

▲ADVERTENCIA

ARRANQUE DEL MOTOR

Si no se asegura de que el motor, el sistema y los equipos conectados están listos para arrancar, pueden producirse lesiones o daños materiales. Antes del arranque,

- Asegúrese de que el funcionamiento del equipo sea seguro en cualquier estado.
- asegúrese de que el motor, el sistema y cualquier equipo conectado están listos para arrancar.

6.5.1 Giro del motor

AVISO!

Si el motor gira en sentido contrario, puede dañar el equipo. Antes de poner en marcha la unidad, compruebe su sentido de giro encendiéndolo brevemente. El motor funcionará brevemente a 5 Hz o a la frecuencia mínima fijada en el *parámetro 4-12 Límite bajo veloc. motor [Hz]*.

1. Pulse [Hand On].
2. Mueva el cursor izquierdo hacia la izquierda de la coma decimal mediante la flecha izquierda y, a continuación, introduzca un valor de RPM que haga funcionar lentamente el motor.
3. Pulse [OK].
4. Si el motor gira en el sentido contrario, ajuste el *parámetro 1-06 En sentido horario* en [1] *Inversa*.

6.5.2 Giro del encoder

Si se utiliza realimentación de encoder, aplique los siguientes pasos:

1. Seleccione [0] *Veloc. lazo abierto* en el *parámetro 1-00 Modo Configuración*.
2. Seleccione [1] *Encoder 24 V* en el *parámetro 7-00 Fuente de realim. PID de veloc.*
3. Pulse [Hand On].
4. Pulse [►] para ajustar la velocidad de referencia positiva (*parámetro 1-06 En sentido horario* en [0] *Normal*).
5. En el *parámetro 16-57 Feedback [RPM]*, compruebe que la realimentación sea positiva.

Para obtener más información sobre la opción de encoder, consulte el manual de la opción.

AVISO!

REALIMENTACIÓN NEGATIVA

Si la realimentación es negativa, la conexión del encoder es incorrecta. Utilice el *parámetro 5-71 Term. 32/33 direc. encoder* o bien el *parámetro 17-60 Dirección de realimentación* para invertir el sentido, o invierta los cables del encoder. El *Parámetro 17-60 Dirección de realimentación* solo está disponible con la opción VLT® Encoder Input MCB 102.

6.6 Arranque del sistema

▲ADVERTENCIA

ARRANQUE DEL MOTOR

Si no se asegura de que el motor, el sistema y los equipos conectados están listos para arrancar, pueden producirse lesiones o daños materiales. Antes del arranque,

- Asegúrese de que el funcionamiento del equipo sea seguro en cualquier estado.
- asegúrese de que el motor, el sistema y cualquier equipo conectado están listos para arrancar.

El procedimiento de esta sección requiere que se haya completado el cableado por parte del usuario y la programación de la aplicación. Se recomienda el siguiente procedimiento una vez que se ha finalizado la configuración de la aplicación.

1. Pulse [Auto On] (Automático).
2. Aplique un comando de ejecución externo. Como ejemplos de comandos de ejecución externos, pueden citarse un conmutador, un botón o un controlador lógico programable (PLC).
3. Ajuste la velocidad de referencia en todo el intervalo de velocidad.
4. Asegúrese de que el sistema funcione según lo previsto comprobando los niveles de sonido y vibraciones del motor.
5. Elimine el comando de ejecución externo.

Si se producen advertencias o alarmas, consulte el *capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas*.

6.7 Ajustes de parámetros

AVISO!

AJUSTES REGIONALES

Algunos parámetros tienen distintos ajustes predeterminados en internacional y en Norteamérica. Puede consultar la lista de valores predeterminados en el *capítulo 10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos*.

Para establecer una adecuada programación de las aplicaciones, hay que ajustar las funciones de diferentes parámetros. Encontrará más detalles sobre los parámetros en la *Guía de programación*.

Los ajustes de parámetros se almacenan internamente en el convertidor, lo que aporta las siguientes ventajas:

- Los ajustes de parámetros pueden cargarse en la memoria del LCP y almacenarse como copia de seguridad.
- Pueden programarse múltiples unidades rápidamente conectando el LCP a cada unidad y descargando los ajustes de parámetros almacenados.
- Los ajustes almacenados en el LCP no se modifican al restaurar los ajustes predeterminados de fábrica.
- Los cambios efectuados en los ajustes predeterminados se guardan y están disponibles en el menú rápido junto con cualquier programación introducida en los parámetros. Consulte la *capítulo 3.6 Panel de control local (LCP)*.

6.7.1 Carga y descarga de los ajustes de parámetros

El convertidor funciona mediante parámetros almacenados en la tarjeta de control, que está ubicada dentro del propio convertidor. Las funciones de carga y descarga mueven los parámetros entre la tarjeta de control y el LCP.

1. Pulse [OFF].
2. Diríjase al *parámetro 0-50 Copia con LCP* y pulse [OK].
3. Seleccione una de las siguientes opciones:
 - 3a Para cargar datos desde la tarjeta de control al LCP, seleccione [1] *Trans. LCP tod. par.*
 - 3b Para descargar datos desde el LCP hasta la tarjeta de control, seleccione [2] *Tr d LCP tod. par.*
4. Pulse [OK]. Una barra de progreso muestra el proceso de carga o de descarga.
5. Pulse [Hand On] o [Auto On].

6.7.2 Restauración de los ajustes predeterminados de fábrica

AVISO!

PÉRDIDA DE DATOS

Puede producirse una pérdida de registros de monitorización, ubicación, programación y datos del motor y al restablecer los ajustes predeterminados. Para crear una copia de seguridad, cargue los datos al LCP antes de la inicialización. Consulte el *capítulo 6.7.1 Carga y descarga de los ajustes de parámetros*.

Restaurar los ajustes de parámetros predeterminados inicializando la unidad. La inicialización puede efectuarse a través del *parámetro 14-22 Modo funcionamiento* o manualmente.

El *Parámetro 14-22 Modo funcionamiento* no reinicia ajustes como los siguientes:

- Las horas de funcionamiento
- Las opciones de comunicación serie
- Los ajustes personales del menú
- El registro de fallos, el registro de alarmas y otras funciones de seguimiento

Inicialización recomendada

1. Pulse [Main Menu] dos veces para acceder a los parámetros.
2. Diríjase al *parámetro 14-22 Modo funcionamiento* y pulse [OK].
3. Desplácese hasta *Inicialización* y pulse [OK].
4. Apague la alimentación de la unidad y espere a que la pantalla se apague.
5. Encienda la alimentación de la unidad. Los ajustes predeterminados de los parámetros se restauran durante el arranque. La puesta en marcha lleva algo más de tiempo de lo normal.
6. Tras la visualización de la *Alarma 80. Drive initialized to default value*, pulse [Reset].

Inicialización manual

La inicialización manual reinicia todos los ajustes de fábrica, a excepción de los siguientes:

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

Para efectuar la inicialización manual:

1. Apague la alimentación de la unidad y espere a que la pantalla se apague.
2. Mantenga pulsados [Status], [Main Menu] y [OK] simultáneamente mientras suministra potencia a la unidad (durante aproximadamente 5 s o hasta que se oiga un clic y el ventilador arranque). La puesta en marcha lleva algo más de tiempo de lo normal.

7 Ejemplos de configuración del cableado

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 *parámetro 0-03 Ajustes regionales*).
- Los parámetros asociados con los terminales y sus ajustes se muestran al lado de los dibujos.
- También se muestran los ajustes de conmutador necesarios para los terminales analógicos A53 o A54.

AVISO!

Si no se usa la función opcional de STO, será necesario un puente entre el terminal 12 (o 13) y el 37 para que el convertidor funcione con los valores de programación ajustados en fábrica.

7.1 Cableado para el control de velocidad de lazo abierto

		Parámetros	
		Función	Ajuste
	Parámetro 6-10 Terminal 53 escala baja V	0,07 V*	
	Parámetro 6-11 Terminal 53 escala alta V	10 V*	
	Parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	0 Hz	
	Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	50 Hz	
	* = Valor por defecto		
Notas/comentarios:		se asume que entrada de 0 V CC = velocidad de 0 Hz y entrada de 10 V CC = velocidad de 50 Hz.	

Tabla 7.1 Referencia analógica de velocidad (tensión)

		Parámetros	
		Función	Ajuste
	Parámetro 6-12 Terminal 53 escala baja mA	4 mA*	
	Parámetro 6-13 Terminal 53 escala alta mA	20 mA*	
	Parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	0 Hz	
	Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	50 Hz	
	* = Valor por defecto		
Notas/comentarios:		se asume que entrada de 4 mA = velocidad de 0 Hz y entrada de 20 mA = velocidad de 50 Hz.	

Tabla 7.2 Referencia analógica de velocidad (corriente)

		Parámetros	
		Función	Ajuste
	Parámetro 6-12 Terminal 53 escala baja mA	4 mA*	
	Parámetro 6-13 Terminal 53 escala alta mA	20 mA*	
	Parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim	0 Hz	
	Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim	50 Hz	
	* = Valor por defecto		
Notas/comentarios:		se asume que entrada de 0 V CC = velocidad de 0 RPM y entrada de 10 V CC = velocidad de 1500 RPM.	

Tabla 7.3 Velocidad de referencia (con un potenciómetro manual)

		Parámetros																							
		Función	Ajuste																						
<table border="1"> <tr><td colspan="2">FC</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>COM</td><td>20</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>37</td></tr> </table>	FC		+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		Parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital	[8] Arranque*
	FC																								
	+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																								
Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	[19] Mantener referencia																								
Parámetro 5-13 Terminal 29 Entrada digital	[21] Aceleración																								
Parámetro 5-14 Terminal 32 entrada digital	[22] Deceleración																								
* = Valor por defecto																									
Notas/comentarios:																									

Tabla 7.4 Aceleración/desaceleración

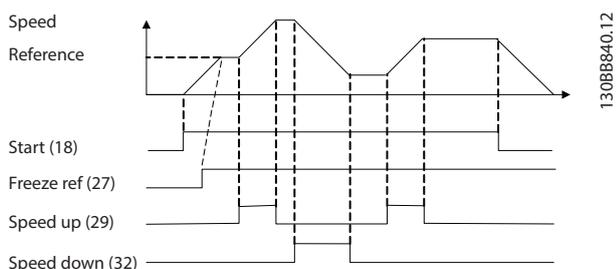


Ilustración 7.1 Aceleración/desaceleración

7.2 Cableado de arranque/parada

		Parámetros																							
		Función	Ajuste																						
<table border="1"> <tr><td colspan="2">FC</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>COM</td><td>20</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>37</td></tr> </table>	FC		+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		Parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital	[8] Arranque*
	FC																								
	+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																								
Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	[0] Sin función																								
Parámetro 5-19 Terminal 37 parada segura	[1] Alarma parada segura																								
* = Valor por defecto																									
Notas/comentarios:																									
si el parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital se ajusta a [0] Sin función, no se necesita un puente al terminal 27.																									

Tabla 7.5 Orden de arranque/parada con opción Safe Torque Off

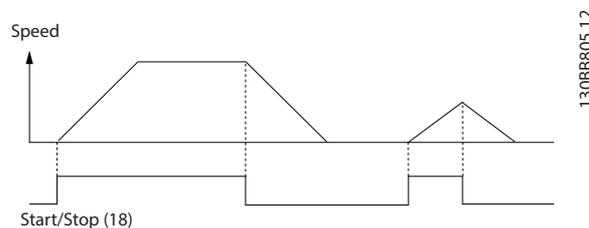


Ilustración 7.2 Orden de arranque/parada con Safe Torque Off

7

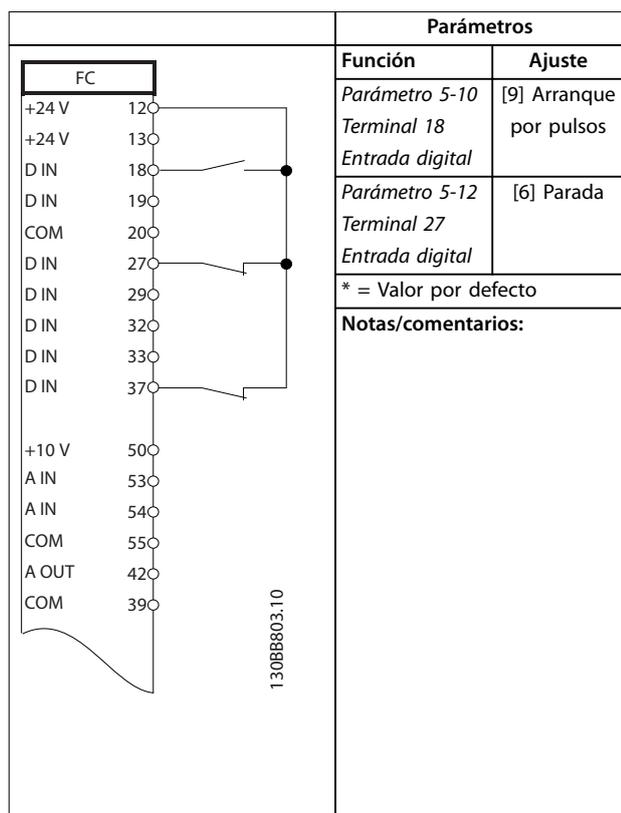


Tabla 7.6 Arranque/parada por pulsos

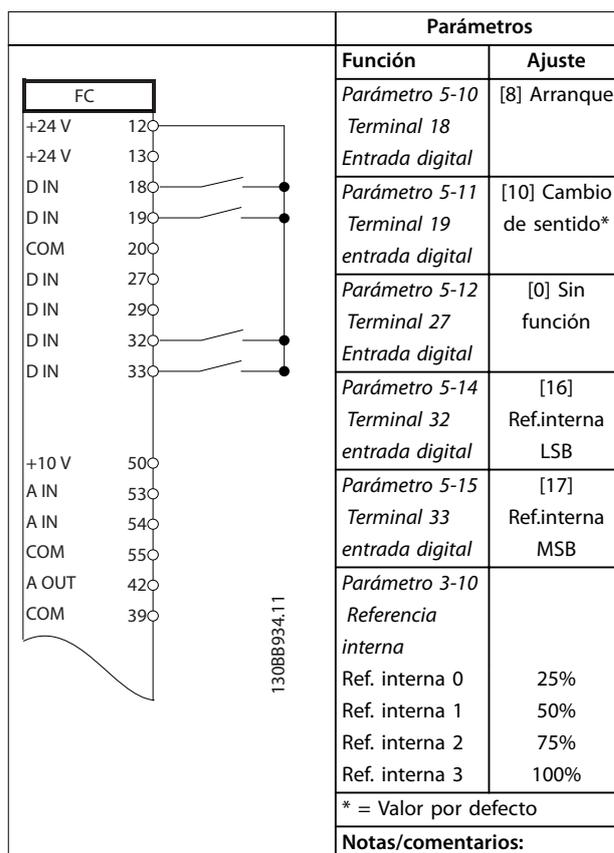


Tabla 7.7 Arranque/parada con cambio de sentido y cuatro velocidades predeterminadas

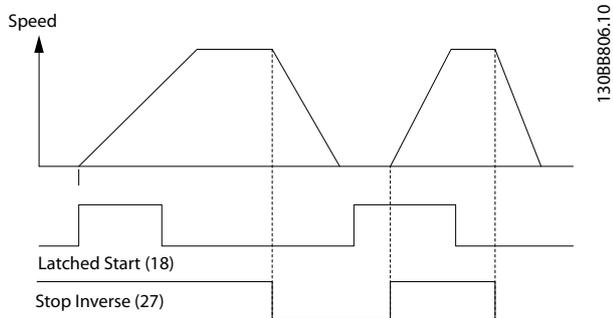


Ilustración 7.3 Arranque por pulsos / parada inversa

7.3 Cableado para el reinicio de alarma externa

		Parámetros	
		Función	Ajuste
		Parámetro 5-11 Terminal 19 entrada digital	[1] Reinicio
		* = Valor por defecto	
		Notas/comentarios:	

Tabla 7.8 Reinicio de alarma externa

7.4 Cableado para un termistor del motor

⚠️ ADVERTENCIA

AISLAMIENTO DEL TERMISTOR

Riesgo de lesiones personales o daños al equipo.

- Para cumplir los requisitos de aislamiento PELV, utilice únicamente termistores con aislamiento reforzado o doble.

		Parámetros	
		Función	Ajuste
		Parámetro 1-90 Protección térmica motor	[2] Descon. termistor
		Parámetro 1-93 Fuente de termistor	[1] Entrada analógica 53
		* = Valor por defecto	
		Notas/comentarios:	
		si solo se desea una advertencia, ajuste el parámetro 1-90 Protección térmica motor en [1] Advert. termistor.	

Tabla 7.9 Termistor motor

7.5 Cableado de regeneración

		Parámetros	
		Función	Ajuste
		Parámetro 1-90 P rotección térmica motor	100%*
		* = Valor por defecto	
		Notas/comentarios:	
		para desactivar la regeneración, reduzca el parámetro 1-90 Protección térmica motor hasta 0 %. Si la aplicación utiliza la potencia de frenado del motor y no se activa la regeneración, la unidad se desconectará.	

Tabla 7.10 Regeneración

8 Mantenimiento, diagnóstico y resolución de problemas

8.1 Mantenimiento y servicio

Este capítulo incluye:

- Pautas de mantenimiento y servicio.
- Mensajes de estado.
- Advertencias y alarmas.
- Localización y resolución de problemas básicos.

En condiciones de funcionamiento normales y con los perfiles de carga habituales, el convertidor de frecuencia no necesita mantenimiento durante su vida útil. Para evitar averías, peligros y daños, examine periódicamente el convertidor conforme a sus condiciones de funcionamiento. Sustituya las piezas desgastadas o dañadas por piezas de repuesto originales o piezas estándar. Para obtener servicio y asistencia, consulte www.danfoss.com/contact/sales_and_services/.

ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a una red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida, el motor puede arrancar en cualquier momento. Un arranque accidental durante la programación, el mantenimiento o los trabajos de reparación puede causar la muerte, lesiones graves o daños materiales. El motor puede arrancar mediante un conmutador externo, una orden de fieldbus, una señal de referencia de entrada desde el LCP o el LOP, por funcionamiento remoto mediante el Software de configuración MCT 10 o por la eliminación de una condición de fallo.

Para evitar un arranque accidental del motor:

- Pulse [Off/Reset] en el LCP antes de programar cualquier parámetro.
- Desconecte el convertidor de frecuencia de la alimentación.
- Debe cablear y montar completamente el convertidor de frecuencia, el motor y cualquier equipo accionado antes de conectar el convertidor a la red de CA, al suministro de CC o a una carga compartida.

8.2 Panel de acceso a disipador

El convertidor puede encargarse con un panel de acceso opcional en la parte posterior de la unidad. Dicho panel permite el acceso al disipador y facilita la limpieza del mismo en caso de acumulación de polvo.

8.2.1 Desmontaje del panel de acceso al disipador

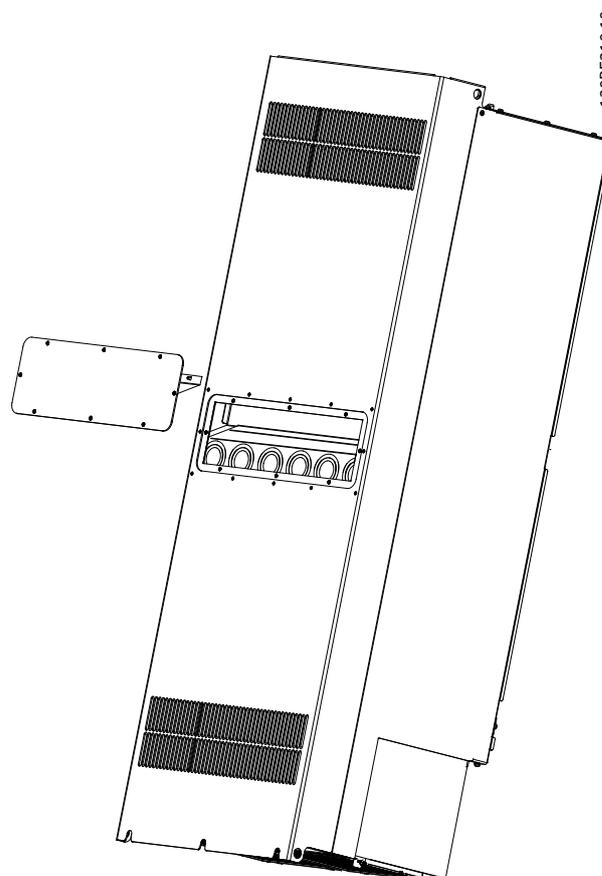


Ilustración 8.1 Panel de acceso al disipador extraído desde la parte trasera del convertidor

1. Retire la alimentación del convertidor y espere 40 minutos para que los condensadores se descarguen por completo. Consulte el capítulo 2 Seguridad.
2. Coloque el convertidor de manera que se pueda acceder fácilmente a la parte posterior.
3. Utilice un destornillador hexagonal de 3 mm para retirar las ocho piezas de sujeción M5 que fijan el panel de acceso a la parte trasera del alojamiento.

4. Revise el borde frontal del disipador para comprobar que no haya daños ni residuos.
5. Aspire los materiales o residuos presentes.
6. Vuelva a instalar el panel y fíjelo a la parte posterior del alojamiento con las ocho piezas de sujeción. Fije las piezas de sujeción como se indica en el capítulo 9.10.1 *Clasificaciones de par de las sujeciones*.

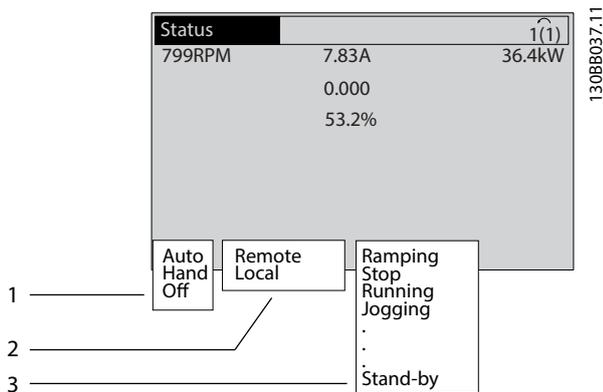
AVISO!

DAÑOS EN EL DISIPADOR

El uso de piezas de sujeción mayores que las suministradas originalmente con el panel del disipador producirá daños en las aletas de refrigeración del disipador.

8.3 Mensajes de estado

Cuando el convertidor de frecuencia está en modo de estado, los mensajes de estado aparecen automáticamente en la línea inferior de la pantalla del LCP. Consulte la *Ilustración 8.2*. Los mensajes de estado se definen en las tablas comprendidas entre la *Tabla 8.1* y la *Tabla 8.3*.



1	Origen de la orden de arranque/parada. Consulte la <i>Tabla 8.1</i> .
2	Origen del control de velocidad. Consulte la <i>Tabla 8.2</i> .
3	Estado del convertidor de frecuencia. Consulte la <i>Tabla 8.3</i> .

Ilustración 8.2 Pantalla de estado

AVISO!

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

Las tablas de la *Tabla 8.1* a la *Tabla 8.3* definen el significado de los mensajes de estado mostrados.

Off	El convertidor no reacciona ante ninguna señal de control mientras no se pulsa [Auto On] o [Hand On].
Auto	Las órdenes de arranque/parada se envían mediante los terminales de control y/o la comunicación serie.
Hand	Las teclas de navegación del LCP pueden utilizarse para controlar el convertidor de frecuencia. Las órdenes de parada, el reinicio, el cambio de sentido, el freno de CC y otras señales aplicadas a los terminales de control invalidan el control local.

Tabla 8.1 Modo de funcionamiento

Remoto	La velocidad de referencia se indica mediante <ul style="list-style-type: none"> • señales externas. • comunicación serie. • referencias internas.
Local	El convertidor utiliza valores de referencia procedentes del LCP.

Tabla 8.2 Lugar de referencia

Frenado de CA	Se seleccionó Frenado de CA en el <i>parámetro 2-10 Función de freno</i> . El freno de CA sobremagnetiza el motor para conseguir una ralentización controlada.
Fin. AMA OK	La adaptación automática del motor (AMA) se efectuó correctamente.
AMA listo	AMA está listo para arrancar. Para arrancar, pulse [Hand On].
AMA en func.	El proceso AMA está en marcha.
Frenado	El chopper de frenado está en funcionamiento. La resistencia de frenado absorbe la energía regenerativa.
Frenado máx.	El chopper de frenado está en funcionamiento. Se ha alcanzado el límite de potencia para la resistencia de frenado definido en <i>parámetro 2-12 Límite potencia de freno (kW)</i> .
Inercia	<ul style="list-style-type: none"> • [2] Se ha seleccionado Inercia como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está conectado. • Inercia activada por comunicación serie.

Decel. contr.	<p>[1] Se ha seleccionado Deceler. controlada en el parámetro 14-10 Fallo aliment..</p> <ul style="list-style-type: none"> La tensión de red está por debajo del valor ajustado en el parámetro 14-11 Tensión de red en fallo de red en caso de fallo de alimentación. El convertidor desacelera el motor mediante una rampa de deceleración controlada.
Corriente alta	La intensidad de salida del convertidor está por encima del límite fijado en el parámetro 4-51 Advert. Intens. alta.
Corriente baja	La intensidad de salida del convertidor está por debajo del límite fijado en el parámetro 4-52 Advert. Veloc. baja.
CC mant	Se ha seleccionado CC mantenida en el parámetro 1-80 Función de parada y hay activa una orden de parada. El motor se mantiene por una corriente de CC fijada en parámetro 2-00 CC mantenida.
Parada de CC	<p>El motor es mantenido con una corriente de CC (parámetro 2-01 Intens. freno CC) durante un tiempo especificado (parámetro 2-02 Tiempo de frenado CC).</p> <ul style="list-style-type: none"> El freno de CC está activado en el parámetro 2-03 Velocidad activación freno CC [RPM] y hay activa una orden de parada. Se ha seleccionado Freno CC como función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales). El terminal correspondiente no está activo. El freno de CC se activa a través de la comunicación serie.
Realim. alta	La suma de todas las realimentaciones activas está por encima del límite de realimentación fijado en parámetro 4-57 Advertencia realimentación alta.
Realim. baja	La suma de todas las realimentaciones activas está por debajo del límite de realimentación fijado en parámetro 4-56 Advertencia realimentación baja.
Mant. salida	<p>La referencia remota está activa, lo que mantiene la velocidad actual.</p> <ul style="list-style-type: none"> [20] Se ha seleccionado Mantener salida como una función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales). El terminal correspondiente está activo. El control de velocidad solo es posible mediante las funciones de terminal de aceleración y deceleración. La rampa mantenida se activa a través de la comunicación serie.

Solicitud de mantener salida	Se ha emitido una orden de mantener salida, pero el motor permanece parado hasta que se recibe una señal de permiso de arranque.
Mantener referencia	[19] Se ha seleccionado Mantener referencia como función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales). El terminal correspondiente está activo. El convertidor de frecuencia guarda la referencia real. Ahora, el cambio de la referencia solo es posible a través de las funciones de terminal de aceleración y deceleración.
Solicitud de velocidad fija	Se ha emitido una orden 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 parámetro 3-19 Velocidad fija [RPM].</p> <ul style="list-style-type: none"> [14] Se ha seleccionado Velocidad fija como función para una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales). El terminal correspondiente (por ejemplo, el terminal 29) está activo. La función Velocidad fija se activa a través de la comunicación serie. La función de Velocidad fija se seleccionó como reacción para una función de control (por ejemplo, Sin señal). La función de control está activa.
Compr. motor	En parámetro 1-80 Función de parada, se ha seleccionado [2] Compr. motor. Está activa una orden de parada. Para asegurar que haya un motor conectado al convertidor de frecuencia, se aplica permanentemente al motor una corriente de prueba.
Ctrl sobrtens	Se ha activado el control de sobretensión en el parámetro 2-17 Control de sobretensión, [2] Activado. El motor conectado está alimentando el 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 se desconecte el convertidor.
Desconexión de la unidad de potencia	(Solo para convertidores que tengan instalado un suministro externo de 24 V). Se corta la alimentación de red al convertidor, pero la tarjeta de control recibe alimentación de la fuente externa de 24 V.

Modo protect.	<p>El modo de protección está activo. La unidad ha detectado un estado grave (una sobrecorriente o una sobretensión).</p> <ul style="list-style-type: none"> • Para impedir la desconexión, la frecuencia de conmutación se reduce a 1500 kHz si el <i>parámetro 14-55 Filtro de salida</i> se ajusta como [2] <i>Filtro senoidal fijo</i>. De lo contrario, la frecuencia de conmutación se reducirá a 1000 Hz. • Si es posible, el modo de protección finaliza tras aproximadamente 10 s. • El modo de protección puede restringirse en <i>parámetro 14-26 Ret. de desc. en fallo del convert.</i>.
Parada ráp.	<p>El motor desacelera cuando se utiliza <i>parámetro 3-81 Tiempo rampa parada rápida</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [4] <i>Se ha seleccionado Parada rápida</i> como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está activo. • La función de parada rápida ha sido activada a través de la comunicación serie.
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>parámetro 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>parámetro 4-54 Advertencia referencia baja</i> .
Func. en ref.	El convertidor de frecuencia está funcionando dentro del intervalo de referencias. El valor de realimentación coincide con el valor de consigna.
Solicitud de ejecución	Se ha emitido una orden de arranque, pero el motor estará parado hasta que reciba una señal de permiso de arranque a través de una entrada digital.
Funcionamiento	El convertidor acciona el motor.
Modo reposo	<p>La función de ahorro de energía está activada. La activación de esta función significa que actualmente el motor está parado, pero volverá a arrancar automáticamente cuando sea necesario.</p>
Velocidad alta	La velocidad del motor está por encima del valor fijado en el <i>parámetro 4-53 Advert. Veloc. alta</i> .
Velocidad baja	La velocidad del motor está por debajo del valor fijado en el <i>parámetro 4-52 Advert. Veloc. baja</i> .

En espera	En el modo automático, el convertidor arranca el motor con una señal de arranque desde una entrada digital o mediante comunicación serie.
Retardo arr.	En <i>parámetro 1-71 Retardo arr.</i> se ajustó un tiempo de arranque retardado. Se ha activado una orden de arranque y el motor arranca cuando finaliza el tiempo de retardo de arranque.
Arr. NOR/INV.	[12] <i>Act. arranque adelante</i> y [13] <i>Act. arranque inverso</i> se han seleccionado como opciones para dos entradas digitales distintas (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El motor arranca adelante o inverso en función del terminal correspondiente que se active.
Parada	<p>El convertidor ha recibido una orden de parada desde una de las siguientes fuentes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • LCP • Entrada digital • Comunicación serie
Desconexión	<p>Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez solucionada la causa de la alarma, reinicie el convertidor de una de las siguientes maneras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pulsando [Reset]. • A distancia, mediante terminales de control. • Mediante la comunicación serie. <p>Pulsando [Reset] o a distancia, mediante los terminales de control o por comunicación serie.</p>
Bloqueo por alarma	<p>Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez solucionada la causa de la alarma, conecte de nuevo la potencia al convertidor de frecuencia. Reinicie manualmente el convertidor de una de las siguientes maneras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pulsando [Reset]. • A distancia, mediante terminales de control. • Mediante la comunicación serie.

Tabla 8.3 Estado de funcionamiento

AVISO!

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

8.4 Tipos de advertencias y alarmas

Tipo de advertencia/ alarma	Descripción
Advertencia	Una advertencia indica unas condiciones de funcionamiento anómalas que dan lugar a una alarma. La advertencia se detiene una vez que desaparece dicho funcionamiento anómalo.
Alarma	Una alarma indica un fallo que requiere de atención inmediata. Dicho fallo siempre genera una desconexión o un bloqueo por alarma. Reinicie el convertidor tras una alarma. Reinicie el convertidor de frecuencia de cualquiera de estas cuatro maneras: <ul style="list-style-type: none"> • Pulse [Reset]/[Off/Reset]. • Con una orden de entrada digital de reinicio. • Con una orden de entrada de reinicio de comunicación en serie. • Con un reinicio automático.

Desconexión

Al producirse la desconexión, el convertidor de frecuencia suspende su funcionamiento para evitar daños en el propio convertidor y en otros equipos. Cuando se produce una desconexión, el motor frena por inercia hasta detenerse. La lógica del convertidor de frecuencia continúa funcionando y monitorizando el estado del convertidor de frecuencia. Una vez solucionada la causa del fallo, podrá reiniciarse el convertidor de frecuencia.

Bloqueo por alarma

Al producirse el bloqueo por alarma, el convertidor de frecuencia suspende su funcionamiento para evitar daños en el propio convertidor y en otros equipos. Cuando se produce un bloqueo por alarma, el motor frena por inercia hasta detenerse. La lógica del convertidor de frecuencia continúa funcionando y monitorizando el estado del convertidor de frecuencia. El convertidor de frecuencia iniciará un bloqueo por alarma cuando se produzcan fallos graves que puedan dañar el propio convertidor u otros equipos. Una vez que se hayan reparado los fallos, desconecte y vuelva a conectar la potencia de entrada antes de reiniciar el convertidor de frecuencia.

Pantallas de advertencias y alarmas

- Se muestra una advertencia en el LCP junto con el número de advertencia.
- Una alarma parpadea junto con el número de alarma.

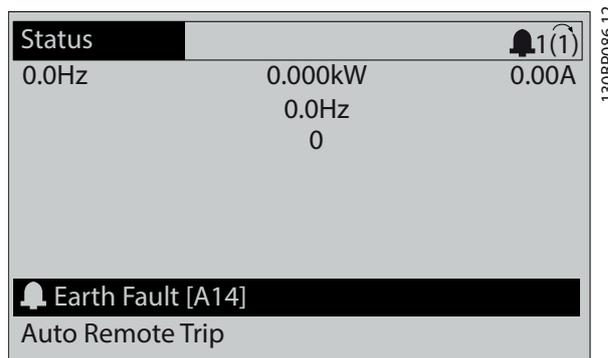
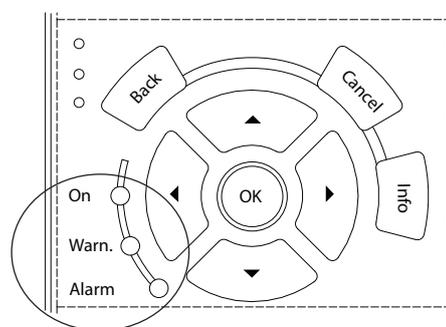


Ilustración 8.3 Ejemplo de alarma

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



	Luz indicadora de advertencia	Luz indicadora de alarma
Advertencia	On	Off
Alarma	Off	On (parpadeando)
Bloqueo por alarma	On	On (parpadeando)

Ilustración 8.4 Luces indicadoras del estado

8.5 Lista de Advertencias y Alarmas

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

ADVERTENCIA 1, 10 V bajo

La tensión de la tarjeta de control es inferior a 10 V desde el terminal 50.

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

Esta situación puede deberse a un cortocircuito en un potenciómetro conectado o a un cableado incorrecto del potenciómetro.

Resolución de problemas

- Retire el cableado del terminal 50. Si la advertencia se borra, el problema es del cableado. Si la advertencia no se borra, sustituya la tarjeta de control.

ADVERTENCIA/ALARMA 2, Error cero activo

Esta advertencia o alarma solo aparece si ha sido programada en el *parámetro 6-01 Función Cero Activo*. La señal de una de las entradas analógicas es inferior al 50 % del valor mínimo programado para esa entrada. Esta situación puede deberse a un cable roto o a una avería del dispositivo que envía la señal.

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones de todos los terminales de alimentación analógica.
 - Terminales de tarjeta de control 53 y 54 para señales, terminal 55 común.
 - VLT® General Purpose I/O MCB 101: terminales 11 y 12 para señales; terminal 10 común.
 - VLT® Analog I/O Option MCB 109: terminales 1, 3 y 5 para señales; terminales 2, 4 y 6 comunes.
- Compruebe que la programación del convertidor y los ajustes del conmutador coinciden con el tipo de señal analógica.
- Realice una prueba de señales en el terminal de entrada.

ADVERTENCIA/ALARMA 3, Sin motor

No se ha conectado ningún motor a la salida del convertidor de frecuencia.

ADVERTENCIA/ALARMA 4, Pérdida de fase de alim.

Falta una fase en el lado de la fuente de alimentación, o bien el desequilibrio de tensión de la red es demasiado alto. Este mensaje también aparecerá si se produce una avería en el rectificador de entrada. Las opciones se programan en *parámetro 14-12 Función desequil. alimentación*.

Resolución de problemas

- Compruebe la tensión de alimentación y las corrientes de alimentación al convertidor de frecuencia.

ADVERTENCIA 5, Alta tensión de enlace CC

La tensión del enlace de CC es superior al límite de advertencia de alta tensión. El límite depende de la tensión nominal del convertidor. La unidad sigue activa.

ADVERTENCIA 6, Tensión de CC baja

La tensión del enlace de CC es inferior al límite de advertencia de tensión baja. El límite depende de la tensión nominal del convertidor. La unidad sigue activa.

ADVERTENCIA/ALARMA 7, Sobretensión CC

Si la tensión del enlace de CC supera el límite, el convertidor de frecuencia se desconecta al cabo de un rato.

Resolución de problemas

- Aumente el tiempo de rampa.
- Cambie el tipo de rampa.
- Incremente el *parámetro 14-26 Ret. de desc. en fallo del convert.*
- Compruebe si la tensión de alimentación coincide con la tensión del convertidor de entrada activa.
- Lleve a cabo una prueba de tensión de entrada.

ADVERTENCIA/ALARMA 8, Baja tensión CC

Si la tensión del enlace de CC cae por debajo del límite de baja tensión, el convertidor de frecuencia comprobará si hay conectada una fuente de alimentación de seguridad de 24 V CC. Si no se ha conectado ninguna fuente de alimentación de seguridad de 24 V CC, el convertidor se desconectará transcurrido un retardo de tiempo determinado. El retardo de tiempo en cuestión depende del tamaño de la unidad.

Resolución de problemas

- Compruebe si la tensión de alimentación coincide con la tensión del convertidor.
- Lleve a cabo una prueba de tensión de entrada.
- Realice una prueba del circuito de carga suave.

ADVERTENCIA/ALARMA 9, Sobrecar. inv.

El convertidor de frecuencia ha funcionado con una sobrecarga superior al 100 % durante demasiado tiempo y va a desconectarse. El contador para la protección termoelectrónica del inversor emite una advertencia al 98 % y se desconecta al 100 % con una alarma. El convertidor no se podrá reiniciar hasta que el contador baje a menos del 90 %.

Resolución de problemas

- Compare la intensidad de salida mostrada en el LCP con la intensidad nominal del convertidor de frecuencia.
- Compare la intensidad de salida mostrada en el LCP con la intensidad del motor medida.
- Visualice en el LCP la carga térmica del convertidor y controle el valor. Al funcionar por encima de la intensidad nominal continua del convertidor, el contador aumenta. Al funcionar por debajo de la intensidad nominal continua del convertidor, el contador disminuye.

ADVERTENCIA/ALARMA 10, Motor overload temperature

La protección termoelectrónica (ETR) indica que el motor está demasiado caliente.

Seleccione una de estas opciones:

- El convertidor de frecuencia emite una advertencia o una alarma cuando el contador supera el 90 % si el *parámetro 1-90 Protección térmica motor* está ajustado en las opciones de advertencia.
- El convertidor de frecuencia se desconecta cuando el contador supera el 100 % si el *parámetro 1-90 Protección térmica motor* está ajustado en las opciones de desconexión.

Este fallo se produce cuando el motor funciona con una sobrecarga superior al 100 % durante demasiado tiempo.

Resolución de problemas

- Compruebe si el motor se está sobrecalentando.
- Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.
- Compruebe que la intensidad del motor configurada en *parámetro 1-24 Intensidad motor* esté ajustada correctamente.
- Asegúrese de que los datos del motor en los *parámetros del 1-20 al 1-25* estén ajustados correctamente.
- Si se está utilizando un ventilador externo, compruebe que está seleccionado en el *parámetro 1-91 Vent. externo motor*.
- La activación del AMA en el *parámetro 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. En el *parámetro 1-90 Protección térmica motor*, seleccione si el convertidor de frecuencia debe emitir una advertencia o una alarma.

Resolución de problemas

- 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 (fuente de alimentación de +10 V) y que el conmutador del terminal 53 o 54 está configurado para tensión. Compruebe que el *parámetro 1-93 Fuente de termistor* selecciona el terminal 53 o 54.

- Cuando se utilicen los terminales 18, 19, 31, 32 o 33 (entradas digitales), compruebe que el termistor esté bien conectado entre el terminal de entrada digital utilizado (solo entrada digital PNP) y el terminal 50. Seleccione el terminal que se usará en el *parámetro 1-93 Fuente de termistor*.

ADVERTENCIA/ALARMA 12, Límite de par

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

Resolución de problemas

- Si el límite de par del motor se supera durante una aceleración de rampa, amplíe el tiempo de aceleración de rampa.
- Si el límite de par del generador se supera durante una deceleración de rampa, amplíe el tiempo de deceleración de rampa.
- Si se alcanza el límite de par durante el funcionamiento, amplíe dicho límite. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con un par mayor.
- Compruebe la aplicación para asegurarse de que no haya una corriente excesiva en el motor.

ADVERTENCIA/ALARMA 13, Sobrecorriente

Se ha sobrepasado el límite de intensidad máxima del inversor (aproximadamente, el 200 % de la corriente nominal). La advertencia dura unos 1,5 s y entonces el convertidor se desconecta y emite una alarma. Este fallo puede deberse a una carga brusca o una aceleración rápida con cargas de alta inercia. Si se acelera de forma rápida durante la rampa, el fallo también puede aparecer después de la energía regenerativa.

Si se selecciona el control ampliado de freno mecánico, es posible reiniciar la desconexión externamente.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación y compruebe si se puede girar el eje del motor.
- Compruebe que tamaño motor coincide con el convertidor.
- Compruebe que los datos del motor son correctos en los *parámetros 1-20 a 1-25*.

ALARMA 14, Earth (ground) fault

Hay corriente procedente de la fase de salida a tierra, ya sea en el cable que va del convertidor al motor o bien en el propio motor. Los transductores de corriente detectan el fallo a tierra al medir la corriente saliente del convertidor de frecuencia y la corriente entrante en el convertidor de frecuencia desde el motor. Se emite un fallo a tierra si el desvío entre las dos corrientes es demasiado grande. La

corriente saliente del convertidor de frecuencia debe ser igual a la corriente entrante.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y solucione el fallo a tierra.
- Compruebe que no haya fallos a tierra en el motor midiendo la resistencia de conexión a tierra de los cables de motor y el motor con un megaohmímetro.
- Reinicie cualquier posible compensación individual en los tres transductores de corriente del convertidor de frecuencia. Realice la inicialización manual o ejecute un AMA completo. Este método resulta más pertinente tras modificar la tarjeta de potencia.

ALARMA 15, Hardware mismatch

Una de las opciones instaladas no puede funcionar con el hardware o el software de la tarjeta de control actual.

Anote el valor de los siguientes parámetros y póngase en contacto con Danfoss.

- *Parámetro 15-40 Tipo FC.*
- *Parámetro 15-41 Sección de potencia.*
- *Parámetro 15-42 Tensión.*
- *Parámetro 15-43 Versión de software.*
- *Parámetro 15-45 Cadena de código.*
- *Parámetro 15-49 Tarjeta control id SW.*
- *Parámetro 15-50 Tarjeta potencia id SW.*
- *Parámetro 15-60 Opción instalada.*
- *Parámetro 15-61 Versión SW opción (por cada ranura de opción).*

ALARMA 16, Cortocircuito

Hay un cortocircuito en el motor o en su cableado.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y solucione el cortocircuito.

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

ADVERTENCIA/ALARMA 17, Cód. ctrl TO

Sin comunicación con el convertidor de frecuencia.

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

Si el *parámetro 8-04 Función tiempo límite cód. ctrl.* se ajusta como [5] Parada y desconexión, aparecerá una advertencia y el convertidor de frecuencia se desacelerará hasta desconectarse y, a continuación, emitirá una alarma.

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones del cable de comunicación serie.
- Incremente el *parámetro 8-03 Valor de tiempo límite cód. ctrl.*
- Compruebe el funcionamiento del equipo de comunicaciones.
- Compruebe que la instalación se haya realizado correctamente en cuanto a CEM.

ADVERTENCIA/ALARMA 20, Temp. input error

El sensor de temperatura no está conectado.

ADVERTENCIA/ALARMA 21, Error de par.

El parámetro está fuera de intervalo. El número de parámetro se muestra en el display.

Resolución de problemas

- Ajuste el parámetro afectado a un valor válido.

ADVERTENCIA 22. Elev. freno mec.

0 = El par de referencia no se ha alcanzado antes de finalizar el tiempo límite.

1 = No hubo realimentación de frenado antes de finalizar el tiempo límite.

ADVERTENCIA 23, Internal fan fault

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

Hay un sensor de realimentación montado en el ventilador. Esta alarma aparece cuando el ventilador recibe la orden de funcionar y no hay realimentación del sensor. Esta alarma también indica si hay un error de comunicación entre la tarjeta de potencia del ventilador y la tarjeta de control.

Compruebe el registro de alarmas (consulte el *capítulo 3.6 Panel de control local (LCP)*) para obtener el valor de informe asociado a esta advertencia.

Si el valor de registro es 2, existe un problema de hardware con uno de los ventiladores. Si el valor de registro es 12, hay un problema de comunicación entre la tarjeta de potencia del ventilador y la tarjeta de control.

Resolución de problemas del ventilador

- Apague y vuelva a encender el convertidor y compruebe que el ventilador funciona brevemente al arrancar.
- Compruebe que el ventilador funciona correctamente. Utilice el *grupo de parámetros 43-** Unit Readouts* para mostrar la velocidad de cada ventilador.

Resolución de problemas de la tarjeta de potencia del ventilador

- Compruebe el cableado entre la tarjeta de potencia del ventilador y la tarjeta de control.
- Puede que haya que sustituir la tarjeta de potencia del ventilador.
- Puede que haya que sustituir la tarjeta de control.

ADVERTENCIA 24, External fan fault

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

Hay un sensor de realimentación montado en el ventilador. Esta alarma aparece cuando el ventilador recibe la orden de funcionar y no hay realimentación del sensor. Esta alarma también indica si hay un error de comunicación entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de control.

Compruebe el registro de alarmas (consulte el *capítulo 3.6 Panel de control local (LCP)*) para obtener el valor de informe asociado a esta advertencia.

Si el valor de registro es 1, existe un problema de hardware con uno de los ventiladores. Si el valor de registro es 11, hay un problema de comunicación entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de control.

Resolución de problemas del ventilador

- Apague y vuelva a encender el convertidor y compruebe que el ventilador funciona brevemente al arrancar.
- Compruebe que el ventilador funciona correctamente. Utilice el *grupo de parámetros 43-** Unit Readouts* para mostrar la velocidad de cada ventilador.

Resolución de problemas de la tarjeta de potencia

- Compruebe el cableado entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de control.
- Puede que haya que sustituir la tarjeta de potencia.
- Puede que haya que sustituir la tarjeta de control.

ADVERTENCIA 25, Resist. freno cortocircuitada

La resistencia de frenado se controla durante el funcionamiento. Si se produce un cortocircuito, la función de freno se desactiva y aparece la advertencia. El convertidor sigue estando operativo, pero sin la función de freno.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia y sustituya la resistencia de frenado (consulte el *parámetro 2-15 Comprobación freno*).

ADVERTENCIA/ALARMA 26, Lím. potenc. resist. freno

La potencia transmitida a la resistencia de frenado se calcula como un valor medio durante los últimos 120 s de tiempo de funcionamiento. El cálculo se basa en la tensión del enlace de CC y el valor de la resistencia de frenado configurado en *parámetro 2-16 Intensidad máx. de frenado de CA*. La advertencia se activa cuando la potencia de frenado disipada sea superior al 90 % de la potencia de resistencia de frenado. Si se ha seleccionado la opción [2] *Desconexión* en el *parámetro 2-13 Ctrol. Potencia freno*, el convertidor se desconectará cuando la potencia de frenado disipada alcance el 100 %.

ADVERTENCIA/ALARMA 27, Fallo chopper freno

El transistor de freno se supervisa durante el funcionamiento y, si se produce un cortocircuito, se desactiva la función de freno y aparece una advertencia. El convertidor podrá seguir funcionando, pero, al cortocircuitarse el transistor de freno, se transmitirá una energía significativa a la resistencia de frenado, aunque esté desactivada.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y sustituya la resistencia de frenado.

ADVERTENCIA/ALARMA 28, Brake check failed

La resistencia de frenado no está conectada o no funciona.

Resolución de problemas

- Compruebe *parámetro 2-15 Comprobación freno*.

ALARMA 29, Heat Sink temp

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. Esta alarma se basa en la temperatura medida por el sensor del disipador que se encuentra en el interior de los módulos IGBT. El fallo de temperatura no se reinicia hasta que la temperatura se encuentre por debajo de la temperatura del disipador especificada. Los puntos de desconexión y de reinicio varían en función de la potencia del convertidor.

Resolución de problemas

- Compruebe si se dan las siguientes condiciones:
 - Una temperatura ambiente excesivamente elevada.
 - Longitud excesiva del cable de motor.
 - Espacio de aireación incorrecto por encima y por debajo del convertidor
 - Caudal de aire bloqueado alrededor del convertidor
 - Ventilador del disipador dañado
 - Disipador sucio
- Compruebe la resistencia de los ventiladores.
- Compruebe los fusibles de carga suave.
- Compruebe el sensor térmico del IGBT.

ALARMA 30, Falta la fase U del motor

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

⚠️ ADVERTENCIA**TENSIÓN ALTA**

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y compruebe la fase U del motor.

ALARMA 31, Falta la fase V del motor

Falta la fase V del motor entre el convertidor y el motor.

⚠️ ADVERTENCIA**TENSIÓN ALTA**

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y compruebe la fase V del motor.

ALARMA 32, Falta la fase W del motor

Falta la fase W del motor entre el convertidor y el motor.

⚠️ ADVERTENCIA**TENSIÓN ALTA**

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una entrada de red de CA, a un suministro de CC o a una carga compartida. Si la instalación, la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor de frecuencia son realizados por personal no cualificado, pueden causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y compruebe la fase W del motor.

ALARMA 33, Fa. entr. corri.

Se han efectuado demasiados arranques en poco tiempo.

Resolución de problemas

- Deje que la unidad se enfríe hasta la temperatura de funcionamiento.
- Compruebe el fallo de conexión a tierra potencial del enlace de CC.

ADVERTENCIA/ALARMA 34, Fallo comunic. Fieldbus

El fieldbus de la tarjeta de opción de comunicación no funciona.

ADVERTENCIA/ALARMA 35, Fallo de opción

Se recibe una alarma de opción. La alarma depende de la opción. La causa más probable es un encendido un fallo de comunicación.

ADVERTENCIA/ALARMA 36, Fallo aliment.

Esta advertencia/alarma solo se activa si se pierde la tensión de alimentación al sistema de convertidores y si el parámetro 14-10 Fallo aliment. no está ajustado en la opción [0] Sin función.

- Compruebe los fusibles del sistema de convertidores y la alimentación de red a la unidad.
- Compruebe que la tensión de red sea conforme a las especificaciones del producto.
- Compruebe que no se den las siguientes condiciones:
 - El valor de la tensión trifásica cae por debajo del 25 % de la tensión nominal de la red.
 - Cualquier tensión monofásica supera el 10 % de la tensión nominal de la red.
 - El porcentaje de desequilibrio de fase o del valor supera el 8 %.
 - La THD de la tensión supera el 10 %.

ALARMA 37, Desequil. fase

Hay un desequilibrio entre las unidades de potencia.

ALARMA 38, Fa. corr. carga

Cuando se produce un fallo interno, se muestra un número de código definido en la *Tabla 8.4*.

Resolución de problemas

- 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 Danfoss o con el departamento de servicio técnico. Anote el número de código para dar los siguientes pasos para encontrar el problema.

Número	Texto
0	El puerto de comunicación serie no puede ser inicializado. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
256-259, 266, 268	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 Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
783	Valor de parámetro fuera de los límites mínimo/máximo.
1024-1284	Fallo interno Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
1299	La opción SW de la ranura A es demasiado antigua.
1300	La opción SW de la ranura B es demasiado antigua.
1301	La opción SW de la ranura C0 es demasiado antigua.
1302	La opción SW de la ranura C1 es demasiado antigua.
1315	La opción SW de la ranura A no es compatible (no está permitida).
1316	La opción SW de la ranura B no es compatible (no está permitida).
1317	La opción SW de la ranura C0 no es compatible (no está permitida).
1318	La opción SW de la ranura C1 no es compatible (no está permitida).
1360-2819	Fallo interno Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
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.
5125	Opción en ranura C0: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5126	Opción en ranura C1: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.

Número	Texto
5127	Combinación de opciones no permitida (montadas dos opciones del mismo tipo, o encoder en E0 y resolver en E1, o similar)
5168	Se ha detectado una parada de seguridad o Safe Torque Off en una tarjeta de control que no tiene parada de seguridad o Safe Torque Off.
5376-65535	Fallo interno Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.

Tabla 8.4 Códigos de fallo interno

ALARMA 39, Sensor disipad.

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 de la salida digital del terminal 27

Compruebe la carga conectada al terminal 27 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe *parámetro 5-00 Modo E/S digital* y *parámetro 5-01 Terminal 27 modo E/S*.

ADVERTENCIA 41, Sobrecarga de la salida digital del terminal 29

Compruebe la carga conectada al terminal 29 o elimine el cortocircuito de la conexión. Revise asimismo el *parámetro 5-00 Modo E/S digital* y el *parámetro 5-02 Terminal 29 modo E/S*.

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

En el caso del terminal X30/6, compruebe la carga conectada a dicho terminal o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe también el *parámetro 5-32 Term. X30/6 salida dig. (MCB 101)* (VLT® General Purpose I/O MCB 101).

En el caso del terminal X30/7, compruebe la carga conectada a dicho terminal o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe el *parámetro 5-33 Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)* (VLT® General Purpose I/O MCB 101).

ALARMA 43, Alim. ext.

La opción de relé ampliado VLT® MCB 113 se ha montado sin suministro externo de 24 V CC. Conecte un suministro externo de 24 V CC o especifique que no se utiliza alimentación externa a través del *parámetro 14-80 Opción sumin. por 24 V CC ext., [0]* No. Un cambio en el *parámetro 14-80 Opción sumin. por 24 V CC ext.* requerirá un ciclo de potencia.

ALARMA 45, Fallo con tierra 2

Fallo de conexión a tierra.

Resolución de problemas

- Compruebe que la conexión a tierra 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 corrientes de fuga.

ALARMA 46, Alim. tarj. alim.

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.
- ± 18 V.

Cuando se aplica un suministro externo de 24 V CC VLT® MCB 107, solo se controlan las fuentes de alimentación de 24 V y 5 V. Cuando se utiliza la tensión de red trifásica, se controlan las tres fuentes de alimentación.

Resolución de problemas

- 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 un suministro externo de 24 V CC, compruebe que el suministro sea correcto.

ADVERTENCIA 47, Alim. baja 24 V

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.
- ± 18 V.

Resolución de problemas

- Compruebe si la tarjeta de potencia está defectuosa.

ADVERTENCIA 48, Alim. baja 1.8 V

El suministro de 1,8 V CC utilizado en la tarjeta de control está fuera de los límites admisibles. La fuente de alimentación se mide en la tarjeta de control.

Resolución de problemas

- Compruebe si la tarjeta de control está defectuosa.
- Si hay una tarjeta de opción, compruebe si existe sobretensión.

ADVERTENCIA 49, Límite de veloc.

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

ALARMA 50, Fallo de calibración AMA

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

ALARMA 51, Unom,Inom AMA

Es posible que los ajustes de tensión del motor, intensidad del motor y potencia del motor sean erróneos.

Resolución de problemas

- Compruebe los ajustes en los *parámetros de 1-20 a 1-25*.

ALARMA 52, Fa. AMA In baja

La intensidad del motor es demasiado baja.

Resolución de problemas

- Compruebe los ajustes en el *parámetro 1-24 Intensidad motor*.

ALARMA 53, Motor AMA demasiado grande

El motor es demasiado grande para que funcione el AMA.

ALARMA 54, Motor AMA demasiado pequeño

El motor es demasiado pequeño para que funcione AMA.

ALARMA 55, Par. AMA fuera de intervalo

No se puede ejecutar el AMA porque los valores de parámetros del motor están fuera del intervalo aceptable.

ALARMA 56, AMA interrumpido por usuario

Se interrumpe manualmente el AMA.

ALARMA 57, Fallo interno del AMA

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

ALARMA 58, Fallo interno del AMA

Póngase en contacto con el distribuidor Danfoss.

ADVERTENCIA 59, Límite de intensidad

La corriente es superior al valor del *parámetro 4-18 Límite intensidad*. Asegúrese de que los datos del motor en los *parámetros del 1-20 al 1-25* estén ajustados correctamente. Si fuese necesario, aumente 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. Una parada externa ha ordenado la desconexión del convertidor. Elimine la situación de fallo externa. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal programado para parada externa y reinicie el convertidor de frecuencia.

ADVERTENCIA 61, Error seguim.

Error detectado entre la velocidad calculada del motor y la velocidad medida desde el dispositivo de realimentación. La función de Advertencia / Alarma / Desactivar se ajusta en el *parámetro 4-30 Función de pérdida de realim. del motor*. El ajuste de errores se encuentra en el *parámetro 4-31 Error de velocidad en realim. del motor*. El tiempo de error permitido se encuentra en el *parámetro 4-32 Tiempo lím. pérdida realim. del motor*. Durante el procedimiento de puesta en servicio, esta función puede resultar útil.

ADVERTENCIA 62, Output frequency at maximum limit

La frecuencia de salida ha alcanzado el valor ajustado en *parámetro 4-19 Frecuencia salida máx.*. Compruebe las posibles causas en la aplicación. 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 elimina cuando la salida disminuye por debajo del límite máximo.

ALARMA 63, Fr. mecán. bajo

La intensidad del motor no ha sobrepasado el valor de intensidad de liberación del freno dentro de la ventana de tiempo de retardo de arranque.

ADVERTENCIA 64, Límite tensión

La combinación de carga y velocidad demanda una tensión del motor superior a la tensión del enlace de CC real.

ADVERTENCIA/ALARMA 65, Sobretemp. tarj. control

La temperatura de desconexión de la tarjeta de control es de 85 °C (185 °F).

Resolución de problemas

- 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, Heat sink temperature low

El convertidor está demasiado frío para funcionar. Esta advertencia se basa en el sensor de temperatura del módulo IGBT. Aumente la temperatura ambiente de la unidad. También puede suministrarse una cantidad reducida de corriente al convertidor de frecuencia cuando el motor se detenga, ajustando el *parámetro 2-00 Intensidad CC mantenida/precalent.* al 5 % y el *parámetro 1-80 Función de parada*.

ALARMA 67, Option module configuration has changed

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 68, Parada segura activada

Se ha activado Safe Torque Off (STO). Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal 37 y envíe una señal de reinicio (vía bus, I/O digital o pulsando [Reset]).

ALARMA 69, Temp. tarj.alim.

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

Resolución de problemas

- 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 potencia.

ALARMA 70, Conf. FC incor.

La tarjeta de control y la tarjeta de potencia son incompatibles. Para comprobar la compatibilidad, póngase en contacto con el proveedor de Danfoss con el código descriptivo de la unidad indicado en la placa de características y las referencias de las tarjetas.

ADVERTENCIA/ALARMA 71. PTC 1 Par. seg.

Se ha activado la función de Safe Torque Off (STO) desde la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 porque el motor está demasiado caliente. Una vez que el motor se enfríe y se desactive la entrada digital de la MCB 112, podrá reanudarse el funcionamiento normal cuando la MCB 112 vuelva a aplicar 24 V CC al terminal 37. Cuando el motor esté preparado para su funcionamiento normal, se enviará una señal de reinicio (a través de comunicación serie, E/S digital o pulsando [Reset] en el LCP). Con el rearranque automático activado, el motor podrá arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 72, Fallo peligroso

Safe Torque Off (STO) con bloqueo por alarma. Niveles de señal inesperados en la opción Safe Torque Off (STO) y en la entrada digital desde VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

ADVERTENCIA 73, R.aut. Par.seg.

Safe Torque Off (STO). Con el rearranque automático activado, el motor puede arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 74, Termistor PTC

Alarma relativa a VLT® PTC Thermistor Card MCB 112. El PTC no funciona.

ALARMA 75, Illegal profile sel.

No introduzca el valor del parámetro con el motor en marcha. Detenga el motor antes de introducir el perfil MCO en el *parámetro 8-10 Trama Cód. Control*.

ADVERTENCIA 76, Conf. unid. pot.

El número requerido de unidades de potencia no coincide con el número detectado de unidades de potencia activas. Al sustituir un módulo de alojamiento de tamaño F, se produce esta advertencia si los datos específicos de

potencia de la tarjeta de potencia del módulo no coinciden con el resto del convertidor de frecuencia. Si se pierde la conexión de la tarjeta de potencia, la unidad también emite esta advertencia.

Resolución de problemas

- Confirme que la pieza de recambio y su tarjeta de potencia tienen la referencia correcta.
- Asegúrese de que los cables de 44 patillas entre la tarjeta MDCIC y la tarjeta de potencia se monten correctamente.

ADVERTENCIA 77, M. ahorro en.

Esta advertencia indica que el convertidor de frecuencia está funcionando en modo de potencia reducida (es decir, con menos del número permitido de secciones de inversor). Esta advertencia se genera en el ciclo de potencia cuando el convertidor está configurado para funcionar con menos inversores y permanece activada.

ALARMA 78, Error seguim.

La diferencia entre el valor de consigna y el valor real supera el valor indicado en el *parámetro 4-35 Error de seguimiento*.

Resolución de problemas

- Desactive la función o seleccione una alarma/advertencia en *parámetro 4-34 Func. error de seguimiento*.
- Investigue la parte mecánica en torno a la carga y el motor. Compruebe las conexiones de realimentación desde el encoder del motor hasta el convertidor de frecuencia.
- Seleccione la función de realimentación del motor en *parámetro 4-30 Función de pérdida de realim. del motor*.
- Ajuste la banda de error de seguimiento en el *parámetro 4-35 Error de seguimiento* y el *parámetro 4-37 Error de seguimiento rampa*.

ALARMA 79, Conf. PS no vál.

La tarjeta de escalado tiene una referencia incorrecta o no está instalada. Además, el conector MK102 de la tarjeta de potencia no ha podido instalarse.

ALARMA 80, Drive initialised to default value

Los parámetros se han ajustado a los ajustes predeterminados después de efectuar un reinicio manual. Para eliminar la alarma, reinicie la unidad.

ALARMA 81, CSIV corrupto

El archivo CSIV contiene errores de sintaxis.

ALARMA 82, Error p. CSIV

CSIV no pudo iniciar un parámetro.

ALARMA 83, Illegal option combination

Las opciones montadas no son compatibles.

ALARMA 84, No safety option

La opción de seguridad fue eliminada sin realizar un reinicio general. Conecte de nuevo la opción de seguridad.

ALARMA 85, Fallo pelig. PB

Error PROFIBUS/PROFIsafe.

ALARMA 88, Option detection

Se detecta un cambio en la configuración de opciones. El *Parámetro 14-89 Option Detection* está ajustado a [0] *Protect Option Config.* y la configuración de opciones se ha modificado.

- Para aplicar el cambio, active las modificaciones de la configuración de opciones en *parámetro 14-89 Option Detection*.
- De lo contrario, restablezca la configuración de opciones correcta.

ADVERTENCIA 89, Mechanical brake sliding

El monitor de freno de elevación detecta una velocidad del motor superior a 10 r/min.

ALARMA 90, Control encoder

Compruebe la conexión a la opción de resolver/encoder y, si fuese necesario, sustituya VLT® Encoder Input MCB 102 o VLT® Resolver Input MCB 103.

ALARMA 91, AI54 Aj. errón.

Ajuste el conmutador S202 en posición OFF (entrada de tensión) cuando haya un sensor KTY conectado al terminal de entrada analógica 54.

ALARMA 99, Rotor bloqueado

El rotor está bloqueado.

ADVERTENCIA/ALARMA 104, Mixing fan fault

El ventilador no funciona. El monitor del ventilador comprueba que el ventilador gira cuando se conecta la alimentación o siempre que se enciende el ventilador mezclador. El fallo del ventilador mezclador se puede configurar como advertencia o como desconexión de alarma en el *parámetro 14-53 Monitor del ventilador*.

Resolución de problemas

- Apague y vuelva a encender el convertidor de frecuencia para determinar si vuelve la advertencia/alarma.

ADVERTENCIA/ALARMA 122, Mot. rotat. unexp.

El convertidor de frecuencia ejecuta una función que requiere que el motor esté parado; por ejemplo, CC mantenida para motores PM.

ADVERTENCIA 163, ATEX ETR cur.lim.warning

El convertidor de frecuencia ha funcionado por encima de la curva característica durante más de 50 s. La advertencia se activa al 83 % y se desactiva al 65 % de la sobrecarga térmica permitida.

ALARMA 164, ATEX ETR cur.lim.alarm

Funcionar por encima de la curva característica durante más de 60 s en un periodo de 600 s activa la alarma y el convertidor de frecuencia se desconecta.

ADVERTENCIA 165, ATEX ETR freq.lim.warning

El convertidor de frecuencia funciona durante más de 50 s por debajo de la frecuencia mínima permitida (*parámetro 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

ALARMA 166, ATEX ETR freq.lim.alarm

El convertidor de frecuencia ha funcionado durante más de 60 s (en un periodo de 600 s) por debajo de la frecuencia mínima permitida (*parámetro 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

ALARMA 244, Temp. disipador

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. El fallo de temperatura no puede reiniciarse hasta que la temperatura se encuentra por debajo de la temperatura del disipador especificada. Los puntos de desconexión y de reinicio varían en función de la potencia. Esta alarma es equivalente a la *alarma 29, Temp. disipador*

Resolución de problemas

Compruebe si se dan las siguientes condiciones:

- Temperatura ambiente excesiva.
- Longitud excesiva de los cables de motor.
- Espacio de aireación incorrecto por encima o por debajo del convertidor de frecuencia.
- Caudal de aire bloqueado alrededor de la unidad.
- Ventilador del disipador dañado.
- Disipador sucio

ADVERTENCIA 251, Nuevo. cód. tipo

Se sustituye la tarjeta de potencia u otros componentes y se cambia el código descriptivo.

ALARMA 421, Temperature fault

Detectado un fallo causado por el sensor interno de temperatura en la tarjeta de potencia del ventilador.

Resolución de problemas

- Compruebe el cableado.
- Compruebe el sensor.
- Sustituya la tarjeta de potencia del ventilador.

ALARMA 423, FPC updating

La alarma se genera cuando la tarjeta de potencia del ventilador registra un PUD no válido. La tarjeta de control intenta actualizar el PUD. Puede generarse una alarma posterior en función de la actualización. Véanse las alarmas 424 y 425.

ALARMA 424, FPC update success

Esta alarma se genera cuando la tarjeta de control ha actualizado correctamente el PUD de la tarjeta de potencia del ventilador. El convertidor debe reiniciarse para detener la alarma.

ALARMA 425, FPC update failure

Esta alarma se genera cuando la tarjeta de control no actualiza correctamente el PUD de la tarjeta de potencia del ventilador.

Resolución de problemas

- Compruebe el cableado de la tarjeta de potencia del ventilador.
- Sustituya la tarjeta de potencia del ventilador.
- Póngase en contacto con el proveedor.

ALARMA 426, FPC config

El número de tarjetas de potencia del ventilador encontradas no se corresponde con el número de tarjetas de potencia del ventilador configuradas. Consulte el número de tarjetas de potencia del ventilador configuradas en el *grupo de parámetros 15-6* Identific. de opción*.

Resolución de problemas

- Compruebe el cableado de la tarjeta de potencia del ventilador.
- Sustituya la tarjeta de potencia del ventilador.

ALARMA 427, FPC supply

Detectado un error de tensión de alimentación (5 V, 24 V o 48 V) en la tarjeta de potencia del ventilador.

Resolución de problemas

- Compruebe el cableado de la tarjeta de potencia del ventilador.
- Sustituya la tarjeta de potencia del ventilador.

8.6 Resolución de problemas

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Pantalla oscura / Sin funcionamiento	Ausencia de alimentación de entrada.	Consulte el <i>Tabla 5.4</i> .	Compruebe la fuente de alimentación de entrada.
	Fusibles abiertos o no encontrados.	Consulte el apartado <i>Fusibles de potencia abiertos</i> de 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 el suministro de tensión de control de 24 V para los terminales 12/13 a 20-39 V o la fuente de alimentación de 10 V para los terminales 50 a 55.	Conecte los terminales correctamente.
	LCP incompatible (LCP del VLT [®] 2800 o 5000/6000/8000/ FCD o FCM)	–	Use únicamente LCP 101 (ref. 130B1124) o LCP 102 (ref. 130B1107).
	Ajuste de contraste incorrecto.	–	Pulse [Status] + [▲] / [▼] para ajustar el contraste.
	El display (LCP) está defectuoso.	Pruébelo 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, 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 <i>Pantalla oscura / Sin función</i> .
Motor parado	El conmutador de mantenimiento está abierto o falta una conexión del motor.	Compruebe si el motor está conectado y si no se ha interrumpido la conexión por un conmutador de mantenimiento u otro dispositivo.	Conecte el motor y compruebe el conmutador de mantenimiento.
	No hay potencia de red con tarjeta opcional de 24 V CC.	Si la pantalla funciona pero no hay salida, compruebe que el convertidor de frecuencia reciba alimentación.	Aplique alimentación al sistema.
	Parada del LCP.	Compruebe si se ha pulsado la tecla [Off].	Pulse [Auto On] o [Hand On] (según el modo de funcionamiento).
	Falta la señal de arranque (en espera).	Compruebe el ajuste correcto del terminal 18 en el <i>parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital</i> . Utilice el ajuste predeterminado.	Aplique una señal de arranque válida.
	Señal de funcionamiento por inercia del motor activa (inercia).	Compruebe si el <i>parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 27 (utilice los ajustes predeterminados).	Aplique 24 V al terminal 27 o programe este terminal como [0] <i>Sin función</i> .
	Fuente de señal de referencia incorrecta.	Compruebe la señal de referencia: <ul style="list-style-type: none"> • Local • ¿Referencia de bus o remota? • ¿Referencia interna activa? • ¿Conexión de terminales correcta? • ¿Escalado de terminales correcto? • ¿Señal de referencia disponible? 	Programe los ajustes correctos. Compruebe <i>parámetro 3-13 Lugar de referencia</i> . Configure la referencia interna activa en el <i>grupo de parámetros 3-1* Referencias</i> . Compruebe si el cableado es correcto. Compruebe el escalado de los terminales. Compruebe la señal de referencia.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
El motor está funcionando en sentido incorrecto	Límite de giro del motor.	Compruebe que el <i>parámetro 4-10 Dirección veloc. motor</i> está programado correctamente.	Programe los ajustes correctos.
	Señal de cambio de sentido activa.	Compruebe si se ha programado una orden de cambio de sentido para el terminal en el <i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i> .	Desactive la señal de cambio de sentido.
	Conexión de fase del motor incorrecta.	–	Consulte el <i>capítulo 6.5.1 Advertencia: arranque del motor</i> .
El motor no llega a la velocidad máxima	Los límites de frecuencia están mal configurados.	Compruebe los límites de salida en <i>parámetro 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM]</i> , <i>parámetro 4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]</i> y <i>parámetro 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 el <i>grupo de parámetros 6-0* Modo E/S analógico</i> y el <i>grupo de parámetros 3-1* Referencias</i> .	Programe los ajustes correctos.
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 del motor. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes de PID.	Compruebe los ajustes del <i>grupo de parámetros 1-6* Aj. depend. carga</i> . En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes del <i>grupo de parámetros 20-0* 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 <i>1-2* Datos de motor</i> , <i>1-3* Dat. avanz. motor</i> y <i>1-5* Aj. indep. carga</i> .
El motor no frena	Posibles ajustes incorrectos en los parámetros de freno. Puede que los tiempos de deceleración sean demasiado cortos.	Compruebe los parámetros del freno. Compruebe los ajustes del tiempo de rampa.	Compruebe los <i>grupos de parámetros 2-0* Freno CC</i> y <i>3-0* Límites referencia</i> .
Fusibles de protección abiertos	Cortocircuito entre fases.	El motor o el panel tienen 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 corriente a plena carga indicada en la placa de características, el motor solo podrá 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 corriente de alimentación superior al 3 %	Problema con la alimentación del sistema (consulte la descripción de la <i>Alarma 4, Pérdida de fase de alim.</i>).	Gire los conectores de la alimentación de entrada 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 alimentación de red.
	Problema con el convertidor de frecuencia.	Gire una posición los conectores de la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia: 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 el convertidor de frecuencia. Póngase en contacto con el proveedor.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
El desequilibrio de intensidad del motor es superior al 3 %.	Problema en el motor o en su cableado.	Gire los cables 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 el convertidor de frecuencia.	Gire los cables 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.
Problemas de aceleración del convertidor de frecuencia	Los datos del motor no se han introducido correctamente.	Si se producen advertencias o alarmas, consulte el <i>capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas</i> . Compruebe que los datos de motor se han introducido correctamente.	Aumente el tiempo de aceleración en <i>parámetro 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa</i> . Aumente el límite de intensidad en <i>parámetro 4-18 Límite intensidad</i> . Aumente el límite de par en <i>parámetro 4-16 Modo motor límite de par</i> .
Problemas de desaceleración del convertidor de frecuencia	Los datos del motor no se han introducido correctamente.	Si se producen advertencias o alarmas, consulte el <i>capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas</i> . Compruebe que los datos de motor se han introducido correctamente.	Incremente el tiempo de deceleración en <i>parámetro 3-42 Rampa 1 tiempo descel. rampa</i> . Active el control de sobretensión en <i>parámetro 2-17 Control de sobretensión</i> .

Tabla 8.5 Resolución de problemas

9 Especificaciones

9.1 Datos eléctricos

9.1.1 Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA

	N355	N400	N460
Sobrecarga normal (Sobrecarga normal = 110 % corriente en 60 s)	NO	NO	NO
Eje de salida típico a 400 V [kW]	355	400	450
Eje de salida típico a 460 V [CV]	500	600	600
Eje de salida típico a 480 V [kW]	400	500	530
Tamaño de la protección	E1h/E3h	E1h/E3h	E1h/E3h
Intensidad de salida (trifásica)			
Continua (a 400 V) [A]	658	745	800
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	724	820	880
Continua (a 460/480 V) [A]	590	678	730
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	649	746	803
kVA continua (a 400 V) [kVA]	456	516	554
kVA continua (a 460 V) [kVA]	470	540	582
kVa continua (a 480 V) [kVa]	511	587	632
Intensidad de entrada máxima			
Continua (a 400 V) [A]	634	718	771
Continua (a 460/480 V) [A]	569	653	704
Tamaño y número máximo de cables por fase (E1h)			
- Alimentación y motor sin freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)
- Alimentación y motor con freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)
- Freno o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
Tamaño y número máximo de cables por fase (E3h)			
- Alimentación y motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
- Carga compartida o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)
Fusibles de red externos máximos [A] ²⁾	800	800	800
Pérdida estimada de potencia a 400 V [W] ^{3) 4)}	6928	8036	8783
Pérdida de potencia estimada en 460 V [W] ³⁾⁴⁾	5910	6933	7969
Rendimiento ⁴⁾	0,98	0,98	0,98
Frecuencia de salida	0-590 Hz	0-590 Hz	0-590 Hz
Desconexión por sobretemperatura del disipador [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)	110 (230)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de control [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia del ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de entrada activa [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Tabla 9.1 Especificaciones técnicas, alimentación de red 3 × 380-480 V CA

	N500	N560
Sobrecarga normal (Sobrecarga normal = 110 % corriente en 60 s)	NO	NO
Eje de salida típico a 400 V [kW]	500	560
Eje de salida típico a 460 V [CV]	650	750
Eje de salida típico a 480 V [kW]	560	630
Tamaño de la protección	E2h/E4h	E2h/E4h
Intensidad de salida (trifásica)		
Continua (a 400 V) [A]	880	990
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	968	1089
Continua (a 460/480 V) [A]	780	890
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	858	979
kVA continua (a 400 V) [kVA]	610	686
kVA continua (a 460 V) [kVA]	621	709
kVa continua (a 480 V) [kVa]	675	771
Intensidad de entrada máxima		
Continua (a 400 V) [A]	848	954
Continua (a 460/480 V) [A]	752	848
Tamaño y número máximo de cables por fase (E2h)		
- Alimentación y motor sin freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Alimentación y motor con freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)
- Freno o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
Tamaño y número máximo de cables por fase (E4h)		
- Alimentación y motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
- Carga compartida o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)
Fusibles de red externos máximos [A] ²⁾	1200	1200
Pérdida estimada de potencia a 400 V [W] ^{3) 4)}	9473	11102
Pérdida de potencia estimada en 460 V [W] ³⁾⁴⁾	7809	9236
Rendimiento ⁴⁾	0,98	0,98
Frecuencia de salida	0-590 Hz	0-590 Hz
Desconexión por sobretemperatura del disipador [°C (°F)]	110 (230)	100 (212)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de control [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia del ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de entrada activa [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)

Tabla 9.2 Especificaciones técnicas, alimentación de red 3 × 380-480 V CA

1) Calibre de cables estadounidense.

2) Consulte la clasificación de los fusibles en capítulo 9.7 Fusibles.

3) La pérdida de potencia típica se calcula en condiciones normales y se espera que esté comprendida dentro de ±15 % (la tolerancia está relacionada con las distintas condiciones de cable y tensión). Estos valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de IE/IE3). Los motores que tienen un rendimiento inferior contribuyen a la pérdida de potencia del convertidor de frecuencia. Esto es aplicable al dimensionamiento de la refrigeración del convertidor de frecuencia. Si la frecuencia de conmutación es superior a los ajustes predeterminados, las pérdidas de potencia pueden aumentar. Se incluyen los consumos de energía habituales del LCP y de la tarjeta de control. Para conocer los datos de pérdida de potencia conforme a la norma EN 50598-2, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency. Las opciones y carga del cliente pueden sumar hasta 30 W a las pérdidas, aunque normalmente una tarjeta de control a plena carga y las opciones para las ranuras A o B solo añaden 4 W cada una.

4) Se mide utilizando cables de motor apantallados de 5 m (16,4 ft) y en condiciones de carga y frecuencia nominales. Rendimiento medido en corriente nominal. Para conocer la clase de rendimiento energético, consulte el capítulo 9.4 Condiciones ambientales. Para conocer las pérdidas a carga parcial, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.1.2 Fuente de alimentación de red 3 × 525-690 V CA

	N450	N500	N560	N630
Carga normal (Sobrecarga normal = 110 % corriente en 60 s)	NO	NO	NO	NO
Eje de salida típico a 550 V [kW]	355	400	450	500
Eje de salida típico a 575 V [CV]	450	500	600	650
Eje de salida típico a 690 V [kW]	450	500	560	630
Tamaño de la protección	E1h/E3h	E1h/E3h	E1h/E3h	E1h/E3h
Intensidad de salida (trifásica)				
Continua (a 550 V) [A]	470	523	596	630
Intermitente (sobrecarga de 60 s) (a 550 V) [A]	517	575	656	693
Continua (a 575 / 690 V) [A]	450	500	570	630
Intermitente (sobrecarga de 60 s) (a 575/690 V) [A]	495	550	627	693
kVA continua (a 550 V) [kVA]	448	498	568	600
kVA continua (a 575 V) [kVA]	448	498	568	627
kVA continua (a 690 V) [kVA]	538	598	681	753
Intensidad de entrada máxima				
Continua (a 550 V) [A]	453	504	574	607
Continua (a 575 V) [A]	434	482	549	607
Continua (a 690 V) [A]	434	482	549	607
Tamaño y número máximo de cables por fase (E1h)				
- Alimentación y motor sin freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Alimentación y motor con freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)
- Freno o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)			
Tamaño y número máximo de cables por fase (E3h)				
- Alimentación y motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)			
- Freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)			
- Carga compartida o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 185 (4 × 350 mcm)			
Fusibles de red externos máximos [A] ²⁾	800	800	800	800
Pérdida estimada de potencia a 600 V [W] ^{3) 4)}	6062	6879	8076	9208
Pérdida estimada de potencia a 690 V [W] ^{3) 4)}	5939	6715	7852	8921
Rendimiento ⁴⁾	0,98	0,98	0,98	0,98
Frecuencia de salida [Hz]	0-590	0-590	0-590	0-590
Desconexión por sobretemperatura del disipador [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)	110 (230)	110 (230)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de control [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de potencia del ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobretemperatura de la tarjeta de entrada activa [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Tabla 9.3 Especificaciones técnicas, alimentación de red 3 × 525-690 V CA

	N710	N800
Carga normal	NO	NO
(Sobrecarga normal = 110 % corriente en 60 s)		
Eje de salida típico a 550 V [kW]	560	670
Eje de salida típico a 575 V [CV]	750	950
Eje de salida típico a 690 V [kW]	710	800
Tamaño de la protección	E2h/E4h	E2h/E4h
Intensidad de salida (trifásica)		
Continua (a 550 V) [A]	763	889
Intermitente (sobrecarga de 60 s) (a 550 V) [A]	839	978
Continua (a 575 / 690 V) [A]	730	850
Intermitente (sobrecarga de 60 s) (a 575/690 V) [A]	803	935
kVA continua (a 550 V) [kVA]	727	847
kVA continua (a 575 V) [KVA]	727	847
kVA continua (a 690 V) [KVA]	872	1016
Intensidad de entrada máxima		
Continua (a 550 V) [A]	735	857
Continua (a 575 V) [A]	704	819
Continua (a 690 V) [A]	704	819
Tamaño y número máximo de cables por fase (E2h)		
- Alimentación y motor sin freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Alimentación y motor con freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)
- Freno o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
Tamaño y número máximo de cables por fase (E4h)		
- Alimentación y motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
- Carga compartida o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)
Fusibles de red externos máximos [A] ²⁾	1200	1200
Pérdida estimada de potencia a 600 V [W] ^{3) 4)}	10346	12723
Pérdida estimada de potencia a 690 V [W] ^{3) 4)}	10066	12321
Rendimiento ⁴⁾	0,98	0,98
Frecuencia de salida [Hz]	0-590	0-590
Desconexión por sobrettemperatura del disipador [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de control [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de potencia [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de potencia del ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de entrada activa [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)

Tabla 9.4 Especificaciones técnicas, alimentación de red 3 × 525-690 V CA

1) Calibre de cables estadounidense.

2) Consulte las clasificaciones de los fusibles en capítulo 9.7 Fusibles.

3) La pérdida de potencia típica se calcula en condiciones normales y se espera que esté comprendida dentro de ±15 % (la tolerancia está relacionada con las distintas condiciones de cable y tensión). Estos valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de IE/IE3). Los motores que tienen un rendimiento inferior contribuyen a la pérdida de potencia del convertidor de frecuencia. Esto es aplicable al dimensionamiento de la refrigeración del convertidor de frecuencia. Si la frecuencia de conmutación es superior a los ajustes predeterminados, las pérdidas de potencia pueden aumentar. Se incluyen los consumos de energía habituales del LCP y de la tarjeta de control. Para conocer los datos de pérdida de potencia conforme a la norma EN 50598-2, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency. Las opciones y carga del cliente pueden sumar hasta 30 W a las pérdidas, aunque normalmente una tarjeta de control a plena carga y las opciones para las ranuras A o B solo añaden 4 W cada una.

4) Se mide utilizando cables de motor apantallados de 5 m y en condiciones de carga y frecuencia nominales. Rendimiento medido en corriente nominal. Para conocer la clase de rendimiento energético, consulte el capítulo 9.4 Condiciones ambientales. Para conocer las pérdidas a carga parcial, consulte www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.2 Fuente de alimentación de red

Fuente de alimentación de red (L1, L2 y L3)

Tensión de alimentación 380-500 V ±10 %, 525-690 V ±10 %

Tensión de red baja / corte de tensión 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 enlace de CC desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que generalmente es un 15 % inferior a 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.

Frecuencia de alimentación 50/60 Hz ±5 %

Máximo desequilibrio transitorio entre fases de red 3,0 % de la tensión de alimentación nominal¹⁾

Factor de potencia real (λ) $\geq 0,9$ nominal con carga nominal

Factor de potencia de desplazamiento ($\cos \Phi$) prácticamente uno (>0,98)

Conmutación en la alimentación de entrada L1, L2 y L3 (arranques) Una vez cada dos minutos, como máximo

Entorno según la norma EN 60664-1 Categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2

El convertidor es adecuado para utilizarse en un circuito capaz de proporcionar una intensidad nominal de cortocircuito máxima de 100 kA a 480/600 V.

1) Cálculos basados en las normas UL / CEI 61800-3.

9.3 Salida del motor y datos del motor

Salida del motor (U, V y W)

Tensión de salida 0-100 % de la tensión de alimentación

Frecuencia de salida 0-590 Hz¹⁾

Interruptor en la salida Ilimitada

Tiempos de rampa 0,01-3600 s

1) Dependiente de la potencia y de la tensión.

Características de par

Par de arranque (par constante) Máximo del 150 % durante 60 s¹⁾²⁾

Par de sobrecarga (par constante) Máximo del 150 % durante 60 s¹⁾²⁾

1) Porcentaje relativo a la corriente nominal del convertidor de frecuencia.

2) Una vez cada 10 minutos.

9.4 Condiciones ambientales

Ambiente

Alojamiento E1h/E2h IP21 / Tipo 1 e IP54 / Tipo 12

Alojamiento E3h/E4h IP20/chasis

Prueba de vibraciones (estándar/reforzada) 0,7 g/1,0 g

Humedad relativa 5-95 % (CEI 721-3-3); clase 3K3 (sin condensación) durante el funcionamiento

Entorno agresivo (CEI 60068-2-43) prueba H₂S Clase Kd

Gases agresivos (CEI 60721-3-3) clase 3C3

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

Temperatura ambiente (con modo de conmutación SFAVM)

- con reducción de potencia Máximo 55 °C (máximo 131 °F)¹⁾

- con potencia de salida completa de motores EFF2 típicos (hasta un 90 % de la intensidad de salida) Máximo 50 °C (máximo 122 °F)¹⁾

- a plena intensidad de salida continua del convertidor de frecuencia Máximo 45 °C (máximo 113 °F)¹⁾

Temperatura ambiente mínima durante el funcionamiento a escala completa 0 °C (32 °F)

Temperatura ambiente mínima con rendimiento reducido 10 °C (50 °F)

Temperatura durante el almacenamiento/transporte De -25 a 65/70 °C (de -13 a 149/158 °F)

Altitud máxima sobre el nivel del mar sin reducción de potencia 1000 m (3281 ft)

Altitud máxima sobre el nivel del mar con reducción de potencia 3000 m (9842 ft)

1) Si desea obtener más información sobre la reducción de potencia, consulte la Guía de diseño específica del producto.

Normas CEM, emisión EN 61800-3

Normas CEM, inmunidad EN 61800-3

Clase de rendimiento energético²⁾ IE2

2) Determinada conforme a la norma EN 50598-2 en:

- Carga nominal.
- 90 % de la frecuencia nominal.
- Ajustes de fábrica de la frecuencia de conmutación.
- Ajustes de fábrica del patrón de conmutación.

9.5 Especificaciones del cable

Longitudes de cable y secciones transversales para cables de control¹⁾

Longitud máxima del cable de motor, apantallado/blindado 150 m (492 ft)

Longitud máxima del cable de motor, cable no apantallado / no blindado 300 m (984 ft)

Sección transversal máxima al motor, la red, la carga compartida y el freno Consulte el capítulo 9.1 Datos eléctricos

Sección transversal máxima para los terminales de control (cable rígido) 1,5 mm² / 16 AWG (2 × 0,75 mm²)

Sección transversal máxima para los terminales de control (cable flexible) 1 mm² / 18 AWG

Sección transversal máxima para los terminales de control (cable con núcleo recubierto) 0,5 mm²/20 AWG

Sección transversal mínima para los terminales de control 0,25 mm² / 23 AWG

1) Para cables de alimentación, consulte las tablas de datos eléctricos en el capítulo 9.1 Datos eléctricos.

9.6 Entrada/salida de control y datos de control

Entradas digitales

Entradas digitales programables 4 (6)

Número de terminal 18, 19, 27¹⁾, 29¹⁾, 32, 33

Lógica PNP o NPN

Nivel de tensión 0-24 V CC

Nivel de tensión, 0 lógico PNP <5 V CC

Nivel de tensión, 1 lógico PNP >10 V CC

Nivel de tensión, 0 lógico NPN >19 V CC

Nivel de tensión, 1 lógico NPN <14 V CC

Tensión máxima de entrada 28 V CC

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 4 kΩ

Todas las entradas digitales están galvánicamente aisladas de la tensión de alimentación (PELV) y de otros terminales de tensión alta.

1) Los terminales 27 y 29 también pueden programarse como salidas.

Entradas analógicas

N.º de entradas analógicas 2

Número de terminal 53, 54

Modos Tensión o intensidad

Selección de modo Interruptores A53 y A54

Modo tensión Interruptor A53 / A54 = (U)

Nivel de tensión De -10 V a +10 V (escalable)

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 10 kΩ

Tensión máxima ±20 V

Modo de intensidad Interruptor A53 / A54 = (I)

Nivel de intensidad De 0/4 a 20 mA (escalable)

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 200 Ω

Intensidad máxima 30 mA

Resolución de entradas analógicas 10 bit (signo +)

Precisión de las entradas analógicas	Error máximo del 0,5 % de la escala total
Ancho de banda	100 Hz

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

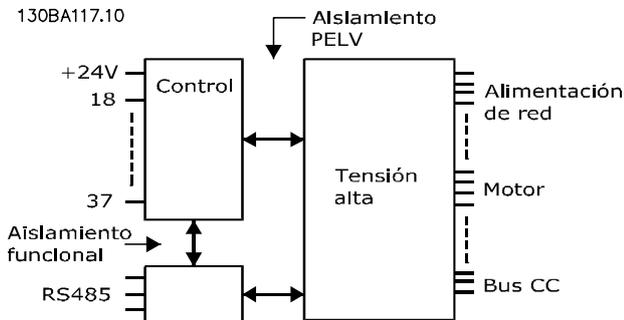


Ilustración 9.1 Aislamiento PELV

Entradas de pulsos	
Entradas de pulsos programables	2
Número de terminal de pulso	29, 33
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	110 kHz (en contrafase)
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	5 kHz (colector abierto)
Frecuencia mínima en los terminales 29 y 33	4 Hz
Nivel de tensión	Consulte las <i>Entradas digitales</i> en el capítulo 9.6 <i>Entrada/salida de control y datos de control</i>
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, R _i	Aproximadamente 4 kΩ
Precisión de la entrada de pulsos (0,1-1 kHz)	Error máximo: un 0,1 % de la escala completa

Salida analógica	
Número de salidas analógicas programables	1
Número de terminal	42
Rango de intensidad en la salida analógica	0/4-20 mA
Carga de resistencia máxima a común en la salida analógica	500 Ω
Precisión en la salida analógica	Error máximo: 0,8 % de escala completa
Resolución en la salida analógica	8 bit

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

Tarjeta de control, comunicación serie RS485

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 RS485 se encuentra separado funcionalmente de otros circuitos centrales y galvánicamente aislado de la tensión de alimentación (PELV).

Salidas digitales	
Salidas digitales / de pulsos programables	2
Número de terminal	27, 29 ¹⁾
Nivel de tensión en la salida digital / salida de frecuencia	0-24 V
Intensidad de salida máxima (disipador o fuente)	40 mA
Carga máxima en salida de frecuencia	1 kΩ
Carga capacitiva máxima en salida de frecuencia	10 nF
Frecuencia de salida mín. en salida de frecuencia	0 Hz
Frecuencia de salida máxima en salida de frecuencia	32 kHz
Precisión de salida de frecuencia	Error máximo: 0,1 % de la escala total
Resolución de salidas de frecuencia	12 bits

1) 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 tensión alta.

Tarjeta de control, salida de 24 V CC

Número de terminal	12, 13
Carga máxima	200 mA

El suministro externo de 24 V CC está galvánicamente aislado de la tensión de alimentación (PELV), aunque tiene el mismo potencial que las entradas y salidas analógicas y digitales.

Salidas de relé

Salidas de relé programables	2
Sección transversal máxima para terminales de relé	2,5 mm ² (12 AWG)
Sección transversal mínima para terminales de relé	0,2 mm ² (30 AWG)
Longitud del cable pelado	8 mm (0,3 in)
N.º de terminal del relé 01	1-3 (desconexión), 1-2 (conexión)
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga mínima del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente conforme a la norma EN 60664-1	Categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2
N.º de terminal del relé 02	4-6 (desconexión), 4-5 (conexión)
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Carga mínima del terminal en 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente conforme a la norma EN 60664-1	Categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2

1) CEI 60947 partes 4 y 5.

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

2) Categoría de sobretensión II.

3) Aplicaciones UL 300 V CA 2 A.

Tarjeta de control, salida de +10 V CC

Número de terminal	50
Tensión de salida	10,5 V ±0,5 V
Carga máxima	25 mA

El suministro de 10 V CC está galvánicamente aislado de la tensión de alimentación (PELV) y de los demás terminales de tensión alta.

Características de control

Resolución de frecuencia de salida a 0-1000 Hz	±0,003 Hz
Tiempo de respuesta del sistema (terminales 18, 19, 27, 29, 32 y 33)	≤2 ms
Rango de control de velocidad (lazo abierto)	1:100 de velocidad síncrona
Precisión de velocidad (lazo abierto)	30-4000 r/min: error máximo de ±8 r/min

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

Rendimiento de la tarjeta de control

Intervalo de exploración 5 ms

Tarjeta de control, comunicación serie USB

USB estándar 1.1 (velocidad máxima)

Conector USB Conector de dispositivos USB tipo B

AVISO!

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 tensión alta.

La conexión USB no está galvánicamente aislada de la conexión toma a tierra. Utilice únicamente un ordenador portátil o PC aislado como conexión al terminal USB del convertidor de frecuencia o un convertidor / cable USB aislado.

9.7 Fusibles

Los fusibles garantizan que la posibilidad de daños en el convertidor de frecuencia se limite a daños en el interior de la unidad. Para garantizar la conformidad con la norma EN 50178, utilice como recambios fusibles Bussmann idénticos. Consulte la *Tabla 9.5*.

AVISO!

El uso de fusibles en el lateral de la fuente de alimentación es obligatorio para garantizar que las instalaciones cumplan las normas CEI 60364 (CE) o NEC 2009 (UL).

Tensión de entrada (V)	Número de referencia de Bussmann
380–500	170M7309
525–690	170M7342

Tabla 9.5 Opciones de fusible

Los fusibles incluidos en la *Tabla 9.5* son adecuados para su uso en circuitos capaces de proporcionar 100 000 A_{rms} (simétricos), en función de la clasificación de tensión del convertidor de frecuencia. Con los fusibles adecuados, la intensidad nominal de cortocircuito (SCCR) del convertidor es de 100 000 A_{rms}. Los convertidores E1h y E2h incluyen fusibles internos para alcanzar los 100 kA de SCCR. Los convertidores E3h y E4h deben incluir fusibles de tipo aR para alcanzar la SCCR de 100 kA.

AVISO!

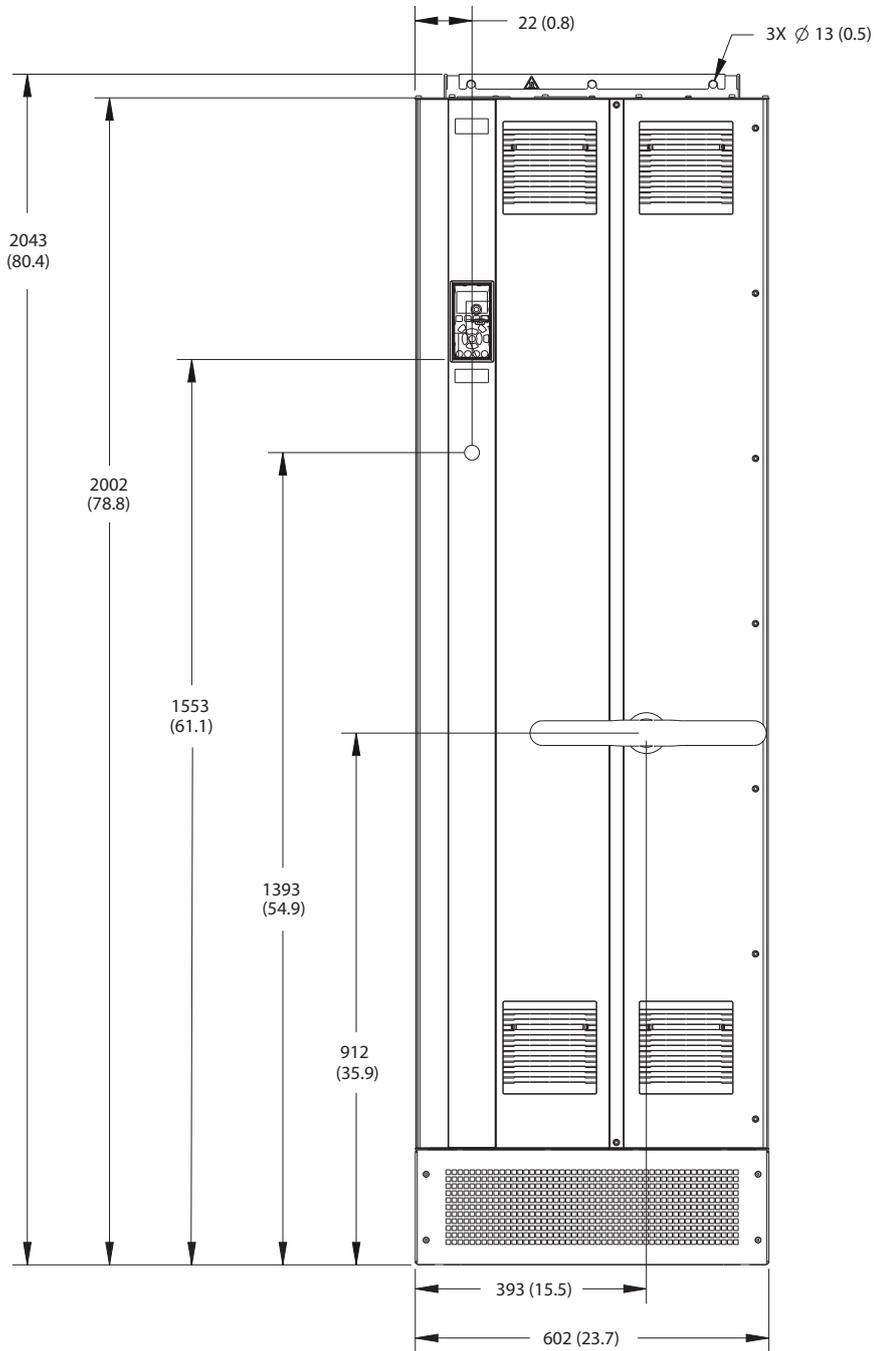
INTERRUPTOR DE DESCONEXIÓN

Todas las unidades encargadas y suministradas con interruptor de desconexión instalado en fábrica requieren fusibles de circuito derivado de clase L para cumplir la SCCR de 100 kA del convertidor. Si se utiliza un magnetotérmico, la clasificación de SCCR será de 42 kA. El fusible concreto de clase L se determina en función de la tensión de entrada y de la potencia de salida del convertidor. La tensión de entrada y la potencia de salida se indican en la placa de características del producto. Consulte el *capítulo 4.1 Elementos suministrados*.

Tensión de entrada (V)	Potencia de salida (kW)	Clasificación de cortocircuito (A)	Protección requerida
380–480	355–450	42000	Magnetotérmico
		100000	Fusible de clase L, 800 A
380–480	500–560	42000	Magnetotérmico
		100000	Fusible de clase L, 1200 A
525–690	450–630	42000	Magnetotérmico
		10000	Fusible de clase L, 800 A
525–690	710–800	42000	Magnetotérmico
		100000	Fusible de clase L, 1200 A

9.8 Dimensiones del alojamiento

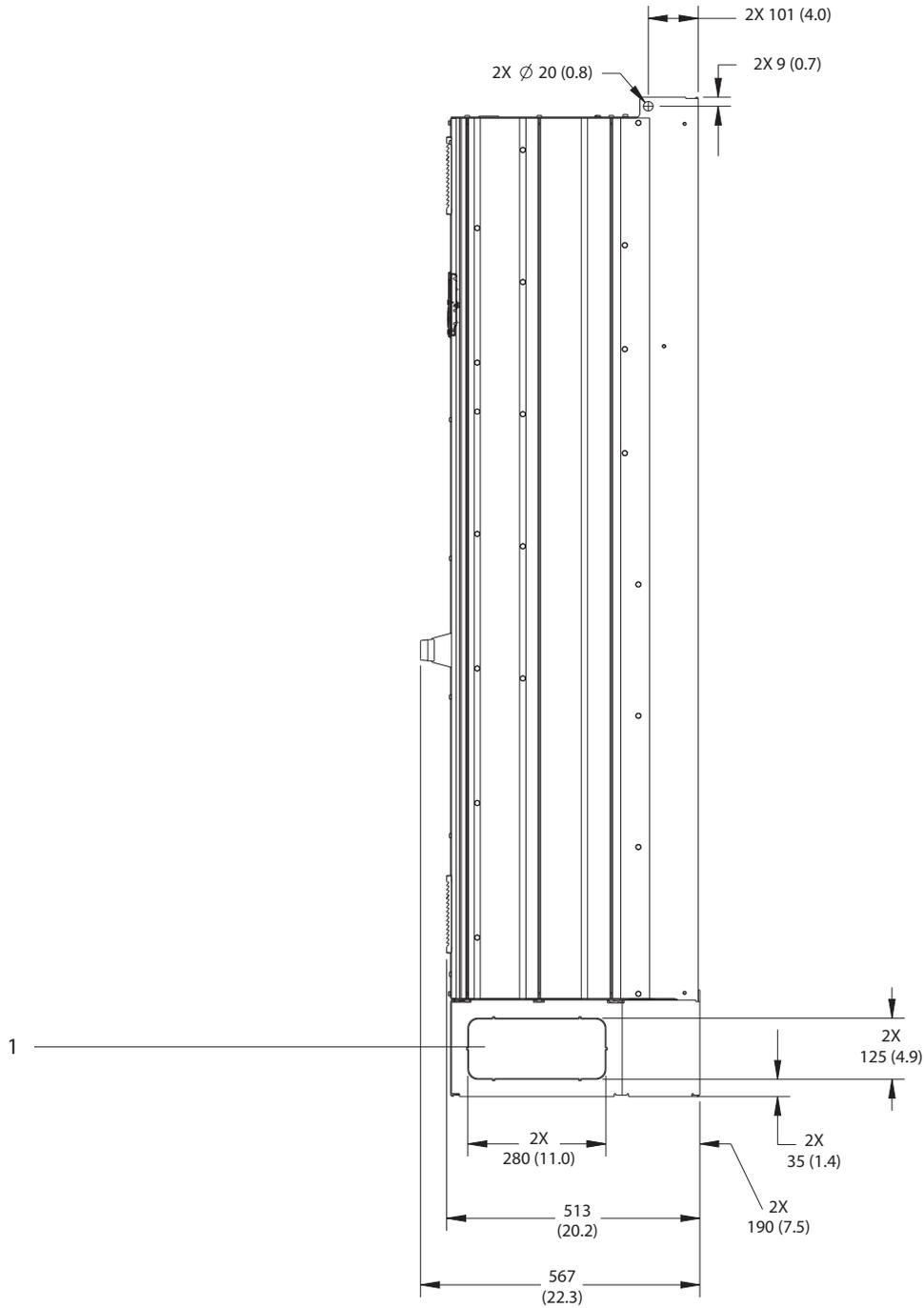
9.8.1 Dimensiones exteriores del E1h



130BF648:10

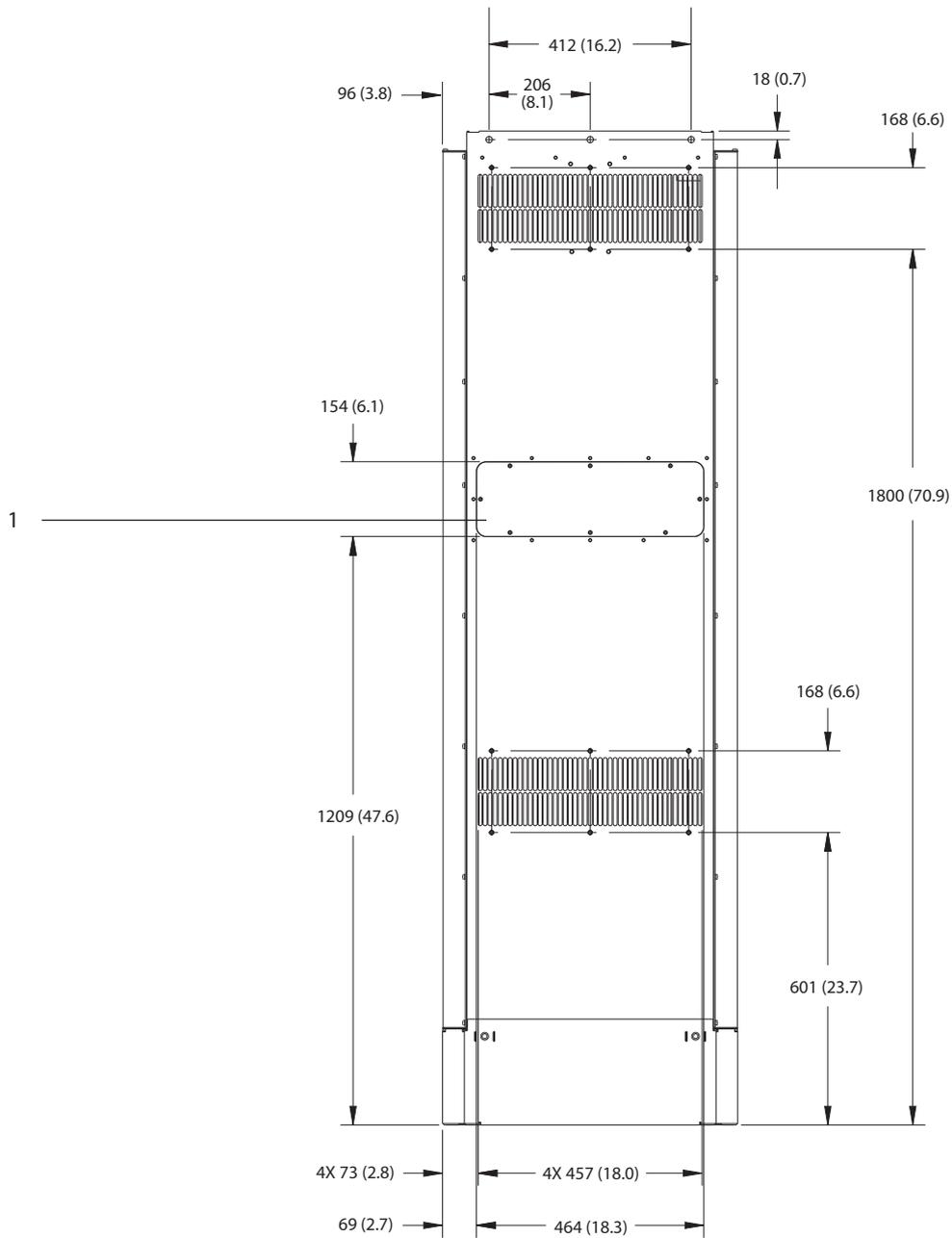
Ilustración 9.2 Vista frontal del E1h

9



1	Panel de troquel
---	------------------

Ilustración 9.3 Vista lateral del E1h

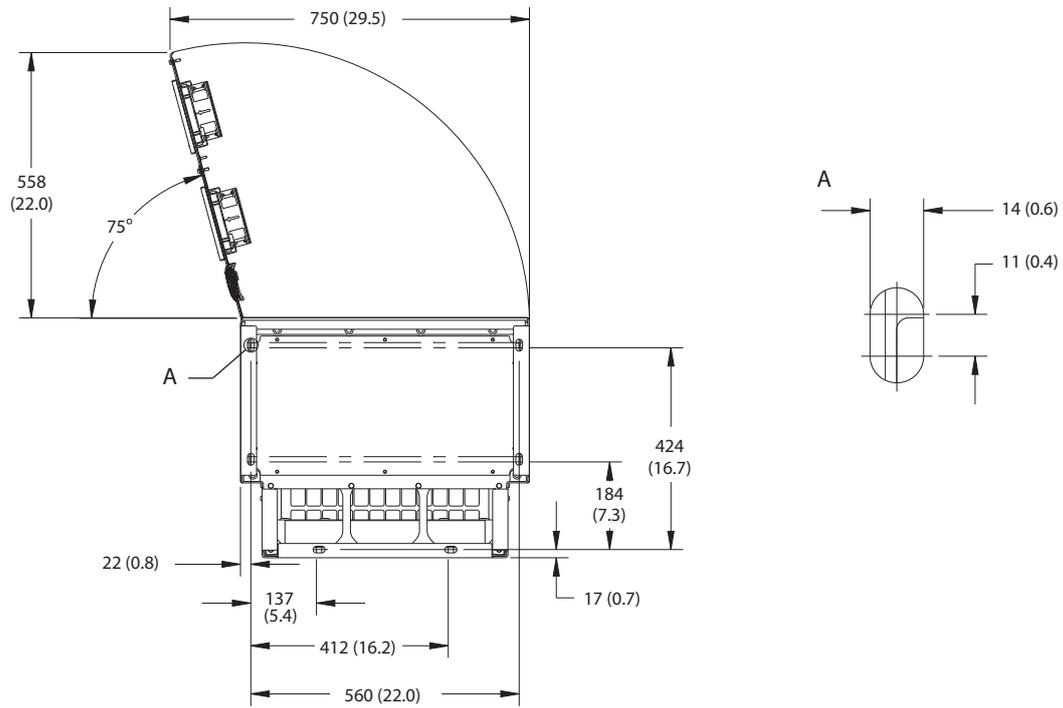


9

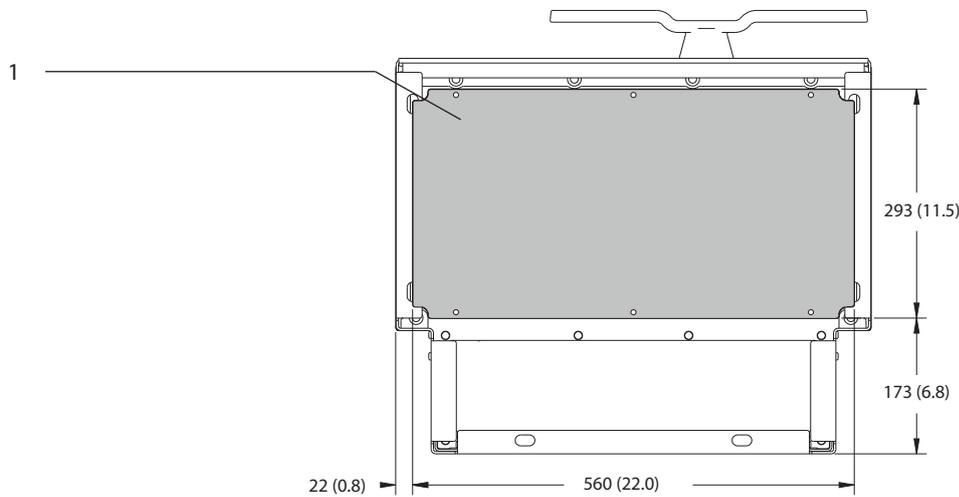
1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.4 Vista trasera del E1h

1308F651.10



9



1	Placa prensacables
---	--------------------

Ilustración 9.5 Dimensiones de la placa del prensacables y del espacio de la puerta para el E1h

9.8.2 Dimensiones exteriores del E2h

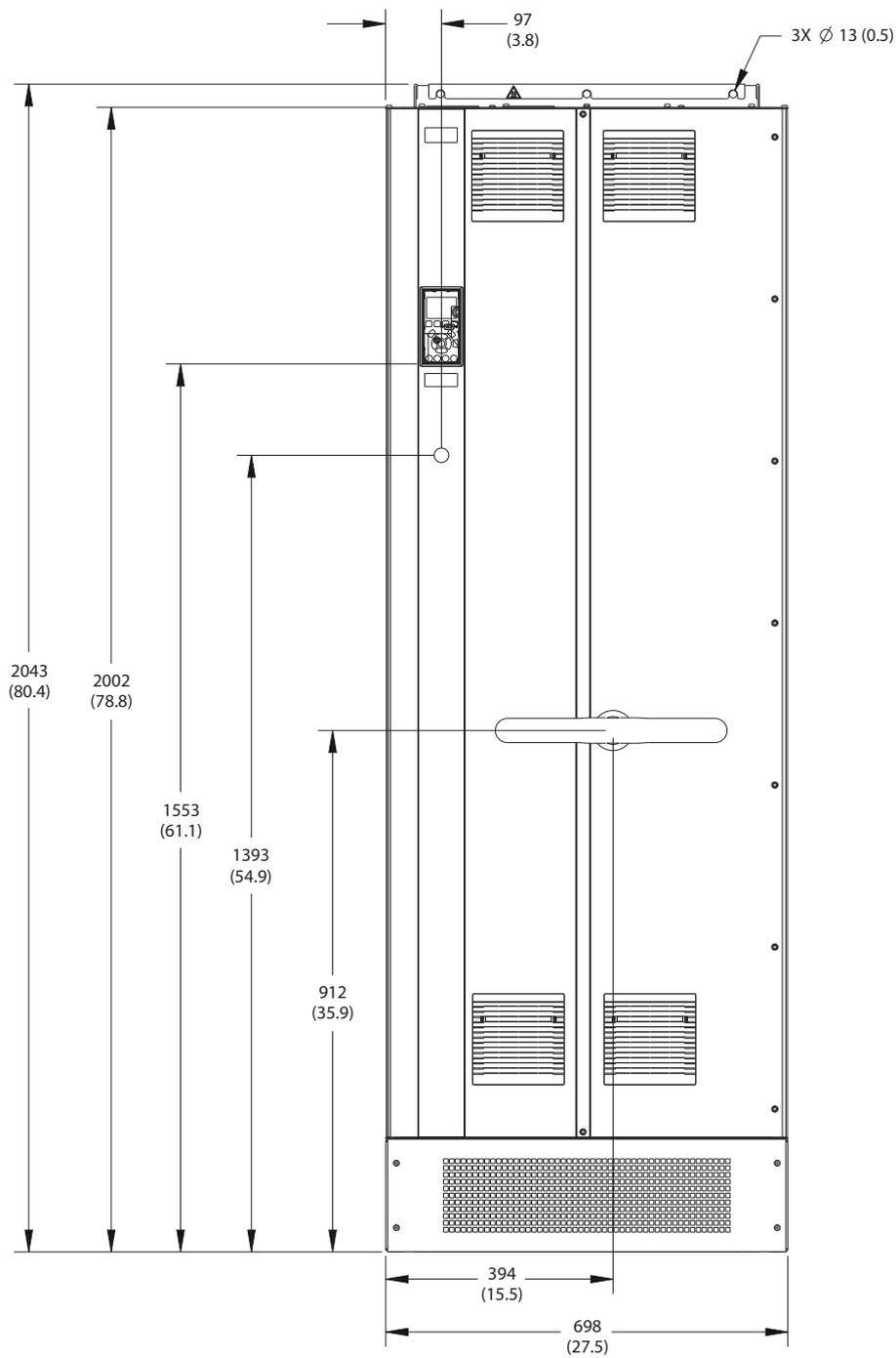
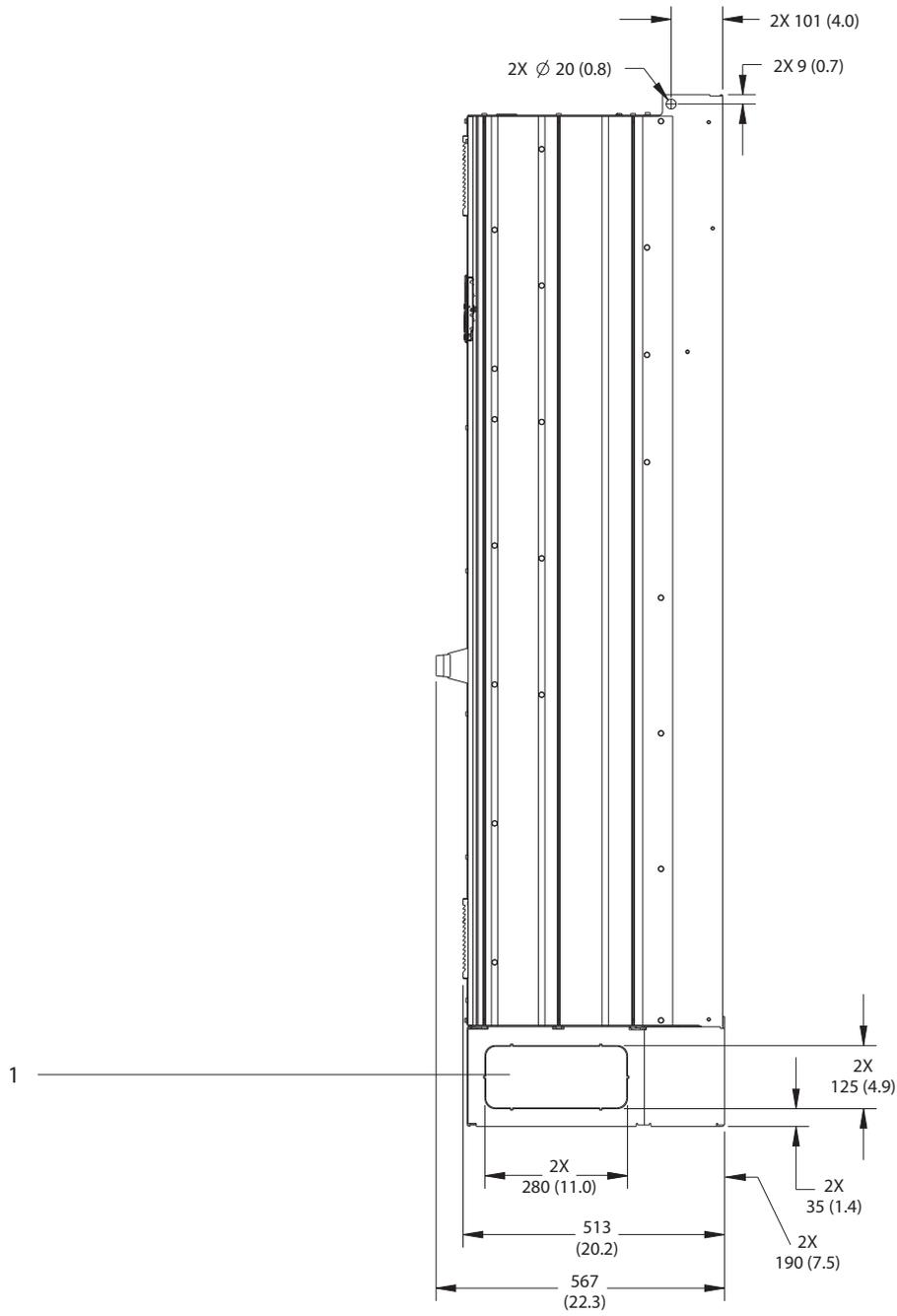


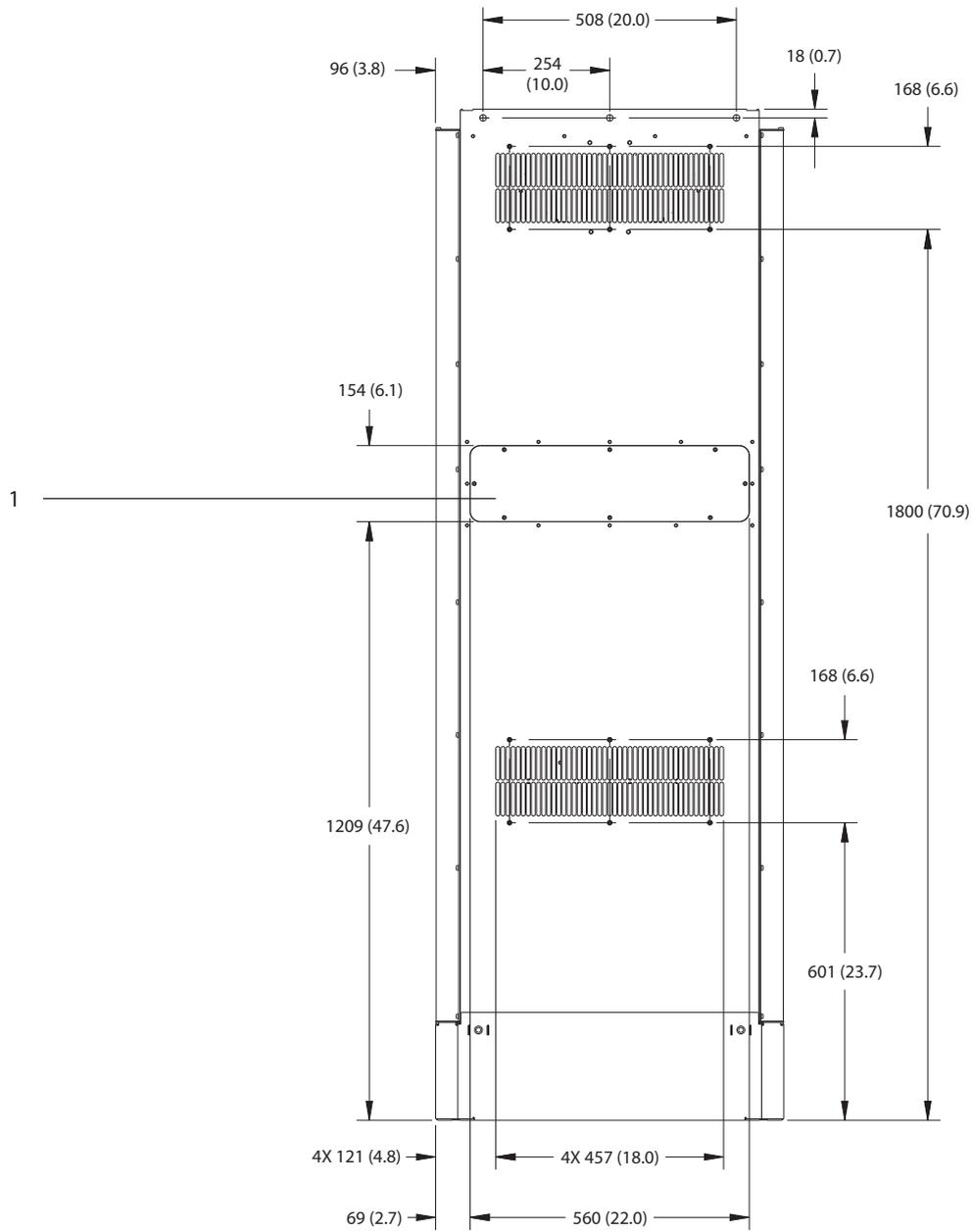
Ilustración 9.6 Vista frontal del E2h

9



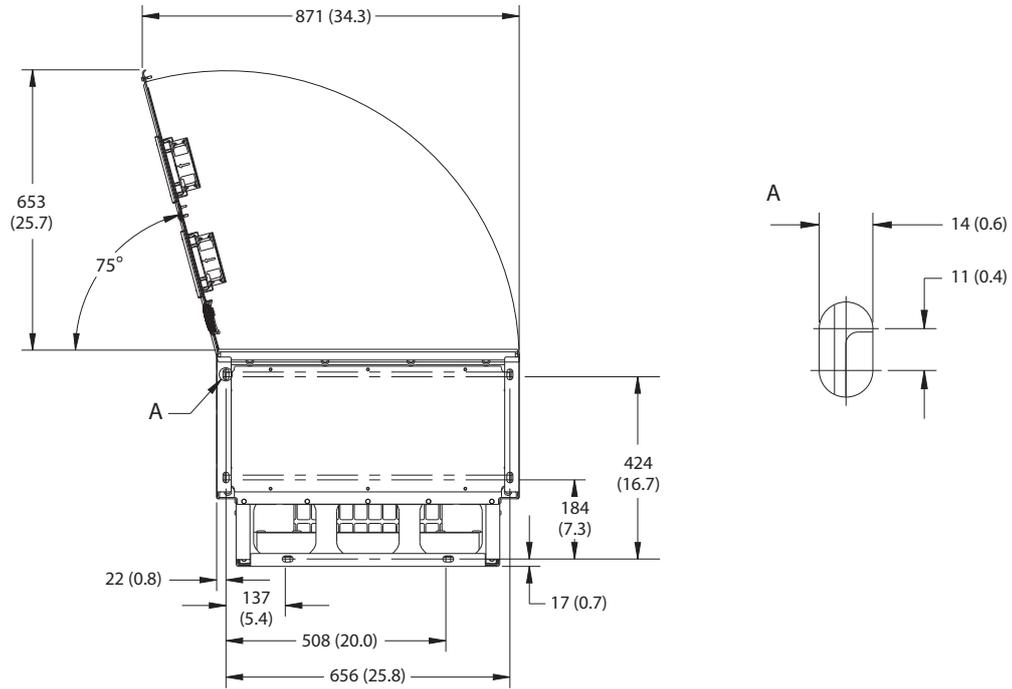
1	Panel de troquel
---	------------------

Ilustración 9.7 Vista lateral del E2h

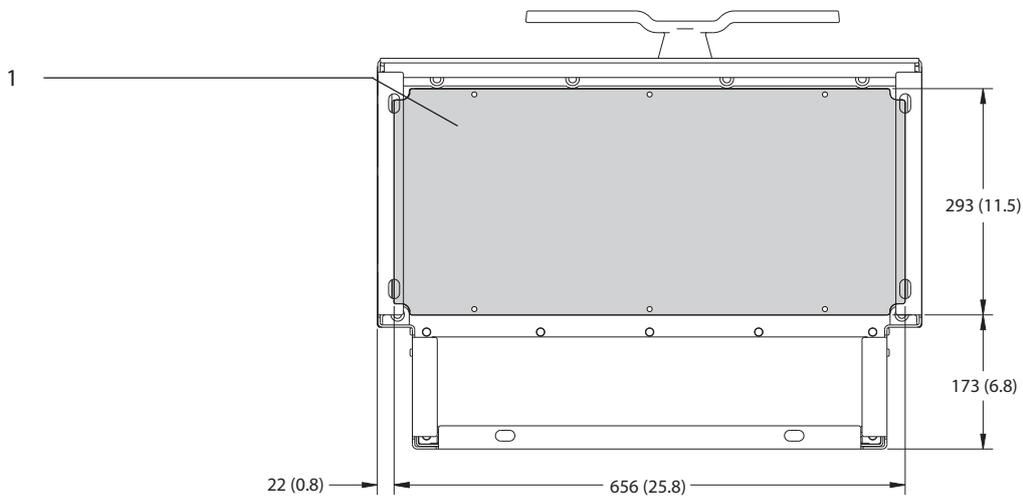


1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.8 Vista trasera del E2h



9



1	Placa prensacables
---	--------------------

Ilustración 9.9 Dimensiones de la placa del prensacables y del espacio de la puerta para el E2h

9.8.3 Dimensiones exteriores del E3h

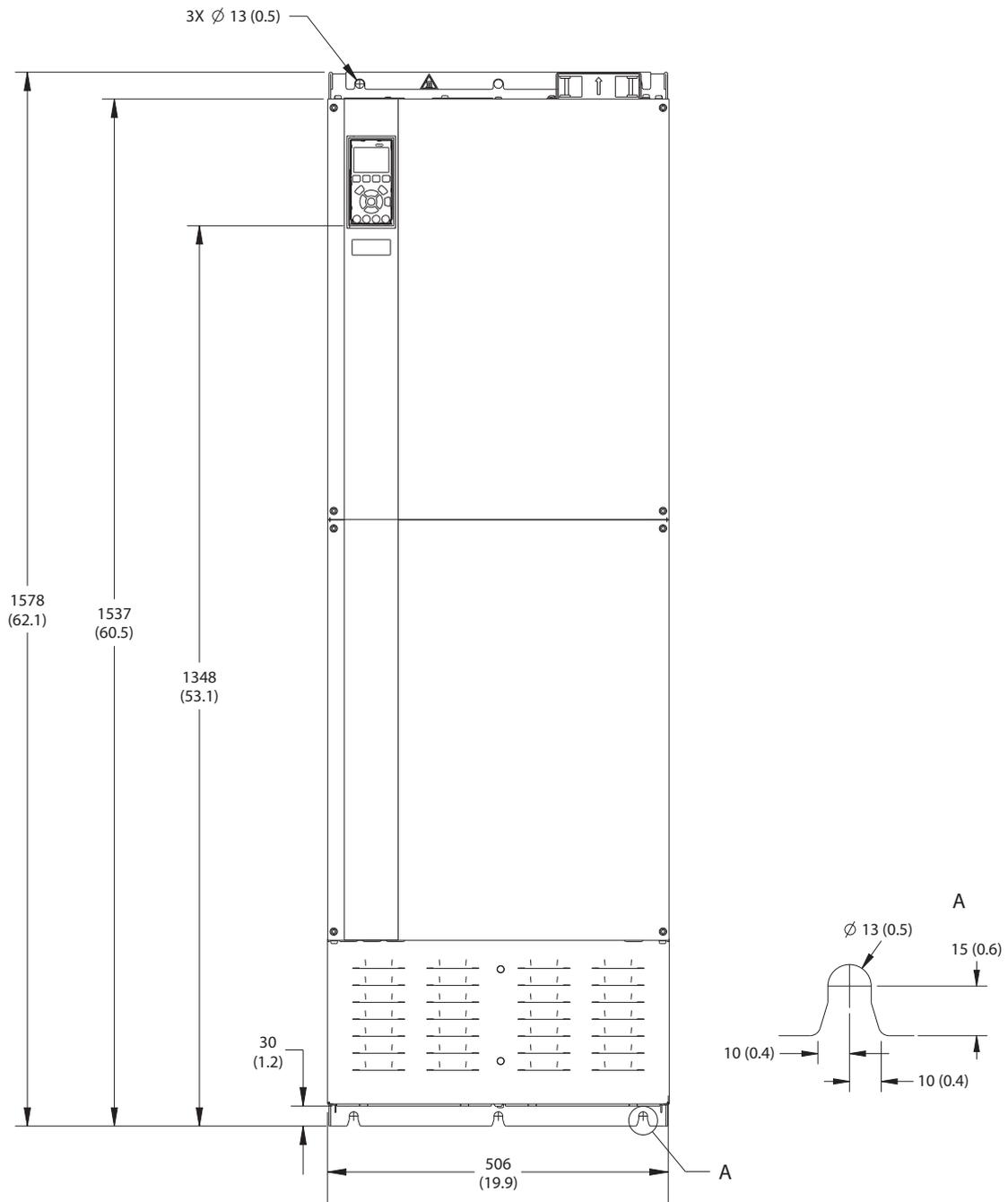


Ilustración 9.10 Vista frontal del E3h

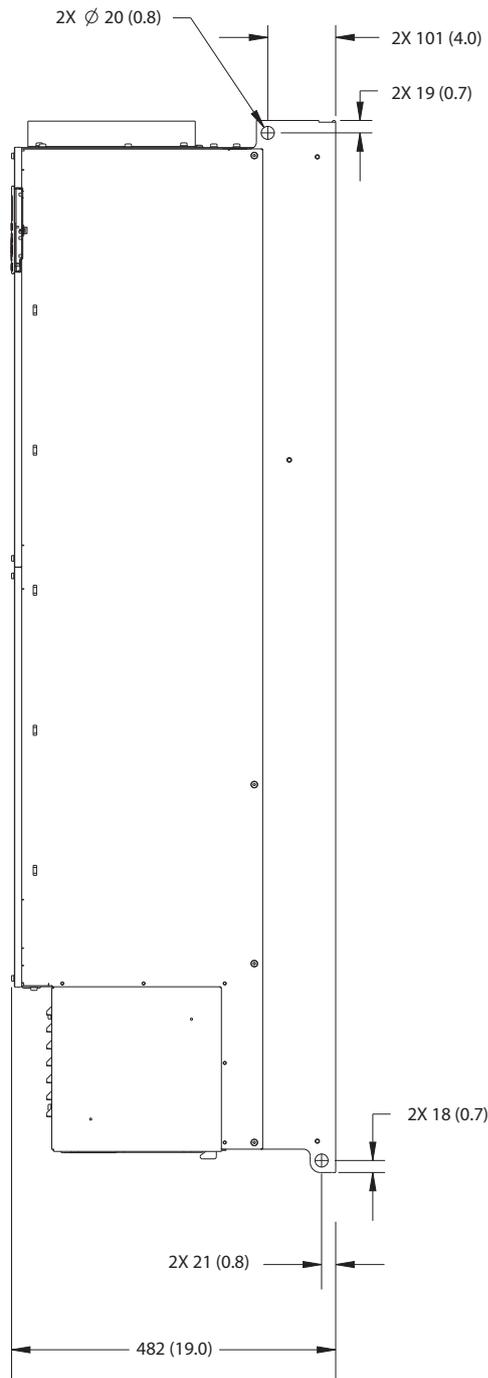
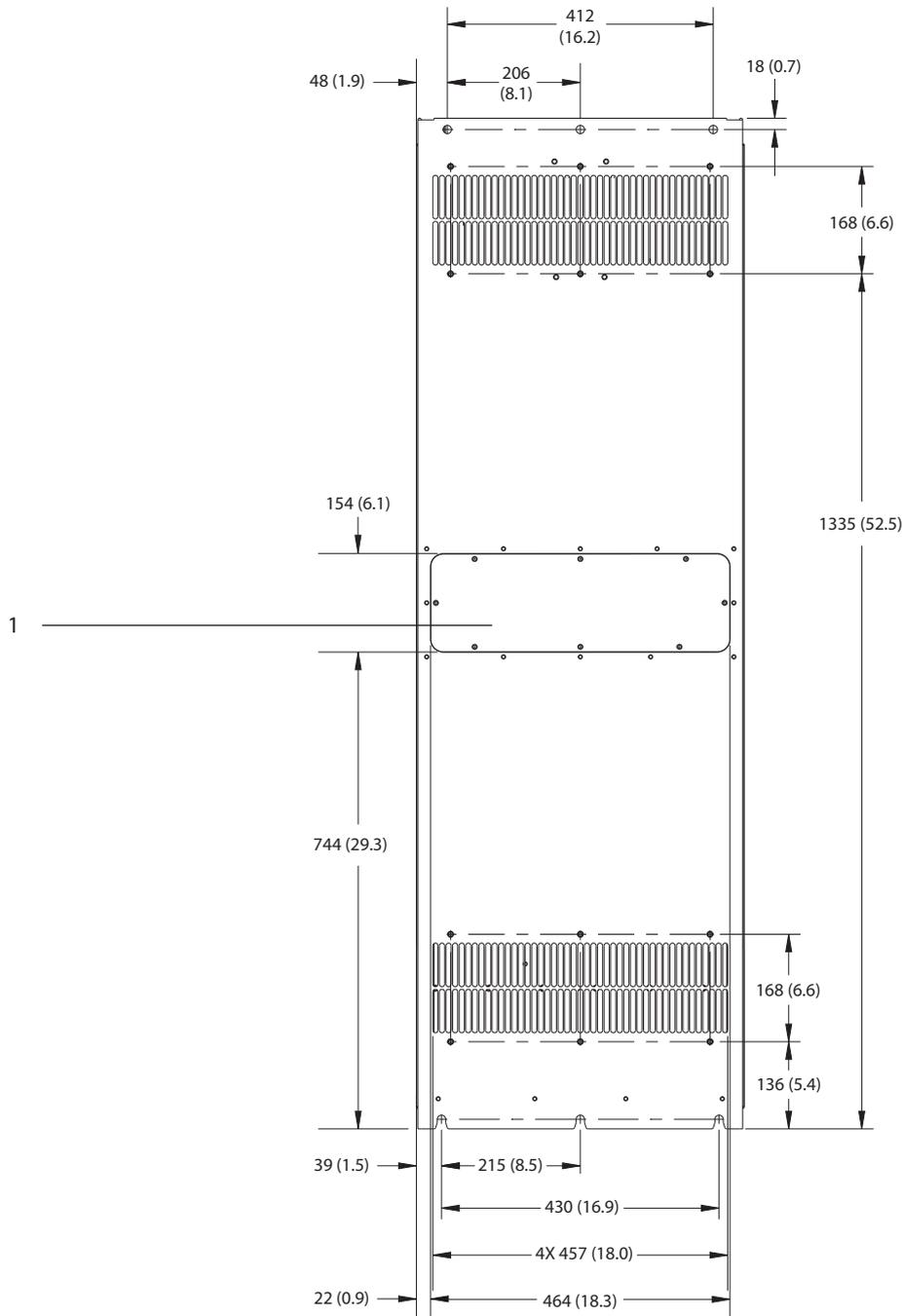


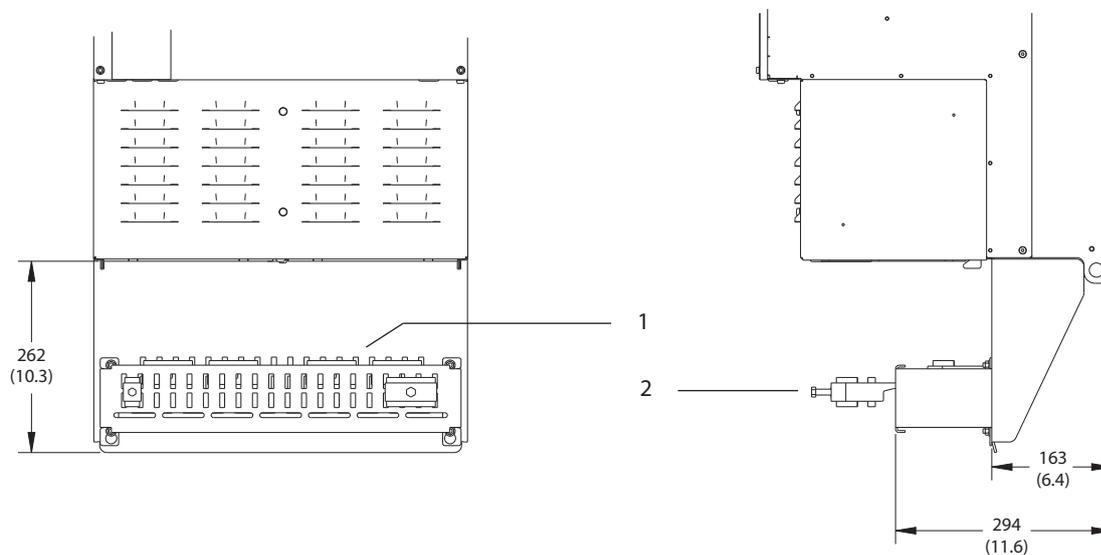
Ilustración 9.11 Vista lateral del E3h



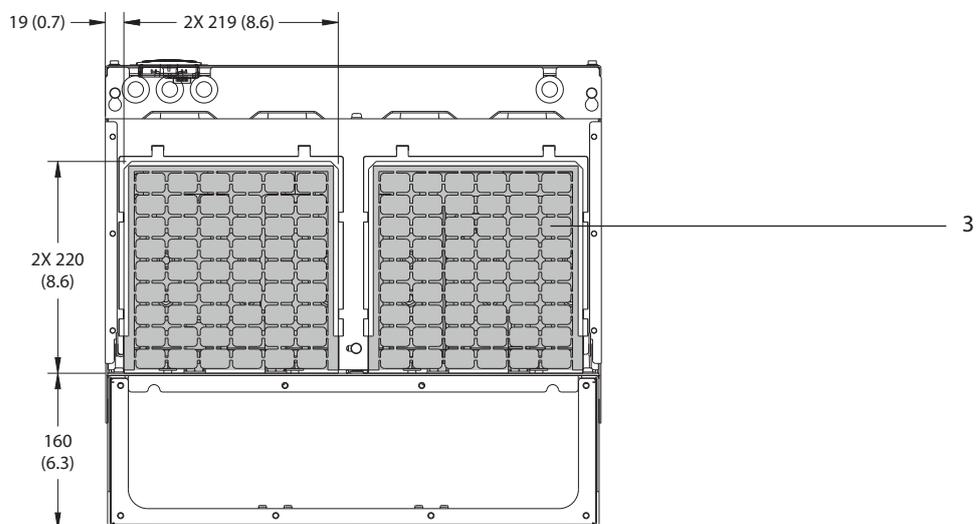
9

1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.12 Vista trasera del E3h



9



1	Terminación de pantalla RFI (estándar con la opción RFI)
2	Abrazadera de cable / CEM
3	Placa prensacables

Ilustración 9.13 Dimensiones de la placa del prensacables y de la terminación de pantalla RFI para el E3h

9.8.4 Dimensiones exteriores del E4h

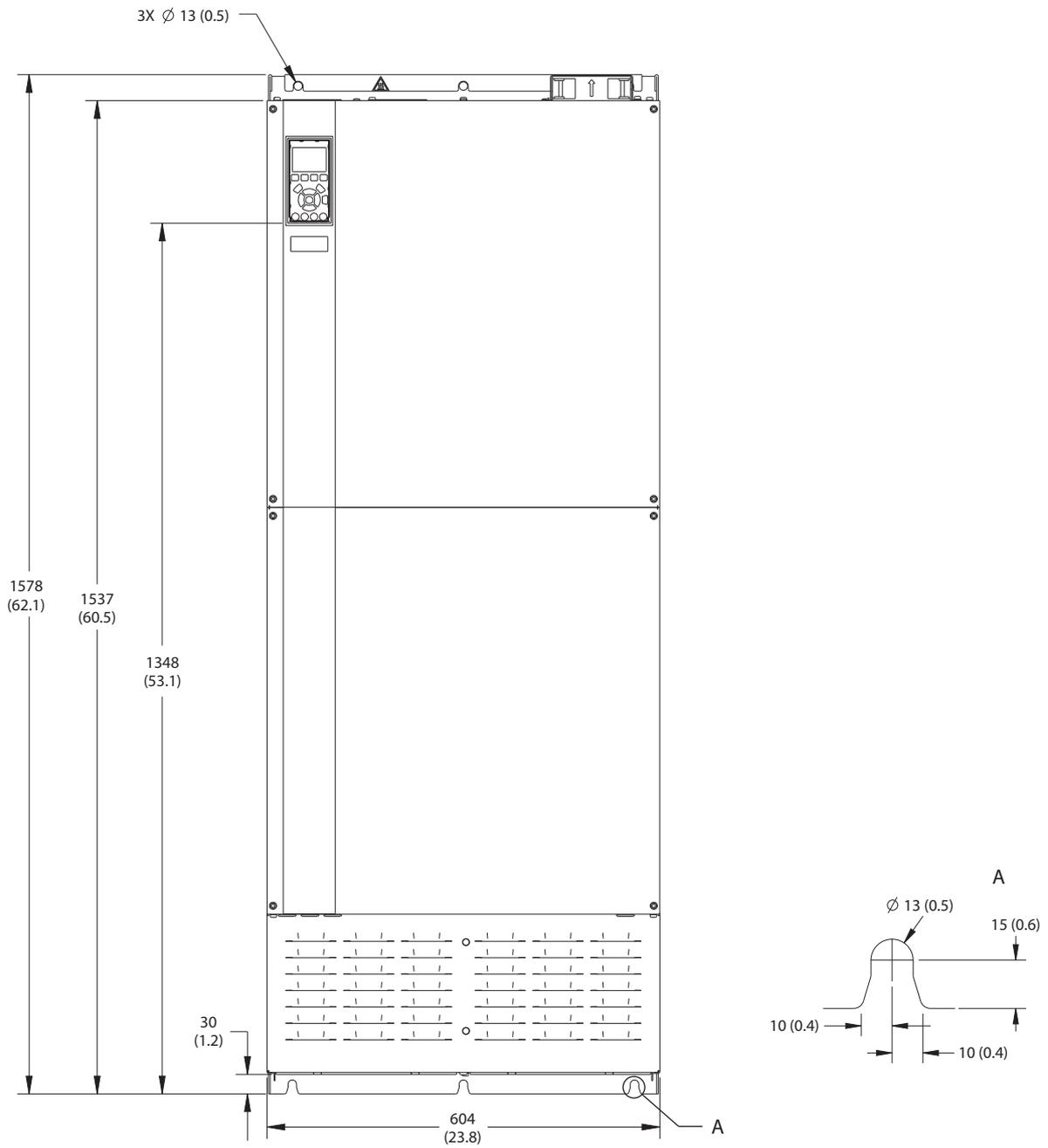
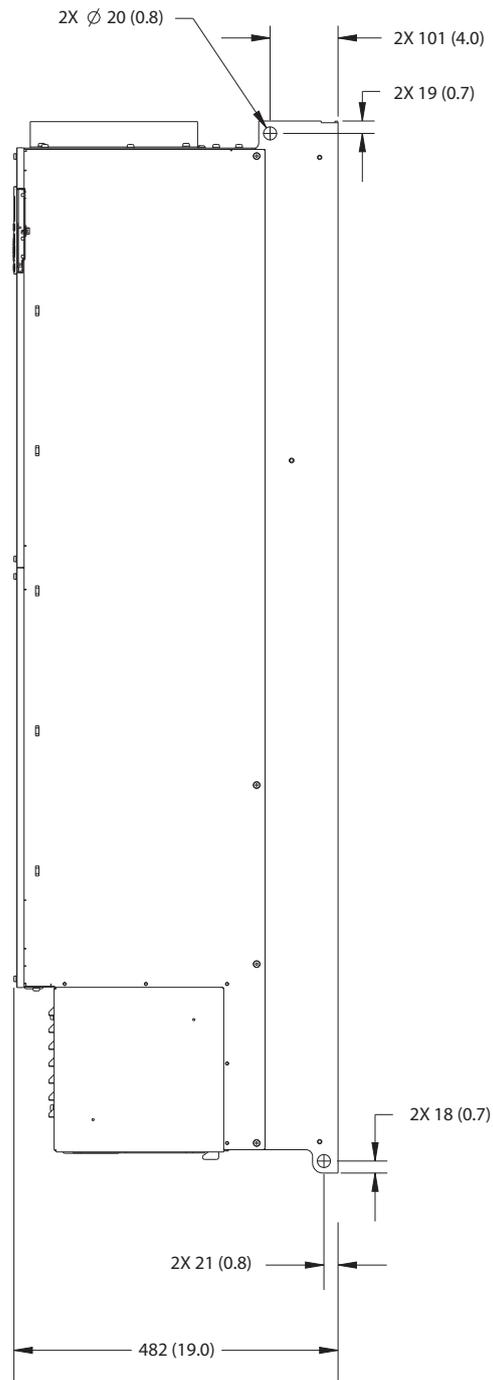
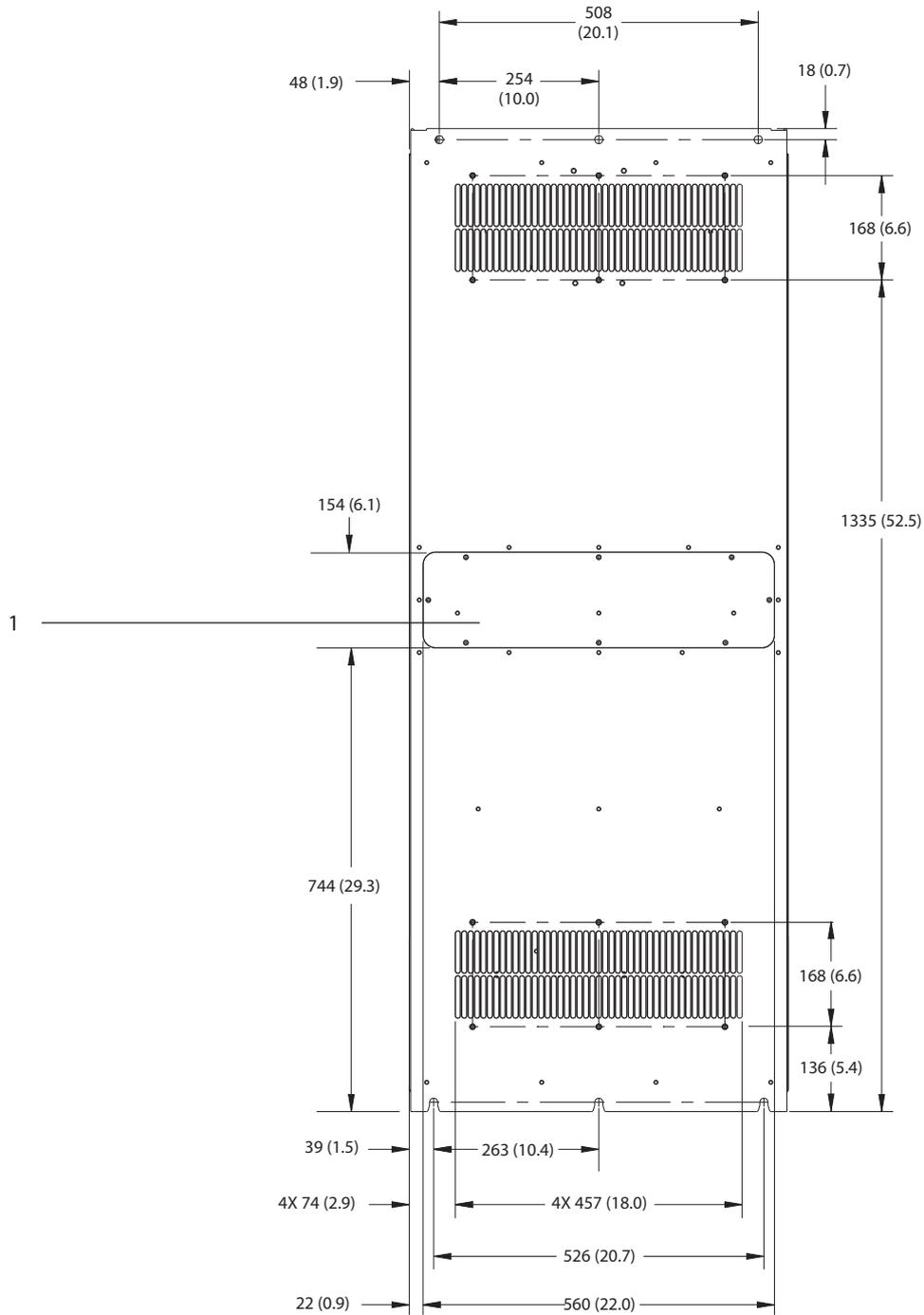


Ilustración 9.14 Vista frontal del E4h



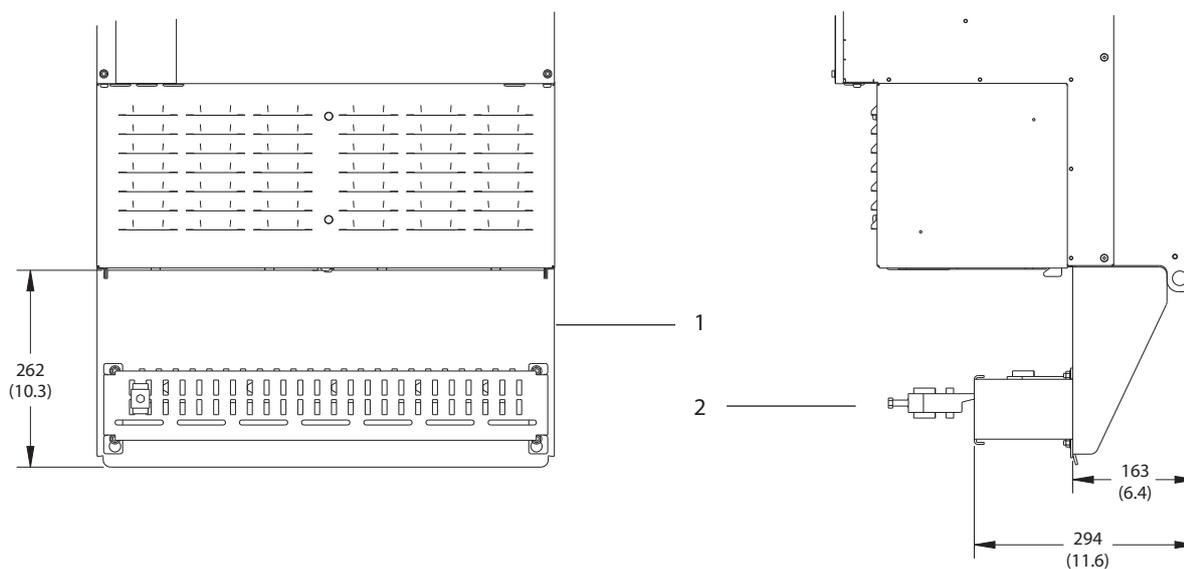
9

Ilustración 9.15 Vista lateral del E4h

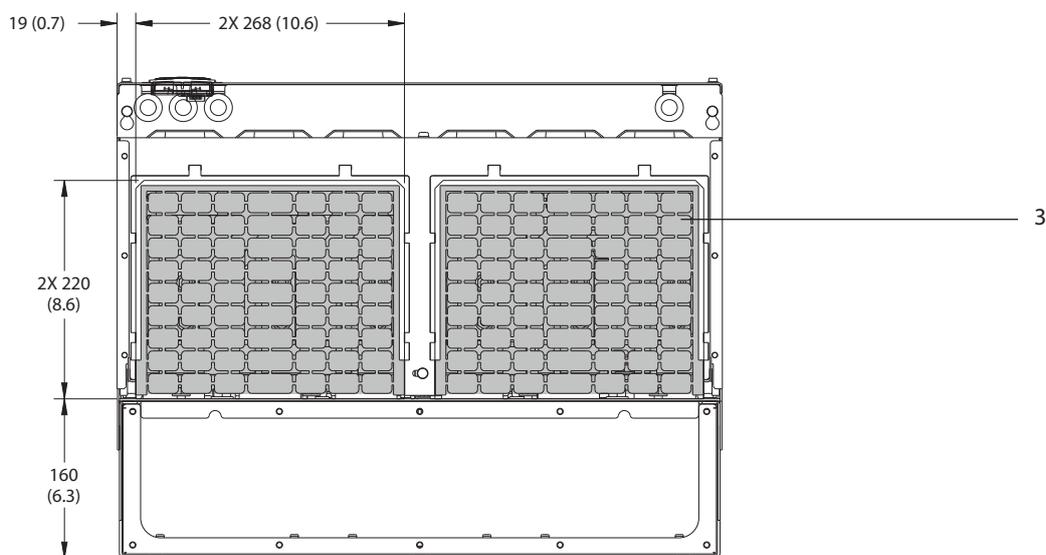


1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.16 Vista trasera del E4h



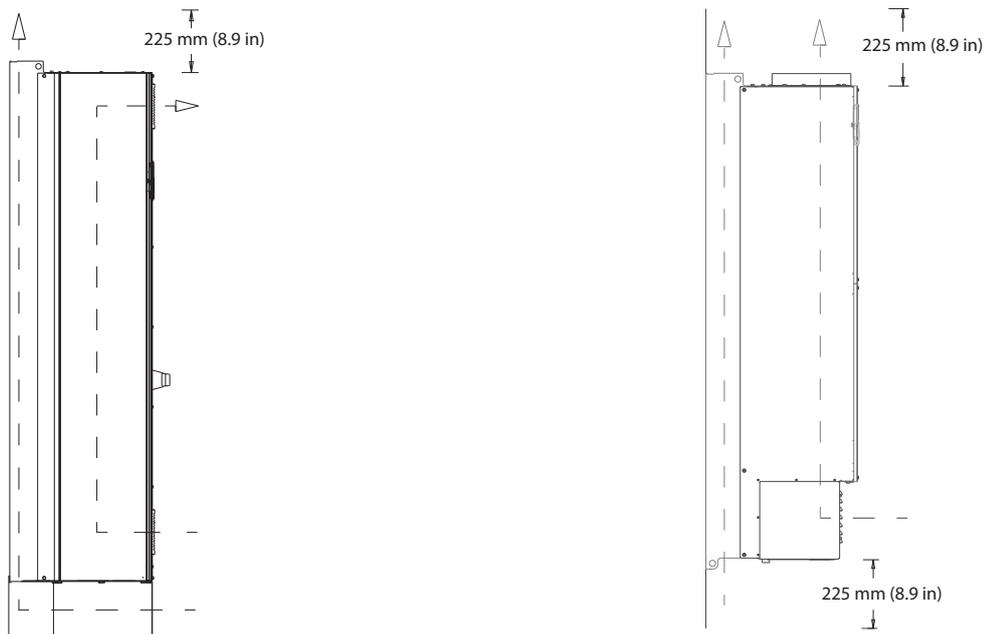
9



1	Terminación de pantalla RFI (estándar con la opción RFI)
2	Abrazadera de cable / CEM
3	Placa prensacables

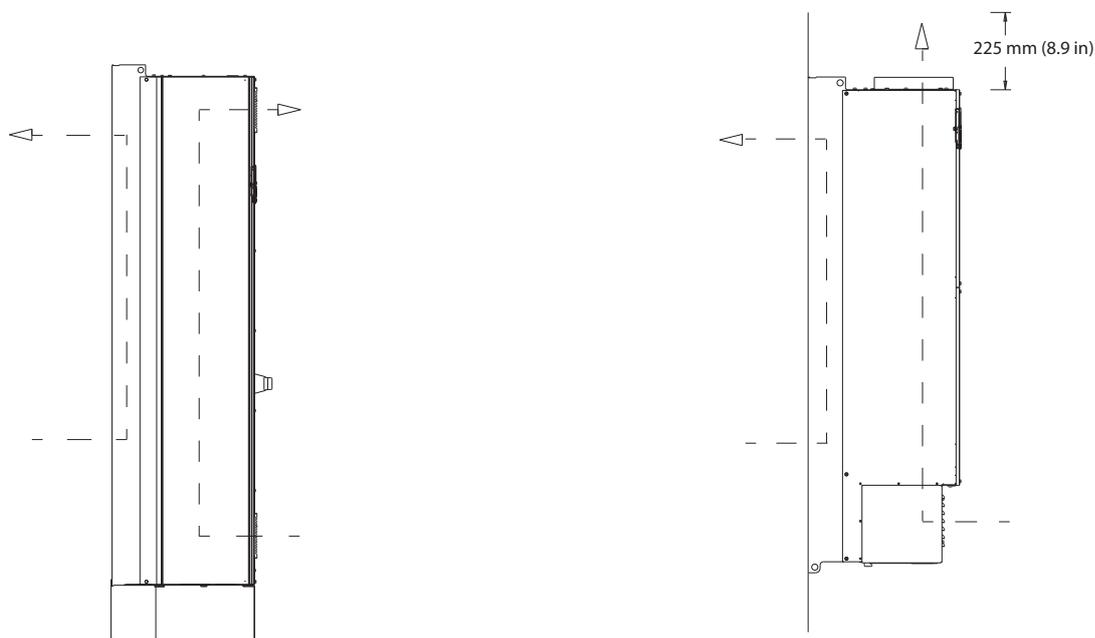
Ilustración 9.17 Dimensiones de la placa del prensacables y de la terminación de pantalla RFI para el E4h

9.9 Flujo de aire del alojamiento



130BF699.10

Ilustración 9.18 Flujo de aire para E1h/E2h (izquierda) y E3h/E4h (derecha)



130BF700.10

Ilustración 9.19 Flujo de aire con kits de refrigeración de pared posterior en E1h/E2h (izquierda) y E3h/E4h (derecha)

9.10 Clasificaciones de par de las sujeciones

Aplique el par correcto al apretar las sujeciones en las ubicaciones enumeradas en la *Tabla 9.6*. Un par demasiado alto o demasiado bajo al apretar una conexión eléctrica producirá una mala conexión. Para asegurarse de que el par de apriete sea el correcto, utilice una llave dinamométrica.

Situación	Tamaño de perno	Par [Nm (in-lb)]
Terminales de red	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminales de motor	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminales de conexión a tierra	M8/M10	9,6 (84)/19,1 (169)
Terminales de freno	M8	9,6 (84)
Terminales de carga compartida	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminales de regeneración (alojamientos E1h/E2h)	M8	9,6 (84)
Terminales de regeneración (alojamientos E3h/E4h)	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Terminales de relé	–	0,5 (4)
Tapa de la puerta/panel	M5	2,3 (20)
Placa prensacables	M5	2,3 (20)
panel de acceso a disipador	M5	3,9 (35)
Cubierta de comunicación serie	M5	2,3 (20)

Tabla 9.6 Clasificaciones de par de las sujeciones

10 Anexo

10.1 Abreviaturas y convenciones

°C	Grados Celsius
°F	Grados Fahrenheit
Ω	Ohmios
CA	Corriente alterna
AEO	Optimización automática de la energía
ACP	Procesador de control de la aplicación
AMA	Adaptación automática del motor
AWG	Calibre de cables estadounidense
UCP	Unidad central de proceso
CSIV	Valores de inicialización específicos del cliente
CT	Transformador de corriente
CC	Corriente continua
DVM	Voltímetro digital
EEPROM	Memoria de solo lectura eléctrica, programable y borrrable
CEM	Compatibilidad electromagnética
EMI	Interferencias electromagnéticas
ESD	Descarga electrostática
ETR	Relé termoelectrónico
$f_{M,N}$	Frecuencia nominal del motor
HF	frecuencia alta
HVAC	Calefacción, ventilación y aire acondicionado
Hz	Hercio
$I_{LIM.}$	Límite de intensidad
I_{INV}	Intensidad nominal de salida del convertidor
$I_{M,N}$	Corriente nominal del motor
$I_{VLT, MÁX.}$	Intensidad de salida máxima
$I_{VLT, N}$	Corriente nominal de salida suministrada por el convertidor
CEI	Comisión electrotécnica internacional
IGBT	Transistor bipolar de puerta aislada
E/S	Entrada/salida
IP	Protección Ingress
kHz	Kilohercio
kW	Kilovatio
L_d	Inductancia del eje d del motor
L_q	Inductancia del eje q del motor
LC	Inductor-condensador
LCP	Panel de control local
LED	Diodo emisor de luz
LOP	Panel de funcionamiento local
mA	Miliamperio
MCB	Magnetotérmicos en miniatura
MCO	Opción de control de movimiento
MCP	Procesador de control del motor
MCT	Herramienta de control de movimientos
MDCIC	Tarjeta de interfaz de control para varias unidades

mV	Milivoltios
NEMA	Asociación Nacional de Fabricantes de Equipos Eléctricos
NTC	Coficiente de temperatura negativa
$P_{M,N}$	Potencia nominal del motor
PCB	Placa de circuito impreso
PE	Conexión a tierra de protección
PELV	Tensión de protección muy baja
PID	Proporcional, integral y derivativo
PLC	Controlador lógico programable
REF.	Referencia
PROM	Memoria de solo lectura programable
PS	Sección de potencia
PTC	Coficiente de temperatura positiva
PWM	Modulación de la anchura de impulsos
R_s	Resistencia del estátor
RAM	Memoria de acceso aleatorio
RCD	Dispositivo de corriente diferencial
Regen	Terminales regenerativos
RFI	Interferencias de radiofrecuencia
RMS	Media cuadrática (corriente alterna)
RPM	Revoluciones por minuto
SCR	Rectificador controlado por silicio
SMPS	Fuente de alimentación del modo de conmutación
S/N	Número de serie
STO	Safe Torque Off
$T_{LIM.}$	Límite de par
$U_{M,N}$	Tensión nominal del motor
V	Voltios
VVC	Control vectorial de la tensión
X_h	Reactancia principal del motor

Tabla 10.1 Abreviaturas, acrónimos y símbolos

Convenciones

- Las listas numeradas indican procedimientos.
- Las listas de viñetas indican otra información y descripción de ilustraciones.
- El texto en cursiva indica:
 - Referencia cruzada
 - Vínculo
 - Nota al pie
 - Nombre del parámetro
 - Nombre del grupo de parámetros
 - Opción de parámetro
- Todas las dimensiones se indican en mm (pulgadas).

10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

Si configura *parámetro 0-03 Ajustes regionales* en [0] *Internacional* o [1] *Norteamérica*, cambiará los ajustes predeterminados de algunos parámetros. En *Tabla 10.2* se indican los parámetros afectados.

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

Parámetro	Valor predeterminado de parámetro internacional	Valor predeterminado de parámetro norteamericano
<i>Parámetro 0-03 Ajustes regionales</i>	Internacional	Norteamérica
<i>Parámetro 0-71 Formato de fecha</i>	DD-MM-AAAA	MM/DD/AAAA
<i>Parámetro 0-72 Formato de hora</i>	24 h	12 h
<i>Parámetro 1-20 Potencia motor [kW]</i>	1)	1)
<i>Parámetro 1-21 Potencia motor [CV]</i>	2)	2)
<i>Parámetro 1-22 Tensión motor</i>	230 V / 400 V / 575 V	208 V / 460 V / 575 V
<i>Parámetro 1-23 Frecuencia motor</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parámetro 3-03 Referencia máxima</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parámetro 3-04 Función de referencia</i>	Suma	Externa sí/no
<i>Parámetro 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM]³⁾</i>	1500 r/min	1800 r/min
<i>Parámetro 4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]⁴⁾</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parámetro 4-19 Frecuencia salida máx.</i>	100 Hz	120 Hz
<i>Parámetro 4-53 Advert. Veloc. alta</i>	1500 r/min	1800 r/min
<i>Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital</i>	Inercia	Parada externa
<i>Parámetro 5-40 Relé de función</i>	Alarma	Sin alarma
<i>Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim</i>	50	60
<i>Parámetro 6-50 Terminal 42 salida</i>	Velocidad 0-Límite Alto	Velocidad 4-20 mA
<i>Parámetro 14-20 Modo Reset</i>	Reinicio manual	Reset auto. infinito
<i>Parámetro 22-85 Velocidad punto diseño [RPM]³⁾</i>	1500 r/min	1800 r/min
<i>Parámetro 22-86 Velocidad punto diseño [Hz]</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parámetro 24-04 Referencia máx. modo incendio</i>	50 Hz	60 Hz

Tabla 10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

- 1) *Parámetro 1-20 Potencia motor [kW]* solo es visible cuando *parámetro 0-03 Ajustes regionales* está ajustado en [0] *Internacional*.
- 2) *Parámetro 1-21 Potencia motor [CV]* solo es visible cuando *parámetro 0-03 Ajustes regionales* está ajustado en [1] *Norteamérica*.
- 3) este parámetro solo será visible si *parámetro 0-02 Unidad de velocidad de motor* está ajustado a [0] *RPM*.
- 4) este parámetro solo será visible si *parámetro 0-02 Unidad de velocidad de motor* está ajustado a [1] *Hz*.

10.3 Estructura de menú de parámetros

0-0*	Operation / Display	1-10	Motor Construction	1-82	Min Speed for Function at Stop [Hz]	4-17	Torque Limit Generator Mode	5-56	Term. 33 High Frequency
0-0*	Basic Settings	1-11	VVC+ PM/SYN RM	1-86	Compressor Min. Speed for Trip [RPM]	4-18	Current Limit	5-57	Term. 33 Low Ref./Feedb. Value
0-01	Language	1-14	Damping Gain	1-87	Compressor Min. Speed for Trip [Hz]	4-19	Max Output Frequency	5-58	Term. 33 High Ref./Feedb. Value
0-02	Motor Speed Unit	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-9*	Motor Temperature	4-5*	Adj. Warnings	5-59	Pulse Filter Time Constant #33
0-03	Regional Settings	1-16	High Speed Filter Time Const.	1-90	Motor Thermal Protection	4-50	Warning Current Low	5-6*	Pulse Output
0-04	Operating State at Power-up	1-17	Voltage filter time const.	1-91	Motor External Fan	4-51	Warning Current High	5-60	Terminal 27 Pulse Output Variable
0-05	Local Mode Unit	1-2*	Motor Data	1-93	Thermistor Source	4-52	Warning Speed Low	5-61	Pulse Output Max Freq #27
0-10	Active Set-up	1-20	Motor Power [kW]	2-*	Brakes	4-53	Warning Speed High	5-62	Terminal 29 Pulse Output Variable
0-11	Programming Set-up	1-21	Motor Power [HP]	2-0*	DC-Brake	4-54	Warning Reference Low	5-63	Pulse Output Max Freq #29
0-12	This Set-up Linked to	1-22	Motor Voltage	2-00	DC Hold/Preheat Current	4-55	Warning Reference High	5-64	Pulse Output Max Freq #X30/6
0-13	Readout: Linked Set-ups	1-23	Motor Frequency	2-01	DC Brake Current	4-56	Warning Feedback Low	5-8*	I/O Options
0-14	Readout: Prog. Set-ups / Channel	1-24	Motor Current	2-02	DC Braking Time	4-57	Warning Feedback High	5-9*	Bus Controlled
0-2*	LCP Display	1-25	Motor Nominal Speed	2-03	DC Brake Cut In Speed [RPM]	4-58	Missing Motor Phase Function	5-90	Digital & Relay Bus Control
0-20	Display Line 1.1 Small	1-26	Motor Cont. Rated Torque	2-04	DC Brake Cut In Speed [Hz]	4-59	Motor Check At Start	5-93	Pulse Out #27 Bus Control
0-21	Display Line 1.2 Small	1-28	Motor Rotation Check	2-06	Parking Current	4-6*	Speed Bypass	5-94	Pulse Out #27 Timeout Preset
0-22	Display Line 1.3 Small	1-29	Automatic Motor Adaptation (AMA)	2-07	Parking Time	4-61	Bypass Speed From [RPM]	5-95	Pulse Out #29 Bus Control
0-23	Display Line 2 Large	1-3*	Adv. Motor Data	2-10	Brake Energy Funct.	4-62	Bypass Speed To [RPM]	5-96	Pulse Out #X30/6 Bus Control
0-24	Display Line 3 Large	1-30	Stator Resistance (Rs)	2-16	AC brake Max. Current	4-63	Semi-Auto Bypass Set-up	5-98	Pulse Out #X30/6 Timeout Preset
0-25	My Personal Menu	1-31	Rotor Resistance (Rr)	3-*	Reference / Ramps	5-*	Digital In/Out	6-*	Analog In/Out
0-3*	LCP Custom Readout	1-35	Main Reactance (Xh)	3-0*	Reference Limits	5-0*	Digital I/O Mode	6-0*	Analog I/O Mode
0-30	Custom Readout Unit	1-36	Iron Loss Resistance (Re)	3-02	Minimum Reference	5-00	Digital I/O Mode	6-00	Live Zero Timeout Time
0-31	Custom Readout Min Value	1-37	d-axis Inductance (Ld)	3-03	Maximum Reference	5-01	Terminal 27 Mode	6-01	Live Zero Timeout Function
0-32	Custom Readout Max Value	1-38	q-axis Inductance (Lq)	3-04	Reference Function	5-02	Terminal 29 Mode	6-1*	Analog Input 53
0-33	Display Text 1	1-39	Motor Poles	3-10	Preset Reference	5-10	Terminal 18 Digital Input	6-10	Terminal 53 Low Voltage
0-38	Display Text 2	1-40	Back EMF at 1000 RPM	3-11	Jog Speed [Hz]	5-11	Terminal 19 Digital Input	6-11	Terminal 53 High Voltage
0-39	Display Text 3	1-41	Motor Angle Offset	3-13	Reference Site	5-12	Terminal 27 Digital Input	6-12	Terminal 53 Low Current
0-4*	LCP Keypad	1-44	d-axis Inductance Sat. (LdSat)	3-14	Preset Relative Reference	5-13	Terminal 29 Digital Input	6-13	Terminal 53 High Current
0-40	[Hand on] Key on LCP	1-45	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	3-15	Reference 1 Source	5-14	Terminal 32 Digital Input	6-14	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value
0-41	[Off] Key on LCP	1-46	Position Detection Gain	3-16	Reference 2 Source	5-15	Terminal 33 Digital Input	6-15	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value
0-42	[Auto on] Key on LCP	1-47	Torque Calibration	3-17	Reference 3 Source	5-16	Terminal X30/2 Digital Input	6-16	Terminal 53 Filter Time Constant
0-43	[Reset] Key on LCP	1-48	Inductance Sat. Point	3-19	Jog Speed [RPM]	5-17	Terminal X30/3 Digital Input	6-17	Terminal 53 Live Zero
0-5*	Copy/Save	1-5*	Load Indep. Setting	3-4*	Ramp 1	5-18	Terminal X30/4 Digital Input	6-2*	Analog Input 54
0-50	LCP Copy	1-50	Motor Magnetisation at Zero Speed	3-41	Ramp 1 Ramp Up Time	5-19	Terminal 37 Safe Stop	6-20	Terminal 54 Low Voltage
0-51	Set-up Copy	1-51	Min Speed Normal Magnetising [RPM]	3-42	Ramp 1 Ramp Down Time	5-20	Terminal X46/1 Digital Input	6-21	Terminal 54 High Voltage
0-6*	Password	1-52	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	3-5*	Ramp 2	5-21	Terminal X46/3 Digital Input	6-22	Terminal 54 Low Current
0-60	Main Menu Password	1-58	Flying Start Test Pulses Current	3-51	Ramp 2 Ramp Up Time	5-22	Terminal X46/5 Digital Input	6-23	Terminal 54 High Current
0-61	Access to Main Menu w/o Password	1-59	Flying Start Test Pulses Frequency	3-52	Ramp 2 Ramp Down Time	5-23	Terminal X46/7 Digital Input	6-24	Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value
0-65	Personal Menu Password	1-60	Low Speed Load Compensation	3-8*	Other Ramps	5-24	Terminal X46/9 Digital Input	6-25	Terminal 54 High Ref./Feedb. Value
0-66	Access to Personal Menu w/o Password	1-61	High Speed Load Compensation	3-80	Jog Ramp Time	5-25	Terminal X46/11 Digital Input	6-26	Terminal 54 Filter Time Constant
0-67	Bus Password Access	1-62	Slip Compensation	3-81	Quick Stop Ramp Time	5-26	Terminal X46/13 Digital Input	6-27	Terminal 54 Live Zero
0-7*	Clock Settings	1-63	Slip Compensation Time Constant	3-82	Starting Ramp Up Time	5-3*	Digital Outputs	6-3*	Analog Input X30/11
0-70	Set Date and Time	1-64	Resonance Dampening	3-90	Digital Pot./Meter	5-30	Terminal 27 Digital Output	6-30	Terminal X30/11 Low Voltage
0-71	Date Format	1-65	Resonance Dampening Time Constant	3-91	Ramp Time	5-31	Terminal 29 Digital Output	6-31	Terminal X30/11 High Voltage
0-72	Time Format	1-66	Min. Current at Low Speed	3-92	Power Restore	5-32	Term X30/6 Digi Out (MCB 101)	6-34	Term. X30/11 Low Ref./Feedb. Value
0-74	DST/Summertime	1-7*	Start Adjustments	3-93	Maximum Limit	5-33	Term X30/7 Digi Out (MCB 101)	6-35	Term. X30/11 High Ref./Feedb. Value
0-76	DST/Summertime Start	1-70	PM Start Mode	3-94	Minimum Limit	5-4*	Relays	6-36	Term. X30/11 Filter Time Constant
0-77	DST/Summertime End	1-71	Start Delay	3-95	Ramp Delay	5-40	Function Relay	6-37	Term. X30/11 Live Zero
0-79	Clock Fault	1-72	Start Function	4-*	Limits / Warnings	5-41	On Delay, Relay	6-4*	Analog Input X30/12
0-81	Working Days	1-73	Flying Start	4-1*	Motor Limits	5-50	Off Delay, Relay	6-40	Terminal X30/12 Low Voltage
0-82	Additional Working Days	1-74	Start Speed [RPM]	4-10	Motor Speed Direction	5-50	Pulse Input	6-41	Terminal X30/12 High Voltage
0-83	Additional Non-Working Days	1-75	Start Speed [Hz]	4-11	Motor Speed Low Limit [RPM]	5-51	Term. 29 Low Frequency	6-44	Term. X30/12 Low Ref./Feedb. Value
0-89	Date and Time Readout	1-76	Start Current	4-12	Motor Speed Low Limit [Hz]	5-52	Term. 29 High Ref./Feedb. Value	6-45	Term. X30/12 High Ref./Feedb. Value
1-*	Load and Motor	1-77	Compressor Start Max Speed [RPM]	4-13	Motor Speed High Limit [RPM]	5-53	Term. 29 High Ref./Feedb. Value	6-46	Term. X30/12 Filter Time Constant
1-0*	General Settings	1-78	Compressor Start Max Speed [Hz]	4-14	Motor Speed High Limit [Hz]	5-54	Pulse Filter Time Constant #29	6-5*	Analog Output 42
1-00	Configuration Mode	1-79	Function at Stop	4-16	Torque Limit Motor Mode	5-55	Term. 33 Low Frequency	6-50	Terminal 42 Output
1-03	Torque Characteristics	1-8*	Stop Adjustments						
1-06	Clockwise Direction	1-80	Min Speed for Function at Stop [RPM]						
1-1*	Motor Selection	1-81							

6-51	Terminal 42 Output Min Scale	8-81	Bus Error Count	12-04	DHCP Server	14-01	Switching Frequency	15-20	Historic Log: Event
6-52	Terminal 42 Output Max Scale	8-82	Slave Message Count	12-05	Lease Expires	14-03	Overmodulation	15-21	Historic Log: Value
6-53	Terminal 42 Output Bus Control	8-83	Slave Error Count	12-06	Name Servers	14-04	PWM Random	15-22	Historic Log: Time
6-54	Terminal 42 Output Timeout Preset	8-9*	Bus Jog / Feedback	12-07	Domain Name	14-1*	Mains On/Off	15-23	Historic log: Date and Time
6-60	Terminal X30/8 Output	8-90	Bus Jog 1 Speed	12-08	Host Name	14-10	Mains Failure	15-3*	Alarm Log
6-61	Terminal X30/8 Min. Scale	8-91	Bus Jog 2 Speed	12-09	Physical Address	14-11	Mains Voltage at Mains Fault	15-30	Alarm Log: Error Code
6-62	Terminal X30/8 Max. Scale	8-94	Bus Feedback 1	12-1*	Ethernet Link Parameters	14-12	Function at Mains Imbalance	15-31	Alarm Log: Value
6-63	Terminal X30/8 Output Bus Control	8-95	Bus Feedback 2	12-10	Link Status	14-16	Kin. Backup Gain	15-32	Alarm Log: Time
6-64	Terminal X30/8 Output Timeout Preset	8-96	Bus Feedback 3	12-11	Link Duration	14-2*	Reset Functions	15-33	Alarm Log: Date and Time
6-7*	Terminal Output X45/1	9-3**	PROFeedback	12-12	Auto Negotiation	14-20	Reset Mode	15-34	Alarm Log: Status
6-70	Terminal X45/1 Output	9-00	Setpoint	12-13	Link Speed	14-21	Automatic Restart Time	15-35	Alarm Log: Alarm Text
6-71	Terminal X45/1 Min. Scale	9-07	Actual Value	12-14	Link Duplex	14-22	Operation Mode	15-4*	Drive Identification
6-72	Terminal X45/1 Max. Scale	9-15	PCD Write Configuration	12-18*	Other Ethernet Services	14-23	Typecode Setting	15-40	FC Type
6-73	Terminal X45/1 Bus Control	9-16	PCD Read Configuration	12-80	FTP Server	14-25	Trip Delay at Torque Limit	15-41	Power Section
6-74	Terminal X45/1 Output Timeout Preset	9-18	Node Address	12-81	HTTP Server	14-26	Trip Delay at Inverter Fault	15-42	Voltage
6-8*	Terminal Output X45/3	9-23	Telegram Selection	12-82	SMTP Service	14-28	Production Settings	15-43	Software Version
6-80	Terminal X45/3 Output	9-27	Parameter Edit	12-9*	Advanced Ethernet Services	14-29	Service Code	15-44	Ordered Typecode String
6-81	Terminal X45/3 Min. Scale	9-28	Process Control	12-90	Cable Diagnostic	14-30	Current Limit Ctrl.	15-45	Actual Typecode String
6-82	Terminal X45/3 Max. Scale	9-44	Fault Message Counter	12-91	Auto Cross Over	14-31	Current Lim Ctrl, Proportional Gain	15-46	Frequency Converter Ordering No
6-83	Terminal X45/3 Bus Control	9-45	Fault Code	12-92	IGMP Snooping	14-3*	Energy Optimising	15-47	Power Card Ordering No
6-84	Terminal X45/3 Output Timeout Preset	9-47	Fault Number	12-93	Cable Error Length	14-40	VT Level	15-48	LCP Id No
8-0*	General Settings	9-52	Fault Situation Counter	12-94	Broadcast Storm Protection	14-41	AEQ Minimum Magnetisation	15-49	SW ID Control Card
8-01	Control Site	9-53	Profibus Warning Word	12-95	Broadcast Storm Filter	14-42	Minimum AEO Frequency	15-50	SW ID Power Card
8-02	Control Source	9-64	Device Identification	12-96	Port Config	14-43	Motor Cosphi	15-51	Frequency Converter Serial Number
8-03	Control Timeout Time	9-65	Profile Number	12-98	Interface Counters	14-4*	Environment	15-53	Power Card Serial Number
8-04	Control Timeout Function	9-67	Control Word 1	12-99	Media Counters	14-50	RFI Filter	15-60	Option Mounted
8-05	End-of-Timeout Function	9-68	Status Word 1	13-0*	Smart Logic	14-51	DC Link Compensation	15-61	Option SW Version
8-06	Reset Control Timeout	9-70	Programming Set-up	13-00	SL Controller Mode	14-52	Fan Control	15-62	Option Ordering No
8-1*	Diagnosis Trigger	9-71	Profibus Save Data Values	13-01	Start Event	14-53	Fan Monitor	15-63	Option Serial No
8-10	Control Profile	9-72	ProfibusDriveReset	13-02	Stop Event	14-55	Output Filter	15-70	Option in Slot A
8-13	Configurable Status Word STW	9-75	DO Identification	13-03	Reset SLC	14-6*	Auto Derate	15-71	Slot A Option SW Version
8-16	Store Data Values	9-80	Defined Parameters (1)	13-10	Comparators	14-60	Function at Over Temperature	15-72	Option in Slot B
8-3*	FC Port Settings	9-81	Defined Parameters (2)	13-1*	Comparator Operand	14-61	Function at Inverter Overload	15-73	Slot B Option SW Version
8-30	Protocol	9-82	Defined Parameters (3)	13-11	Comparator Operator	14-62	Inv. Overload Derate Current	15-74	Option in Slot C0/E0
8-31	Address	9-83	Defined Parameters (4)	13-12	Comparator Value	14-8*	Options	15-75	Slot C0/E0 Option SW Version
8-32	Baud Rate	9-84	Defined Parameters (5)	13-2*	Timers	14-80	Option Supplied by External 24VDC	15-76	Option in Slot C1/E1
8-33	Parity / Stop Bits	9-85	Defined Parameters (6)	13-20	SL Controller Timer	14-89	Option Detection	15-77	Slot C1/E1 Option SW Version
8-35	Minimum Response Delay	9-90	Changed Parameters (1)	13-4*	Logic Rules	14-9*	Fault Settings	15-8*	Operating Data II
8-36	Maximum Response Delay	9-91	Changed Parameters (2)	13-40	Logic Rule Boolean 1	14-90	Fault Level	15-80	Fan Running Hours
8-37	Maximum Inter-Char Delay	9-92	Changed Parameters (3)	13-41	Logic Rule Boolean 2	14-9*	Parameter Info	15-81	Preset Fan Running Hours
8-4*	Adv. Protocol Set.	9-93	Changed Parameters (4)	13-42	Logic Rule Boolean 3	15-0*	Operating Data	15-92	Defined Parameters
8-40	Telegram Selection	9-94	Changed Parameters (5)	13-43	Logic Rule Boolean 4	15-00	Operating hours	15-93	Modified Parameters
8-42	PCD Write Configuration	9-99	Profibus Revision Counter	13-44	Logic Rule Boolean 5	15-01	Running hours	15-99	Parameter Metadata
8-43	PCD Read Configuration	11-1**	LonWorks	13-5*	States	15-02	kWh Counter	16-0*	Data Readouts
8-45	BTM Transaction Command	11-2*	Lon Param. Access	13-51	SL Controller Event	15-03	Power Up's	16-0*	General Status
8-46	BTM Transaction Status	11-21	Store Data Values	13-52	SL Controller Action	15-04	Control Word	16-00	Control Word
8-47	BTM Timeout	11-9*	AK LonWorks	13-9*	User Defined Alerts	15-05	Over Temp's	16-01	Reference [Unit]
8-5*	Digital/Bus	11-90	VLT Network Address	13-90	Alert Trigger	15-06	Reset kWh Counter	16-02	Reference [%]
8-50	Coasting Select	11-91	AK Service Pin	13-91	Alert Action	15-07	Reset Running Hours Counter	16-03	Status Word
8-52	DC Brake Select	11-98	Alarm Text	13-92	Alert Text	15-08	Number of Starts	16-05	Main Actual Value [%]
8-53	Start Select	11-99	Alarm Status	13-9*	User Defined Readouts	15-1*	Data Log Settings	16-09	Custom Readout
8-54	Reversing Select	12-0*	IP Settings	13-97	Alert Alarm Word	15-10	Logging Source	16-1*	Motor Status
8-55	Set-up Select	12-00	IP Address Assignment	13-98	Alert Warning Word	15-11	Logging Interval	16-10	Power [kW]
8-56	Preset Reference Select	12-01	IP Address	13-99	Alert Status Word	15-12	Trigger Event	16-11	Power [hpl]
8-8*	FC Port Diagnostics	12-02	Subnet Mask	14-0*	Special Functions	15-13	Logging Mode	16-12	Motor Voltage
8-80	Bus Message Count	12-03	Default Gateway	14-00	Inverter Switching	15-14	Samples Before Trigger	16-13	Frequency
						15-2*	Historic Log	16-14	Motor current

16-15	Frequency [%]	16-95	Ext. Status Word 2	20-8*	PID Basic Settings	21-55	Ext. 3 Setpoint	22-75	Short Cycle Protection
16-16	Torque [Nm]	16-96	Maintenance Word	20-81	PID Normal/ Inverse Control	21-56	Ext. 3 PID Conversion	22-76	Interval between Starts
16-17	Speed [RPM]	16-99	Ext. Status Word 3	20-82	PID Start Speed [RPM]	21-57	Ext. 3 Reference [Unit]	22-77	Minimum Run Time
16-18	Motor Thermal	18-0*	Info & Readouts	20-83	PID Start Speed [Hz]	21-58	Ext. 3 Feedback [Unit]	22-78	Minimum Run Time Override
16-22	Torque [%]	18-0*	Maintenance Log	20-84	On Reference Bandwidth	21-59	Ext. 3 Output [%]	22-79	Minimum Run Time Override Value
16-24	Calibrated Stator Resistance	18-00	Maintenance Log: Item	20-9*	PID Controller	21-6*	Ext. CL 3 PID	22-8*	Flow Compensation
16-3*	Drive Status	18-01	Maintenance Log: Action	20-91	PID Anti Windup	21-60	Ext. 3 Normal/Inverse Control	22-80	Flow Compensation
16-30	DC Link Voltage	18-02	Maintenance Log: Time	20-93	PID Proportional Gain	21-61	Ext. 3 Proportional Gain	22-81	Square-linear Curve Approximation
16-31	System Temp.	18-03	Maintenance Log: Date and Time	20-94	PID Integral Time	21-62	Ext. 3 Integral Time	22-82	Work Point Calculation
16-32	Brake Energy /s	18-3*	Inputs & Outputs	20-95	PID Differentiation Time	21-63	Ext. 3 Differentiation Time	22-83	Speed at No-Flow [RPM]
16-33	Brake Energy /2 min	18-30	Analog Input X42/1	20-96	PID Diff. Gain Limit	21-64	Ext. 3 Dif. Gain Limit	22-84	Speed at No-Flow [Hz]
16-34	Heatsink Temp.	18-31	Analog Input X42/3	21-1*	Ext. Closed Loop	21-7*	Ext. Feeds. Adv. Conversion	22-85	Speed at Design Point [RPM]
16-35	Inverter Thermal	18-32	Analog Input X42/5	21-0*	Ext. CL Autotuning	21-70	Refrigerant	22-86	Speed at Design Point [Hz]
16-36	Inv. Nom. Current	18-33	Analog Out X42/7 [V]	21-00	Closed Loop Type	21-71	User Defined Refrigerant A1	22-87	Pressure at No-Flow Speed
16-37	Inv. Max. Current	18-34	Analog Out X42/9 [V]	21-01	PID Performance	21-72	User Defined Refrigerant A2	22-88	Pressure at Rated Speed
16-38	SL Controller State	18-35	Analog Out X42/11 [V]	21-02	PID Output Change	21-73	User Defined Refrigerant A3	22-89	Flow at Design Point
16-39	Control Card Temp.	18-5*	Ref. & Feeds.	21-03	Minimum Feedback Level	22-1*	Appl. Functions	22-90	Flow at Rated Speed
16-40	Logging Buffer Full	18-57	Air Pressure to Flow Air Flow	21-04	Maximum Feedback Level	22-0*	Miscellaneous	23-1*	Time-based Functions
16-41	LCP Bottom Statusline	18-6*	Inputs & Outputs 2	21-09	PID Autotuning	22-00	External Interlock Delay	23-0*	Timed Actions
16-49	Current Fault Source	18-60	Digital Input 2	21-1*	Ext. CL 1 Ref./Fb.	22-1*	Air Pres. to Flow	23-00	ON Time
16-5*	Ref. & Feeds.	18-7*	Rectifier Status	21-10	Ext. 1 Ref./Feedback Unit	22-10	Air Pressure to Flow Signal source	23-01	ON Action
16-50	External Reference	18-70	Mains Voltage	21-11	Ext. 1 Minimum Reference	22-11	Air Pressure to Flow Fan k-factor	23-02	OFF Time
16-52	Feedback[Unit]	18-71	Mains Frequency	21-12	Ext. 1 Maximum Reference	22-12	Air Pressure to Flow Air density	23-03	OFF Action
16-53	Digi Pot Reference	18-72	Mains Imbalance	21-13	Ext. 1 Reference Source	22-13	Air Pressure to Flow Fan flow unit	23-04	Occurrence
16-54	Feedback 1 [Unit]	18-75	Rectifier DC Volt.	21-14	Ext. 1 Feedback Source	22-2*	No-Flow Detection	23-1*	Maintenance
16-55	Feedback 2 [Unit]	20-0*	Drive Closed Loop	21-15	Ext. 1 Setpoint	22-20	Low Power Auto Set-up	23-10	Maintenance Item
16-56	Feedback 3 [Unit]	20-0*	Feedback	21-16	Ext. 1 PID Conversion	22-21	Low Power Detection	23-11	Maintenance Action
16-6*	Inputs & Outputs	20-00	Feedback 1 Source	21-17	Ext. 1 Reference [Unit]	22-22	Low Speed Detection	23-12	Maintenance Time Base
16-60	Digital Input	20-01	Feedback 1 Conversion	21-18	Ext. 1 Feedback [Unit]	22-23	No-Flow Function	23-13	Maintenance Time Interval
16-61	Terminal 53 Switch Setting	20-02	Feedback 1 Source Unit	21-19	Ext. 1 Output [%]	22-24	No-Flow Delay	23-14	Maintenance Date and Time
16-62	Analog Input 53	20-03	Feedback 2 Source	21-2*	Ext. CL 1 PID	22-26	Dry Pump Function	23-1*	Maintenance Reset
16-63	Terminal 54 Switch Setting	20-04	Feedback 2 Conversion	21-20	Ext. 1 Normal/Inverse Control	22-27	Dry Pump Delay	23-15	Reset Maintenance Word
16-64	Analog Input 54	20-05	Feedback 2 Source Unit	21-21	Ext. 1 Proportional Gain	22-3*	No-Flow Power Tuning	23-16	Maintenance Text
16-65	Analog Output 42 [mA]	20-06	Feedback 3 Source	21-22	Ext. 1 Integral Time	22-30	No-Flow Power	23-5*	Energy Log
16-66	Digital Output [bin]	20-07	Feedback 3 Conversion	21-23	Ext. 1 Differentiation Time	22-31	Power Correction Factor	23-50	Energy Log Resolution
16-67	Pulse Input #29 [Hz]	20-08	Feedback 3 Source Unit	21-24	Ext. 1 Dif. Gain Limit	22-32	Low Speed [RPM]	23-51	Period Start
16-68	Pulse Input #33 [Hz]	20-1*	Reference/Setpoint	21-3*	Ext. CL 2 Ref./Fb.	22-33	Low Speed [Hz]	23-53	Energy Log
16-69	Pulse Output #27 [Hz]	20-12	Feedback/Setpoint	21-30	Ext. 2 Ref./Feedback Unit	22-34	Low Speed Power [kW]	23-54	Reset Energy Log
16-70	Pulse Output #29 [Hz]	20-20	Feedback Function	21-31	Ext. 2 Minimum Reference	22-35	Low Speed Power [HP]	23-6*	Trending
16-71	Relay Output [bin]	20-21	Setpoint 1	21-32	Ext. 2 Maximum Reference	22-36	High Speed [RPM]	23-60	Trend Variable
16-72	Counter A	20-22	Setpoint 2	21-33	Ext. 2 Reference Source	22-37	High Speed [Hz]	23-61	Continuous Bin Data
16-73	Counter B	20-23	Setpoint 3	21-34	Ext. 2 Feedback Source	22-38	High Speed Power [kW]	23-62	Timed Bin Data
16-75	Analog In X30/11	20-25	Setpoint Type	21-35	Ext. 2 Setpoint	22-39	High Speed Power [HP]	23-63	Timed Period Start
16-76	Analog In X30/12	20-3*	Feedback Adv. Conv	21-36	Ext. 2 PID Conversion	22-4*	Sleep Mode	23-64	Timed Period Stop
16-77	Analog Out X30/8 [mA]	20-30	Refrigerant	21-37	Ext. 2 Reference [Unit]	22-40	Minimum Run Time	23-65	Minimum Bin Value
16-78	Analog Out X45/1 [mA]	20-31	User Defined Refrigerant A1	21-38	Ext. 2 Feedback [Unit]	22-41	Minimum Sleep Time	23-66	Reset Continuous Bin Data
16-79	Analog Out X45/3 [mA]	20-32	User Defined Refrigerant A2	21-39	Ext. 2 Output [%]	22-42	Wake-up Speed [RPM]	23-67	Reset Timed Bin Data
16-8*	Fieldbus & FC Port	20-33	User Defined Refrigerant A3	21-4*	Ext. CL 2 PID	22-43	Wake-up Speed [Hz]	23-8*	Payback Counter
16-80	Fieldbus CTW 1	20-4*	Thermostat/Pressostat	21-40	Ext. 2 Normal/Inverse Control	22-44	Wake-up Ref./FB Difference	23-80	Power Reference Factor
16-82	Fieldbus REF 1	20-40	Thermostat/Pressostat Function	21-41	Ext. 2 Proportional Gain	22-45	Setpoint Boost	23-81	Energy Cost
16-84	Comm. Option STW	20-41	Cut-out Value	21-42	Ext. 2 Integral Time	22-46	Maximum Boost Time	23-82	Investment
16-85	FC Port CTW 1	20-42	Cut-in Value	21-43	Ext. 2 Differentiation Time	22-5*	End of Curve	23-83	Energy Savings
16-86	FC Port REF 1	20-7*	PID Autotuning	21-44	Ext. 2 Dif. Gain Limit	22-50	End of Curve Function	23-84	Cost Savings
16-9*	Diagnosis Readouts	20-70	Closed Loop Type	21-5*	Ext. CL 3 Ref./Fb.	22-51	End of Curve Delay	24-1*	Appl. Functions 2
16-90	Alarm Word	20-71	PID Performance	21-50	Ext. 3 Ref./Feedback Unit	22-6*	Broken Belt Detection	24-9*	Multi-Motor Funct.
16-91	Alarm Word 2	20-72	PID Output Change	21-51	Ext. 3 Minimum Reference	22-60	Broken Belt Function	24-90	Missing Motor Coefficient 1
16-92	Warning Word	20-73	Minimum Feedback Level	21-52	Ext. 3 Maximum Reference	22-61	Broken Belt Torque	24-91	Missing Motor Coefficient 2
16-93	Warning Word 2	20-74	Maximum Feedback Level	21-53	Ext. 3 Reference Source	22-62	Broken Belt Delay	24-92	Missing Motor Coefficient 3
16-94	Ext. Status Word	20-79	PID Autotuning	21-54	Ext. 3 Feedback Source	22-7*	Short Cycle Protection	24-93	Missing Motor Coefficient 3

24-94	Missing Motor Coefficient 4	28-24	Warning Level	43-1*	Power Card Status
24-95	Locked Rotor Function	28-25	Warning Action	43-10	HS Temp. ph.U
24-96	Locked Rotor Coefficient 1	28-26	Emergency Level	43-11	HS Temp. ph.V
24-97	Locked Rotor Coefficient 2	28-27	Discharge Temperature	43-12	HS Temp. ph.W
24-98	Locked Rotor Coefficient 3	28-7*	Day/Night Settings	43-13	PC Fan A Speed
24-99	Locked Rotor Coefficient 4	28-71	Day/Night Bus Indicator	43-14	PC Fan B Speed
25-0*	Pack Controller	28-72	Enable Day/Night Via Bus	43-15	PC Fan C Speed
25-0*	System Settings	28-73	Night Setback	43-2*	Fan Pow/Card Status
25-00	Pack Controller	28-74	Night Speed Drop [RPM]	43-20	FPC Fan A Speed
25-02	Motor Start	28-75	Night Speed Drop Override	43-21	FPC Fan B Speed
25-04	Pump Cycling	28-76	Night Speed Drop [Hz]	43-22	FPC Fan C Speed
25-05	Fixed Lead Compressor	28-8*	PO Optimization	43-23	FPC Fan D Speed
25-06	Number of Compressors	28-81	dPO Offset	43-24	FPC Fan E Speed
25-20	Neutral Zone [unit]	28-82	PO	43-25	FPC Fan F Speed
25-21	+ Zone [unit]	28-83	PO Setpoint		
25-22	- Zone [unit]	28-84	PO Reference		
25-23	Fixed speed neutral Zone [unit]	28-85	PO Minimum Reference		
25-24	+ Zone Delay	28-86	PO Maximum Reference		
25-25	- Zone Delay	28-87	Most Loaded Controller		
25-26	++ Zone Delay	28-9*	Injection Control		
25-27	-- Zone Delay	28-90	Injection On		
25-28	Override Bandwidth Ramp Time	28-91	Delayed Compressor Start		
25-3*	Staging Functions	29-*	Compressor Functions 2		
25-31	Stage Function	29-4*	Pre/Post Lube		
25-32	Stage Function Time	29-40	Pre/Post Lube Function		
25-33	Destage Function	29-41	Pre Lube Time		
25-34	Destage Function Time	29-42	Post Lube Time		
25-4*	Staging Settings	30-2*	Special Features		
25-42	Staging Threshold	30-2*	Adv. Start Adjust		
25-43	Destaging Threshold	30-22	Locked Rotor Protection		
25-44	Staging Speed [RPM]	30-23	Locked Rotor Detection Time [s]		
25-45	Staging Speed [Hz]	30-3*	High/Low Pres. Stop 1		
25-46	Destaging Speed [RPM]	30-30	Pressure Transmitter		
25-47	Destaging Speed [Hz]	30-31	Pressure Conversion		
25-5*	Alternation Settings	30-32	Pressure Source Unit		
25-50	Lead Pump Alternation	30-33	Temperature Unit		
25-51	Alternation Event	30-34	High Pres. Stop		
25-52	Alternation Time Interval	30-35	High Pres. Start		
25-53	Alternation Timer Value	30-36	Low Pres. Stop		
25-54	Alternation Predefined Time	30-37	Low Pres. Start		
25-55	Alternate if Load < 50%	30-38	Pressure 1		
25-56	Staging Mode at Alternation	30-4*	High/Low Pres. Stop 2		
25-58	Run Next Pump Delay	30-40	Pressure Transmitter		
25-59	Run on Mains Delay	30-41	Pressure Conversion		
25-8*	Status	30-42	Pressure Source Unit		
25-80	Pack Status	30-43	Temperature Unit		
25-81	Compressor Status	30-44	High Pres. Stop		
25-82	Lead Compressor	30-45	High Pres. Start		
25-83	Relay Status	30-46	Low Pres. Stop		
25-84	Compressor ON Time	30-47	Low Pres. Start		
25-85	Relay ON Time	30-48	Pressure 2		
25-86	Reset Relay Counters	30-4*	High/Low Pres. Ramp		
25-87	Inverse Interlock	30-49	Pressure Stop Ramp Time		
25-88	Pack capacity [%]	30-5*	Unit Configuration		
25-9*	Service	30-50	Heat Sink Fan Mode		
25-90	Compressor Interlock	43-3*	Unit Readouts		
25-91	Manual Alternation	43-0*	Component Status		
		43-00	Component Temp.		
		43-01	Auxiliary Temp.		

Índice

A

Abreviaturas..... 105

Adaptación automática del motor
 Advertencia..... 71
 Configuración..... 53

Advertencias
 Lista de..... 10, 64

Ajuste..... 10

Ajuste inicial..... 48

Ajustes predeterminados de fábrica..... 55

Ajustes regionales..... 54

Alarmas
 Lista de..... 10, 64
 Registro..... 10

Alimentación
 Cables..... 27
 Conexión..... 27

Almacenamiento..... 12

Almacenamiento del condensador..... 12

Alturas..... 6

AMA..... 71
 consulte también *Adaptación automática del motor*

Ambiente..... 13, 82

Anchuras..... 6

Apantallamiento
 Cables..... 41
 Extremos trenzados..... 21
 Red..... 5
 RFI..... 7, 8
 Terminación RFI..... 98, 102

Arranque accidental..... 4

Arranque/parada..... 57

Atmósfera explosiva..... 13

Auto on..... 11, 61

B

Bombas
 Funciones..... 49

C

Cableado de control..... 41, 43, 46

Cableado de los terminales de control..... 43

Cables

Advertencia sobre la instalación..... 21

Alimentación..... 27

Apantallado..... 22

Creación de aberturas para..... 17, 18

Especificaciones..... 83

Longitud y sección transversal del cable..... 83

Motor..... 25

Recorrido..... 41, 46

Tamaño y número máximo por fase..... 78, 79

Cables de pantalla retorcidos y embornados..... 21

Calefactor..... 7
 consulte también *Calentador*

Calentador

Cableado de..... 44

Esquema de cableado..... 24

Situación..... 7, 8

Uso..... 13

Carga compartida

Advertencia..... 4

Clasificación de par de los terminales..... 104

Esquema de cableado..... 24

Terminales..... 8

Ubicación de los terminales..... 8

CEM..... 21, 22, 23

Certificación UL..... 3

Clase de rendimiento energético..... 82

Comunicación serie

Clasificación de par de la cubierta..... 104

Descripciones y ajustes predeterminados..... 42

Situación..... 9

Condensación..... 13

Condiciones ambientales

Descripción general..... 13

Especificaciones..... 82

Conexión eléctrica..... 21

Configuraciones de cableado

Arranque/parada..... 57

Lazo abierto..... 56

Regeneración..... 59

Reinicio de alarma externa..... 59

Termistor..... 59

Configuraciones de montaje..... 14

Conformado periódico..... 12

Conformidad con ADN..... 3

Conmutadores A53/A54..... 9

Contactos auxiliares..... 45

Conv.

Dimensiones..... 6

Convertidor

Definición..... 6

Estado..... 61

Inicialización..... 55

Requisitos de espacio libre..... 14

Corriente		Etiqueta.....	12
Entrada.....	45	F	
Límite.....	77	Fa. corr. carga.....	70
Corriente de fuga.....	5, 29	Fieldbus.....	41
Cortocircuito.....	67	Filtro.....	13
D		Flujo de aire.....	13, 14, 103
De fuga		FPC.....	7
Corriente.....	29	consulte también <i>Tarjeta de potencia del ventilador</i>	
De par		Freno	
Límite.....	66	Clasificación de par de los terminales.....	104
Definiciones		Mensaje de estado.....	61
Advertencias y alarmas.....	64	Ubicación de los terminales.....	7
Mensajes de estado.....	61	Fuente de alimentación de red (L1, L2 y L3).....	82
Definiciones de los mensajes de estado.....	61	Funciones de compresor.....	49
Desconexión.....	7, 45, 48, 86	Funciones de ventilador HVAC.....	49
Dimensiones exteriores		Fusibles	
E1h.....	87	ADVERTENCIA/ALARMA 36. Fallo aliment.....	69
E2h.....	91	Especificaciones.....	86
E3h.....	95	Lista de verificación previa al arranque.....	46
E4h.....	99	Protección de sobreintensidad.....	21
Disipador		Resolución de problemas.....	76
Advertencia.....	68, 70, 72, 74	Situación.....	7, 8
Clasificación de par del panel de acceso.....	104	G	
Desconexión por sobretensión.....	78	Gases.....	13
Dimensiones del panel de acceso del E1h.....	89	Glosario.....	105
Dimensiones del panel de acceso del E2h.....	93	Guía de diseño.....	3, 14, 83
Dimensiones del panel de acceso del E3h.....	97	Guía de programación.....	3
Dimensiones del panel de acceso del E4h.....	101	H	
Flujo de aire necesario.....	14	Hand on.....	11, 61
Limpieza.....	13, 60	Herramientas.....	12
Dispositivo de enclavamiento.....	44	Homologaciones y certificados.....	3
E		Humedad.....	13
Ecuación potencial.....	29	I	
Elevación.....	12, 15	Instalación	
Encoder.....	54	Arranque.....	54
Entrada/salida analógica		Configuración rápida.....	53
Descripciones y ajustes predeterminados.....	43	Conforme con CEM.....	23, 29
Situación de los terminales.....	9	Eléctrico.....	21
Entrada/salida de control		Freno.....	15
Descripciones y ajustes predeterminados.....	41	Herramientas necesarias.....	12
Especificaciones.....	83	Inicialización.....	55
Entrada/salida digital		Lista de verificación.....	46
Descripciones y ajustes predeterminados.....	42	Personal cualificado.....	4
Situación de los terminales.....	9	Requisitos.....	14
Equipo opcional.....	44, 48	Terminales de carga compartida / regeneración.....	20
Espacio de la puerta		Instrucciones de eliminación.....	3
E1h.....	90	Instrucciones de seguridad.....	4, 21, 48
E2h.....	94	Intensidad de salida.....	84
E3h.....	98		
E4h.....	102		
Especificaciones eléctricas 380-480 V.....	78, 79		
Especificaciones eléctricas 525-690 V.....	80, 81		

Intensidad nominal de cortocircuito (SCCR).....	86
Interferencia	
CEM.....	22
Radio.....	6
Interrupción de terminación de bus.....	9, 44
Interrupción	
A53/A54.....	45
Desconexión.....	48, 86
Temperatura de la resistencia de frenado.....	45
Terminación de bus.....	44
L	
Lazo abierto	
Cableado para el control de velocidad.....	56
Ejemplo de programación.....	50
Precisión de velocidad.....	85
LCP	
Display.....	10
Luces indicadoras.....	11
Resolución de problemas.....	75
Situación.....	7, 8
LCP.....	49
Luces indicadoras.....	64
M	
Magnetotérmicos.....	46, 86
Mantenimiento.....	13, 60
Manual	
Número de versión.....	3
MCT 10.....	52
Medidas.....	6
Menu	
Descripciones de.....	49
Teclas.....	10
Menú principal.....	50
Menú rápido.....	10, 49, 106
Modo reposo.....	63
Motor	
Advertencia.....	66, 69
Cables.....	21, 25
Clases de protección.....	13
Clasificación de par de los terminales.....	104
Conexión.....	25
Datos.....	77
Datos de motor.....	71
Especificaciones de salida.....	82
Esquema de cableado.....	24
Resolución de problemas.....	75, 76
Rotación.....	54
Sobrecalentamiento.....	66
Terminales.....	7
Termistor.....	59
N	
Número de versión de software.....	3

O

Optimización automática de la energía.....	53
--	----

P

Panel de troquel.....	88
Pantalla principal.....	5

Par

Característica.....	82
Clasificación de la pieza de sujeción.....	104
Límite.....	77

Parámetros.....	49, 54
-----------------	--------

Pedestal.....	15
---------------	----

Pérdida de fase.....	65
----------------------	----

Personal cualificado.....	4
---------------------------	---

Peso.....	6
-----------	---

Placa de características.....	12
-------------------------------	----

Placa prensacables

Clasificación de par.....	104
Descripción.....	15
Dimensiones del E1h.....	90
Dimensiones del E2h.....	94
Dimensiones del E3h.....	98
Dimensiones del E4h.....	102

Potencia de salida.....	6
-------------------------	---

Potenciómetro.....	43
--------------------	----

Profundidades.....	6
--------------------	---

Programación.....	10, 50, 106
-------------------	-------------

Protección de sobreintensidad.....	21
------------------------------------	----

Protección térmica.....	3
-------------------------	---

R

Reciclaje.....	3
----------------	---

Red

Clasificación de par de los terminales.....	104
Terminales.....	7, 8

Red de CA.....	27
consulte también <i>Alimentación</i>	

Refrigeración

Advertencia de polvo.....	13
Lista de verificación.....	46
Requisitos.....	14

Refrigeración de tuberías.....	14
--------------------------------	----

Refrigeración trasera.....	14, 103
----------------------------	---------

Regeneración

Clasificación de par de los terminales.....	104
Configuración de cableado.....	59
Terminales.....	8
Ubicación de los terminales.....	7

Registro de fallos.....	10
-------------------------	----

Reinicio.....	11, 64, 72
---------------	------------

Reinicio de alarma externa.....	59	Tensión alta.....	4, 48
Relé termoelectrónico (ETR).....	21	Tensión de alimentación.....	48, 69, 84
Relés		Tensión de entrada.....	48
Especificaciones de salida.....	85	Terminales	
Situación.....	9, 43	Comunicación serie.....	42
Resistencia de frenado		Dimensiones del E1h (vistas frontal y laterales).....	31
Advertencia.....	68	Dimensiones del E2h (vistas frontal y laterales).....	33
Cableado.....	45	Dimensiones del E3h (vistas frontal y lateral).....	35
Esquema de cableado.....	24	Dimensiones del E4h (vistas frontal y lateral).....	38
Situación de los terminales.....	9	Entrada/salida analógica.....	43
Resolución de problemas		Entrada/salida digital.....	42
Advertencias y alarmas.....	64	Relés.....	43
Fusibles.....	76	Terminal 37.....	42, 43
LCP.....	75	Ubicaciones de control.....	9, 41
Motor.....	75, 76	Termistor	
Red.....	76	Advertencia.....	72
RFL.....	7, 8, 27, 98, 102	Configuraciones de cableado.....	59
RS485.....	24, 42, 44	Recorrido de los cables.....	41
		Ubicación del terminal.....	43
S		Tiempo de aceleración.....	77
Safe Torque Off		Tiempo de deceleración.....	77
Advertencia.....	72	Tiempo de descarga.....	5
Cableado de.....	44	Tierra	
Esquema de cableado.....	24	Advertencia.....	70
Guía de funcionamiento.....	3	Clasificación de par de los terminales.....	104
Ubicación del terminal.....	42	Conexión.....	29
Salidas digitales.....	84	Lista de verificación.....	46
Servicio.....	60	Red aislada.....	27
Sobretensión.....	77	Terminales.....	7, 8
Software de configuración MCT 10.....	52	Triángulo conectado a tierra.....	27
STO.....	3	Triángulo flotante.....	27
consulte también <i>Safe Torque Off</i>		Transductor.....	42
Suministro externo de 24 V CC.....	42	Transitorio de ráfagas.....	29
T		U	
Tapa de la puerta/panel		Unidad de control.....	7, 8, 9
Clasificación de par.....	104	USB	
Tarjeta de control		Especificaciones.....	86
Advertencia.....	72	Ubicación del puerto.....	9
Desconexión por temperatura ambiente.....	78	V	
Especificaciones.....	86	Ventiladores	
RS485.....	84	Advertencia.....	67, 73
Situación.....	9	Flujo de aire necesario.....	14
Tarjeta de potencia		Mantenimiento.....	13
Advertencia.....	72	Situación.....	8
Situación.....	9	Vistas interiores.....	7
Tarjeta de potencia del ventilador			
Advertencia.....	74		
Situación.....	7, 8		
Teclas de navegación.....	11, 50		
Temperatura.....	13		
Tensión			
Desequilibrio.....	65		
Entrada.....	45		



.....
Danfoss no acepta ninguna responsabilidad por posibles errores que pudieran aparecer en sus catálogos, folletos o cualquier otro material impreso y se reserva el derecho de alterar sus productos sin previo aviso, incluidos los que estén bajo pedido, si estas modificaciones no afectan las características convenidas con el cliente. Todas las marcas comerciales de este material son propiedad de las respectivas compañías. Danfoss y el logotipo Danfoss son marcas comerciales de Danfoss A/S. Reservados todos los derechos.
.....

Danfoss A/S
Ulsnaes 1
DK-6300 Graasten
vlt-drives.danfoss.com

