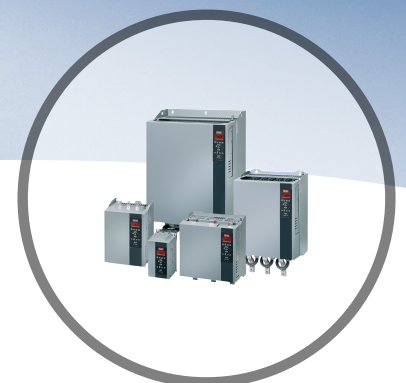




Manual de funcionamiento VLT[®] Soft Starter MCD 500



Índice

1 Seguridad	6
1.1 Advertencias	6
2 Introducción	8
3 Instalación	10
3.1 Instalación mecánica	10
3.2 Dimensiones y pesos	11
4 Instalación eléctrica	13
4.1 Cableado de control	13
4.1.1 Formas de controlar el arrancador suave	13
4.1.2 Terminales de control	13
4.1.3 Entradas remotas	13
4.1.4 Comunicación serie	14
4.1.5 Terminales de tierra	14
4.1.6 Terminales de potencia	15
4.2 Configuraciones de entrada y salida de alimentación	16
4.2.1 Modelos con bypass interno (de MCD5-0021B a MCD5-0961B)	16
4.2.2 MCD5-0245C	17
4.2.3 De MCD5-0360C a MCD5-1600C	17
4.3 Conexión del motor	17
4.3.1 Comprobación de la instalación	17
4.3.2 Instalación en línea	18
4.3.2.1 Con bypass interno	18
4.3.2.2 Sin bypass	18
4.3.2.3 Con bypass externo	18
4.3.3 Instalación en triángulo interno	19
4.3.3.1 Con bypass interno	19
4.3.3.2 Sin bypass	19
4.3.3.3 Con bypass externo	20
4.4 Intensidad nominal	20
4.4.1 Conexión en línea (con bypass)	21
4.4.2 Conexión en línea (sin bypass / continua)	22
4.4.3 Conexión en triángulo interno (con bypass)	23
4.4.4 Conexión en triángulo interno (sin bypass / continua)	24
4.5 Ajustes de intensidad máxima y mínima	25
4.6 Interruptor de bypass	26
4.7 Interruptor principal	26
4.8 Magnetotérmico	26

4.9 Corrección del factor de potencia	26
4.10 Fusibles	26
4.10.1 Fusibles de la fuente de alimentación	26
4.10.2 Fusibles Bussmann	27
4.10.3 Fusibles Ferraz	29
4.10.4 Selección de fusibles UL y clasificación de protección contra cortocircuitos	31
4.11 Diagramas esquemáticos	33
5 Funciones del producto	35
5.1 Protección de sobrecarga del motor	35
5.2 Control adaptativo	36
5.3 Modos de arranque	36
5.3.1 Intensidad constante	36
5.3.2 Rampa de intensidad	36
5.3.3 Control adaptativo	37
5.3.4 Pulso de inercia	38
5.4 Modos de parada	38
5.4.1 Parada en inercia	38
5.4.2 Parada Suave TVR	38
5.4.3 Control adaptativo	38
5.4.4 Parada de bomba	39
5.4.5 Freno	39
5.5 Funcionamiento a velocidad fija	41
5.6 Funcionamiento en triángulo interno	41
5.7 Intensidades de arranque típicas	42
5.8 Instalación con contactor principal	43
5.9 Instalación con contactor de bypass	44
5.10 Funcionamiento de emergencia	45
5.11 Circuito auxiliar de desconexión	46
5.12 Freno de CC con sensor de velocidad cero externo	47
5.13 Frenado suave	48
5.14 Motor de dos velocidades	49
6 Funcionamiento	51
6.1 Métodos de control	51
6.2 Funcionamiento y LCP	52
6.2.1 Modos de funcionamiento	52
6.3 LCP de montaje remoto	53
6.3.1 Sincronización del LCP y el arrancador suave	53
6.4 Pantalla de bienvenida	53
6.5 Teclas de control local	53

6.6 Pantallas	54
6.6.1 Pantalla de supervisión de temperatura (S1)	54
6.6.2 Pantalla programable (S2)	54
6.6.3 Intensidad media (S3)	54
6.6.4 Pantalla de supervisión de la intensidad (S4)	54
6.6.5 Pantalla de supervisión de frecuencia (S5)	54
6.6.6 Pantalla de potencia del motor (S6)	54
6.6.7 Información del último arranque (S7)	55
6.6.8 Fecha y hora (S8)	55
6.6.9 Gráfico de columnas de conducción SCR	55
6.6.10 Gráficos de rendimiento	55
7 Programación	56
7.1 Control de acceso	56
7.2 Menú rápido	56
7.2.1 Configuración rápida	56
7.2.2 Ejemplos de configuración de la aplicación	57
7.2.3 Registros	58
7.3 Menú principal	58
7.3.1 Parámetros	58
7.3.2 Acceso directo a los parámetros	58
7.3.3 Lista de parámetros	59
8 Descripciones de parámetros	60
8.1 Ajustes del motor primario	60
8.1.1 Freno	62
8.2 Protección	62
8.2.1 Desequil intens	62
8.2.2 Baja corriente	62
8.2.3 Sobreintens instantánea	62
8.2.4 Desconex frec	63
8.3 Entradas	63
8.4 Salidas	65
8.4.1 Rets relé A	65
8.4.2 Relés B y C	65
8.4.3 Aviso intens baja y Aviso intens alta	66
8.4.4 Aviso temperat motor	66
8.4.5 Salida analógica A	66
8.5 Temporizadores de arranque / parada	67
8.6 Reinic autom	67
8.6.1 Ret reinic autom	68

8.7 Conjunto de motor secundario	68
8.8 Display	69
8.8.1 Pantalla programable por el usuario	69
8.8.2 Gráficos rend	70
8.9 Parámetros restringidos	71
8.10 Acción protectora	72
8.11 Parámetros de fábrica	72
9 Herramientas	73
9.1 Ajustar fecha y hora	73
9.2 Cargar/guardar configuración	73
9.3 Reset del modelo térmico	73
9.4 Simulación de protección	74
9.5 Simulación de señal de salida	74
9.6 Estado E/S digital	75
9.7 Estado sensores temp	75
9.8 Reg. alarma	75
9.8.1 Registro de desconexiones	75
9.8.2 Registro de eventos	75
9.8.3 Contadores	75
10 Localización de averías	77
10.1 Mensajes de alarma	77
10.2 Fallos Generales	83
11 Especificaciones	86
11.1 Instalación conforme a UL	87
11.1.1 Modelos de MCD5-0021B a MCD5-0105B	87
11.1.2 Modelos de MCD5-0131B a MCD5-0215B	87
11.1.3 Modelos de MCD5-0245B a MCD5-0396B	87
11.1.4 Modelos MCD5-0245C	88
11.1.5 Modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C	88
11.1.6 Modelos de MCD5-0469B a MCD5-0961B	88
11.1.7 Terminal de presión / kits de conector	88
11.2 Accesorios	88
11.2.1 Kit de montaje remoto para LCP	88
11.2.2 Módulos de comunicación	88
11.2.3 Software para PC	89
11.2.4 Kit de protección para dedos	89
11.2.5 Kit de protección contra sobretensiones (protección frente a rayos)	89

12 Procedimiento de ajuste de la barra conductora (de MCD5-0360C a MCD5-1600C)	90
13 Anexo	92
13.1 Símbolos, abreviaturas y convenciones	92
Índice	93

1 Seguridad

1.1 Advertencias

Al leer este manual, preste una atención especial a los siguientes símbolos:

AVISO!

Consejos útiles para el lector.

PRECAUCIÓN

Indica una advertencia de tipo general.

ADVERTENCIA

Indica una advertencia de alta tensión.

Los ejemplos y diagramas incluidos en este manual tienen únicamente un propósito ilustrativo. La información contenida en este manual está sujeta a cambios en cualquier momento y sin previo aviso. No se aceptará bajo ninguna circunstancia responsabilidad alguna por daños directos, indirectos o consecuentes como resultado del uso o aplicación de este equipo.

AVISO!

Antes de cambiar cualquier ajuste de parámetro, guarde el parámetro actual en un archivo utilizando el software para PC del MCD o la función *Guardar conjunto de usuario*.

ADVERTENCIA

ADVERTENCIA: RIESGO DE DESCARGA ELÉCTRICA

Los VLT® Soft Starters MCD 500 contienen tensiones peligrosas cuando están conectados a la tensión de red. La instalación eléctrica debe correr a cargo de un electricista cualificado. Una instalación incorrecta del motor o del arrancador suave puede provocar el fallo del equipo, lesiones graves o la muerte. Siga las instrucciones de este manual y las normas locales de seguridad eléctrica.

Modelos MCD5-0360C ~ MCD5-1600C:

Trate la barra conductora y el disipador como si estuviesen activos siempre que la unidad esté conectada a la tensión de red (incluso cuando el arrancador suave esté desconectado o esperando por un comando).

ADVERTENCIA

Desconecte el arrancador suave de la tensión de red antes de realizar trabajos de reparación.

Es responsabilidad de la persona que instala el arrancador suave proporcionar la conexión a tierra y la protección de circuito derivado adecuadas de acuerdo con las normas locales de seguridad eléctrica.

No conecte condensadores de corrección del factor de potencia a la salida de los arrancadores suaves MCD 500. Si se usa una corrección estática del factor de potencia, tiene que conectarse a la fuente de alimentación del arrancador suave.

MCD5-0021B ~ MCD5-961B:

El transporte, un golpe mecánico o un manejo brusco pueden hacer que el contactor de bypass se conecte. Para evitar que el motor arranque inmediatamente, en la primera puesta en servicio o el primer funcionamiento tras el transporte, asegúrese siempre de aplicar la alimentación de control antes de la potencia, ya que ello garantiza que se inicialice el estado del contactor.

ADVERTENCIA

SEGURIDAD DEL PERSONAL

Un arrancador suave no es un dispositivo de seguridad y no proporciona aislamiento eléctrico ni la desconexión de la fuente de alimentación.

- Si se necesita aislamiento, el arrancador suave deberá instalarse con un contactor principal.
- Sin embargo, las funciones de arranque y parada del arrancador suave no deben depender de este por razones de seguridad. Fallos en la alimentación de red, en la conexión del motor o en los componentes electrónicos del arrancador suave pueden hacer que un motor arranque o se detenga de forma inesperada.

Para garantizar la seguridad del personal y de la máquina, controle el dispositivo de aislamiento mediante un sistema de seguridad externo.

PRECAUCIÓN

En modo automático, el motor puede controlarse de forma remota (mediante entradas remotas) mientras el arrancador suave está conectado a la red.

⚠PRECAUCIÓN

Estas funciones de parada son insuficientes para evitar arranques accidentales.

Si se producen fallos en los componentes electrónicos del arrancador suave, un motor puede arrancar de forma inesperada. Un fallo temporal en la fuente de alimentación de red o un corte de la conexión del motor también pueden hacer que arranque un motor en parada.

⚠PRECAUCIÓN

Utilice con precaución la función de arranque automático. Lea todas las notas relacionadas con el arranque automático antes del funcionamiento.

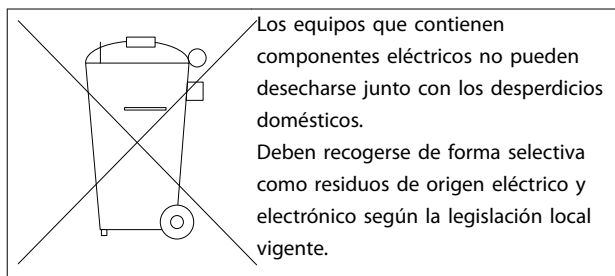


Tabla 1.1 Instrucciones de eliminación

2

2 Introducción

El VLT® Soft Starter MCD 500 es una solución digital avanzada de arranque suave para motores de 11 kW a 850 kW. Los arrancadores suaves proporcionan una completa gama de funciones de protección del motor y del sistema y han sido diseñados para proporcionar un rendimiento fiable en las situaciones de instalación más exigentes.

2.1.1 Lista de características

Modelos para todas las necesidades de conexión

- 21-1600 A (conexión en línea).
- Conexión en línea o en triángulo interno.
- Con bypass interno hasta 961 A.
- Tensión de red: 200-525 V CA o 380-690 V CA.
- Tensión de control: 24 V CA / V CC, 110-120 V CA o 220-240 V CA.

LCP de fácil uso

- Registros.
- Gráficas en tiempo real.
- Gráfica de barras de conducción SCR.

Herramientas

- Ajustes de la aplicación.
- Registro de eventos con fecha y hora con 99 entradas.
- Las 8 alarmas más recientes.
- Contadores.
- Simulación de protección.
- Simulación de señal de salida.

Entradas y salidas

- Opciones de entradas de control locales o remotas. (3 fijas y 1 programable).
- Salidas de relé (3 programables).
- Salida analógica programable.
- Salida de alimentación de 24 V CC 200 mA

Modos de arranque y marcha

- Control adaptativo.
- Intensidad constante.
- Rampa de intensidad.
- Pulso de inercia.
- Velocidad fija.
- Funcionamiento de emergencia.

Modos parada

- Control de desaceleración adaptativo.
- Parada suave con rampa de tensión temporizada.
- Freno de CC.
- Freno suave.
- Desactivación del arrancador.

Otras características

- Temporizador de parada / arranque automático.
- Modelo térmico de segundo orden.
- Batería de emergencia para el reloj y el modelo térmico.
- Módulos opcionales de comunicación DeviceNet, Modbus, Ethernet o PROFIBUS.

Protección completa

- Cableado/conexión/alimentación
 - Conexión del motor.
 - Secuencia de fase.
 - Pérdida de potencia.
 - Pérdida de fase individual.
 - Frecuencia de red.
- Intens
 - Exceso de tiempo de arranque.
 - Desequilibrio de intensidad.
 - Baja corriente.
 - Sobreintensidad instantánea.
- Térmico
 - Termistor del motor.
 - Sobrecarga del motor.
 - Sobrecarga del contactor de bypass.
 - Temperatura del disipador.
- Comunicación
 - Comunicaciones de red.
 - Comunicaciones del arrancador.
- Externo
 - Desconexión de entrada.
- Arrancador
 - SCR cortocircuitados individualmente.
 - Batería/reloj.

2.1.2 Código descriptivo

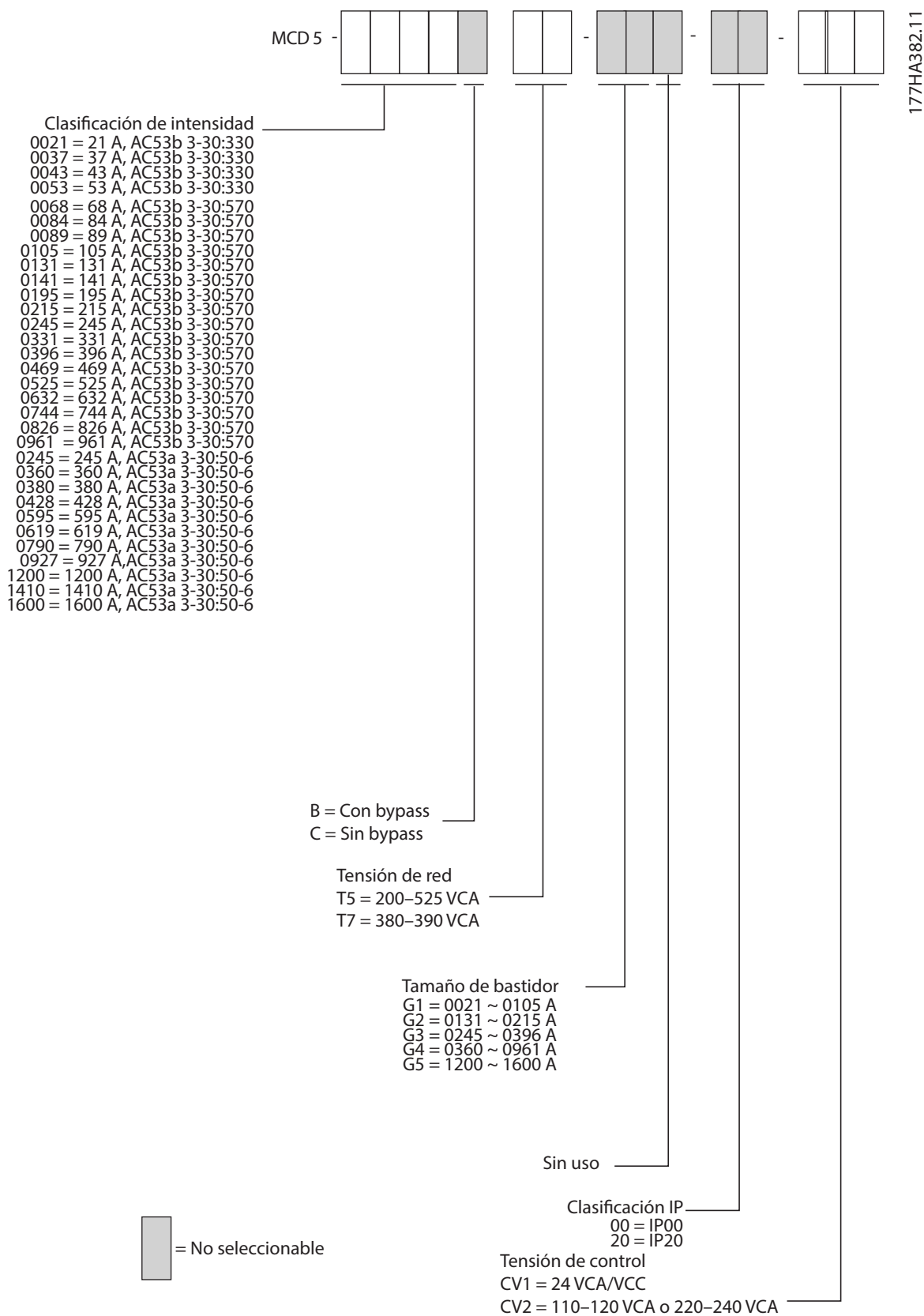
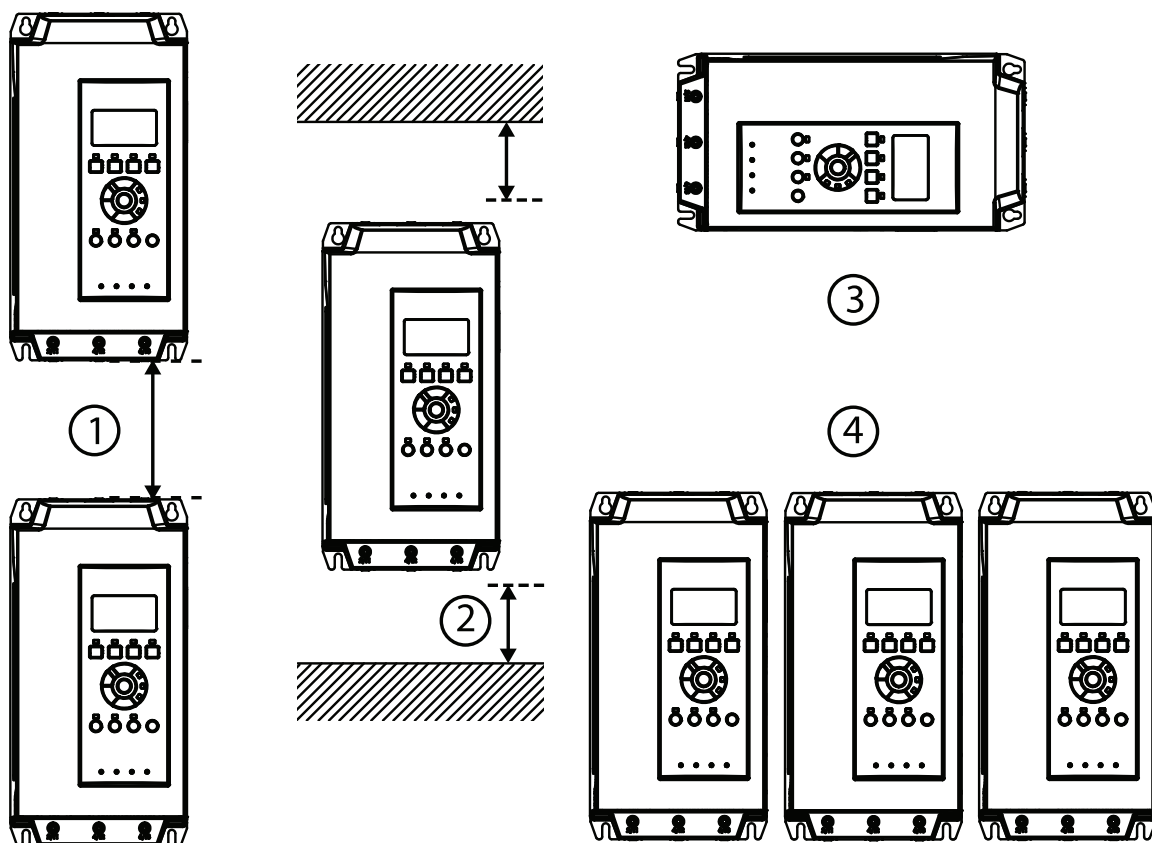


Ilustración 2.1 Código descriptivo, formulario de pedido

3 Instalación

3.1 Instalación mecánica

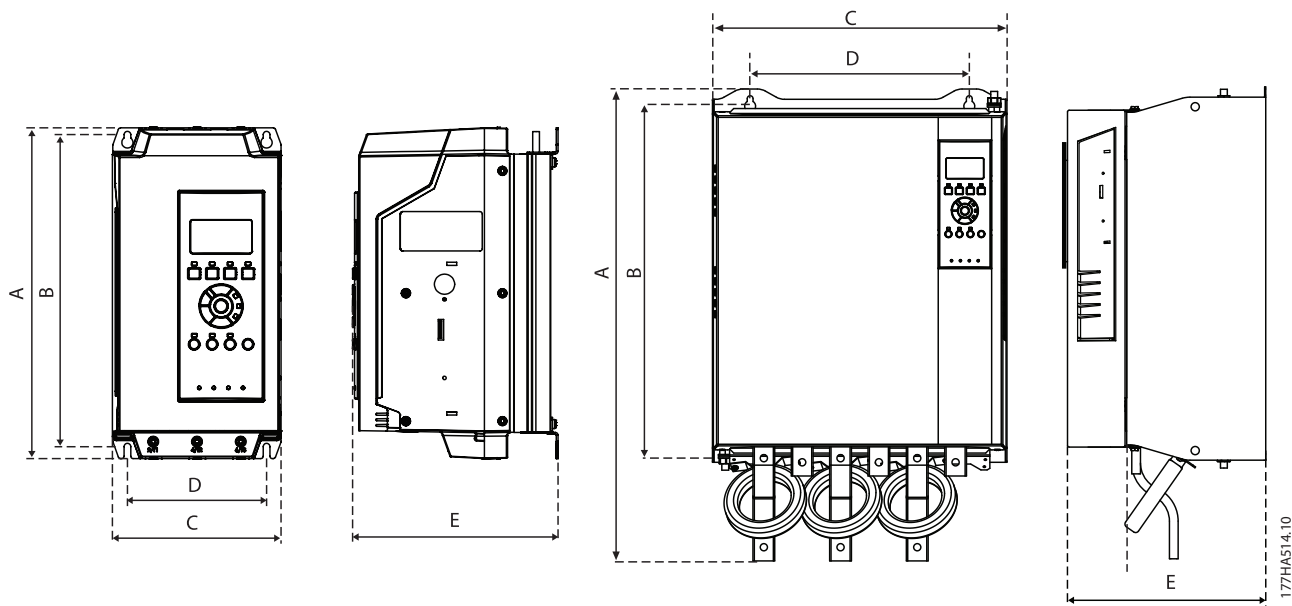
3



1	De MCD5-0021B a MCD5-0215B: dejar 100 mm (3,94 in) entre los arrancadores suaves. De MCD5-0245B a MCD5-0961B: dejar 200 mm (7,88 in) entre los arrancadores suaves. MCD5-0245C: dejar 100 mm (3,94 in) entre los arrancadores suaves. De MCD5-0360C a MCD5-1600C: dejar 200 mm (7,88 in) entre los arrancadores suaves.
2	De MCD5-0021B a MCD5-0215B: deje 50 mm (1,97 in) entre el arrancador suave y las superficies sólidas. De MCD5-0245B a MCD5-0961B: deje 200 mm (7,88 in) entre arrancadores suaves. MCD5-0245C: deje 100 mm (3,94 in) entre el arrancador suave y las superficies sólidas. De MCD5-0360C a MCD5-1600C: deje 200 mm (7,88 in) entre el arrancador suave y las superficies sólidas.
3	Es posible montar el arrancador suave de lado. Reduzca la intensidad nominal del arrancador suave en un 15 %.
4	Si se montan sin módulos de comunicación, los arrancadores suaves pueden montarse lado a lado sin dejar espacio.

Ilustración 3.1 Separaciones y valores de reducción de potencia durante la instalación

3.2 Dimensiones y pesos


3

Modelo	A [mm] (in)	B [mm] (in)	C [mm] (in)	D [mm] (in)	E [mm] (in)	Peso [kg] (lb)
MCD5-0021B						
MCD5-0037B					183 (7,2)	4,2 (9,3)
MCD5-0043B						
MCD5-0053B						
MCD5-0068B	295 (11,6)	278 (10,9)	150 (5,9)	124 (4,9)		4,5 (9,9)
MCD5-0084B					213 (8,14)	4,9 (10,8)
MCD5-0089B						
MCD5-0105B						
MCD5-0131B						
MCD5-0141B	438 (17,2)	380 (15,0)	275 (10,8)	248 (9,8)	250 (9,8)	14,9 (32,8)
MCD5-0195B						
MCD5-0215B						
MCD5-0245B						26 (57,2)
MCD5-0331B	440 (17,3)	392 (15,4)	424 (16,7)	376 (14,8)	296 (11,7)	30,2 (66,6)
MCD5-0396B						
MCD5-0469B						49,5 (109,1)
MCD5-0525B						
MCD5-0632B	640 (25,2)	600 (23,6)	433 (17,0)	320 (12,6)	295 (11,6)	60,0 (132,3)
MCD5-0744B						
MCD5-0826B						
MCD5-0961B						
MCD5-0245C	460 (18,1)	400 (15,0)	390 (15,4)	320 (12,6)	279 (11,0)	23,9 (52,7)
MCD5-0360C						35 (77,2)
MCD5-0380C						
MCD5-0428C						
MCD5-0595C	689 (27,1)	522 (20,5)	430 (16,9)	320 (12,6)	300 (11,8)	45 (99,2)
MCD5-0619C						
MCD5-0790C						
MCD5-0927C						

Modelo	A [mm] (in)	B [mm] (in)	C [mm] (in)	D [mm] (in)	E [mm] (in)	Peso [kg] (lb)
MCD5-1200C	856	727	585	500	364	120
MCD5-1410C	(33,7)	(28,6)	(23,0)	(19,7)	(14,3)	(264,6)
MCD5-1600C						

3

Ilustración 3.2 Dimensiones y pesos

4 Instalación eléctrica

4.1 Cableado de control

4.1.1 Formas de controlar el arrancador suave

Controlar el arrancador suave de tres maneras:

- Pulsando las teclas del LCP.
- A través de entradas remotas.
- A través de un enlace de comunicación serie.

El MCD 500 responde siempre a un comando local de arranque o parada (mediante las teclas [Hand On] y [Off] del LCP). Al pulsar la tecla [Auto On] se selecciona el control remoto (el arrancador suave acepta comandos desde las entradas remotas). En modo remoto, el LED Auto On estará encendido. En modo local, estará encendido el LED Hand On si el arrancador suave arranca o está en funcionamiento. El LED Off estará encendido cuando el arrancador suave esté parado o se detenga.

4.1.2 Terminales de control

Los terminales de control utilizan bloques de conexiones de 2,5 mm². Distintos modelos requieren una tensión de control en diferentes terminales:

- CV1 (24 V CA / V CC): A5 y A6.
- CV2 (110-120 V CA): A5 y A6.
- CV2 (220-240 V CA): A4 y A6.

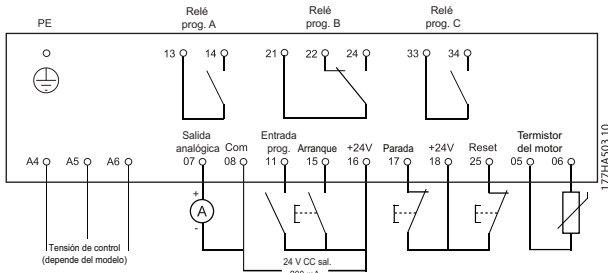


Ilustración 4.1 Cableado a los terminales de control

AVISO!

No cortocircuite los terminales 05 y 06 sin usar un termistor.

Todos los terminales de control y de relé cumplen con SELV (tensión muy baja de seguridad). Esta protección no

es aplicable a la conexión a tierra en triángulo por encima de 400 V.

Para mantener el estado SELV, todas las conexiones realizadas con los terminales de control deben ser PELV (por ejemplo, el termistor debe disponer de un aislamiento del motor reforzado/doble).

AVISO!

SELV ofrece protección mediante una tensión muy baja. Se considera garantizada la protección contra descargas eléctricas cuando el suministro eléctrico es de tipo SELV y la instalación se realiza de acuerdo con las reglamentaciones locales o nacionales sobre equipos SELV.

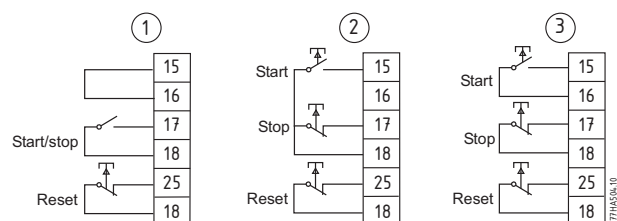
AVISO!

El aislamiento galvánico (garantizado) se consigue cumpliendo los requisitos relativos a un mayor aislamiento y proporcionando las distancias necesarias en los circuitos. Estos requisitos se describen en la norma CEI 61140.

Los componentes que constituyen el aislamiento eléctrico también se ajustan a los requisitos de aislamiento superior y a las pruebas descritas en la norma CEI 61140.

4.1.3 Entradas remotas

El arrancador suave tiene tres entradas fijas para control remoto. Controle estas entradas mediante contactos calificados para tensión baja y funcionamiento a intensidad baja (chapado en oro o similar).



1	Control de 2 cables
2	Control de 3 cables
3	Control de 4 cables

Ilustración 4.2 Control de 2, 3 y 4 cables

La entrada de reinicio puede estar normalmente abierta o normalmente cerrada. Para seleccionar la configuración, utilice el parámetro 3-8 *Lóg reinic remoto*.

⚠ PRECAUCIÓN

No aplique tensión a los terminales de control de entrada. Estos terminales son entradas activas de 24 V CC y se tienen que controlar con circuitos sin potencial.

Separe los cables a las entradas de control de los de tensión de red y de los cables del motor.

4

4.1.4 Comunicación serie

El control a través de la red de comunicación serie siempre está activado en el modo de control local y puede estar activado o desactivado en modo de control remoto (*consulte el parámetro 3-2 Coms en remoto*). El control a través del puerto de comunicación serie requiere un módulo de comunicación opcional.

4.1.5 Terminales de tierra

Los terminales de conexión a tierra se encuentran en la parte trasera del arrancador suave.

- De MCD5-0021B a MCD5-0105B tienen un terminal en el lado de entrada (superior).
- De MCD5-0131B a MCD5-0961B y de MCD5-0245C a MCD5-1600C tienen dos terminales, uno en el lado de entrada (superior) y otro en el de salida (inferior).

4.1.6 Terminales de potencia

AVISO!

Por seguridad del personal, los terminales de potencia de todos los modelos hasta el MCD5-0105B están protegidos con lengüetas retráctiles. Cuando se utilicen cables largos, puede ser necesario romper estas lengüetas.

AVISO!

Algunas unidades utilizan barras conductoras de aluminio. Cuando conecte terminaciones de potencia, limpie bien la zona de la superficie de contacto (con un cepillo de acero inoxidable o de esmeril) y utilice un compuesto para juntas adecuado para evitar la corrosión.

Utilice únicamente conductores de cobre trenzado o macizos, adecuados para 75 °C o más.


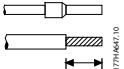

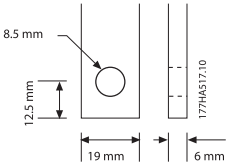
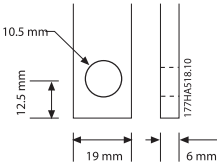
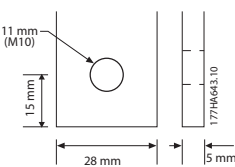
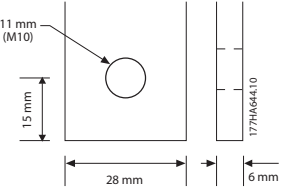
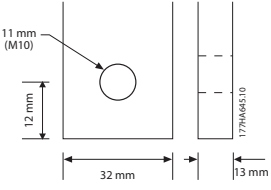
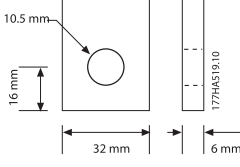
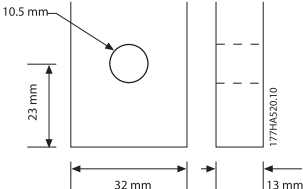
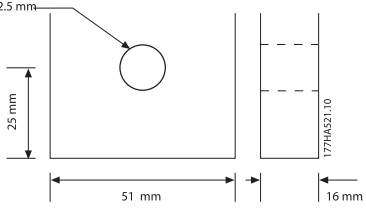
 <p>Dimensión del cable: 6-50 mm² (AWG 10-1/0) Par: 4 Nm (2,9 ft-lb)</p>	 <p>14 mm (0,55 in)</p>	 <p>Torx T20 × 150 Plano 7 mm × 150</p>
De MCD5-0021B a MCD5-0105B		
 <p>8.5 Nm (6.3 ft-lb)</p>	 <p>8.5 Nm (6.3 ft-lb)</p>	 <p>38 Nm (28 ft-lb)</p>
MCD5-0131B	De MCD5-0141B a MCD5-0215B	MCD5-0245B
 <p>38 Nm (28 ft-lb)</p>	 <p>38 Nm (28 ft-lb)</p>	 <p>17 Nm (12.5 ft-lb)</p>
De MCD5-0331B a MCD5-0396B	De MCD5-0469B a MCD5-0961B	MCD5-0245C
 <p>38 Nm (28.5 ft-lb)</p>	 <p>58 Nm (42.7 ft-lb)</p>	
De MCD5-0360C a MCD5-0927C	De MCD5-1200C a MCD5-1600C	

Tabla 4.1 Medidas y pares para terminales de potencia

4.2 Configuraciones de entrada y salida de alimentación

4.2.1 Modelos con bypass interno (de MCD5-0021B a MCD5-0961B)

Los modelos de MCD5-0021B a MCD5-0215B tienen entradas de alimentación en la parte superior de la unidad y salidas en la parte inferior de la unidad.

Los modelos con bypass interno de MCD5-0245B a MCD5-0396B tienen barras conductoras de salida en la parte inferior de la unidad y barras conductoras de entrada tanto en la parte superior como en la parte inferior. La fuente de alimentación de CA puede conectarse en *entrada superior / salida inferior* o *entrada inferior / salida superior*.

Los modelos con bypass interno de MCD5-0469B a MCD5-0961B tienen barras conductoras de entrada y salida en la parte superior y en la parte inferior de la unidad. La fuente de alimentación de CA puede conectarse:

- Entrada superior / salida inferior.
- Entrada superior / salida superior.
- Entrada inferior / salida inferior
- Entrada inferior / salida superior.

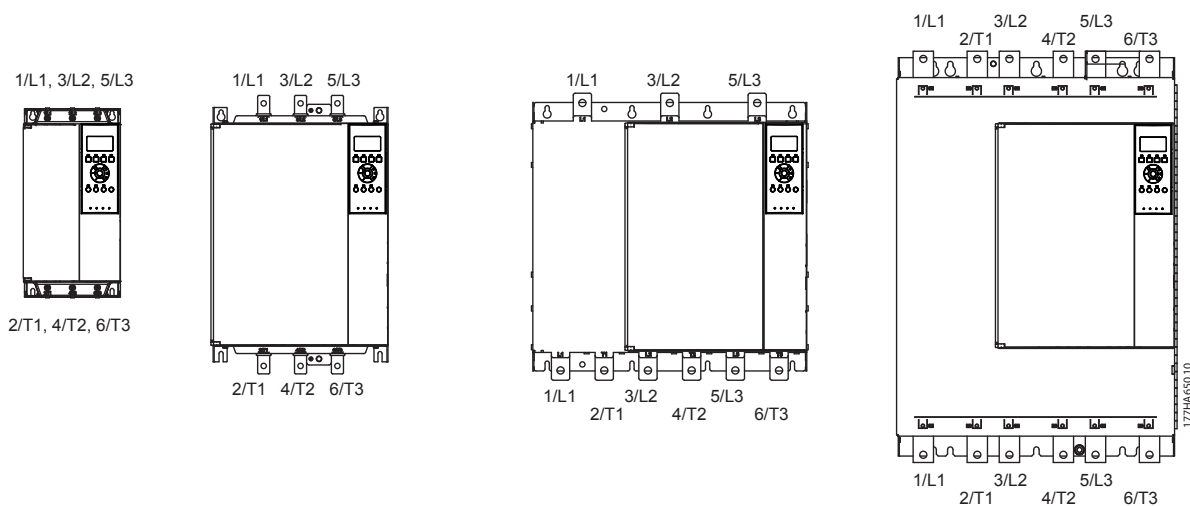


Ilustración 4.3 Modelos con bypass interno, de MCD5-0021B a MCD5-0105B, de MCD5-0131B a MCD5-0215B, de MCD5-0245B a MCD5-0396B y de MCD5-0469B a MCD5-0961B

4.2.2 MCD5-0245C

El modelo MCD5-0245C tiene terminales de bypass específicos en la parte inferior de la unidad. Los terminales de bypass son:

- T1B
- T2B
- T3B

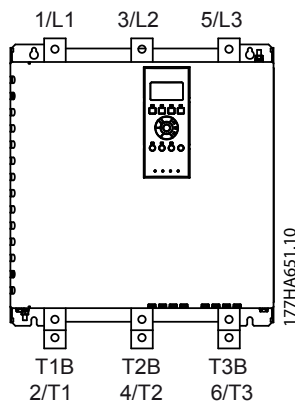


Ilustración 4.4 Terminales de bypass del MCD5-0245C

4.2.3 De MCD5-0360C a MCD5-1600C

Los modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C tienen terminales de bypass específicos en las barras conductoras de entrada. Los terminales de bypass son:

- L1B
- L2B
- L3B

Las barras conductoras de los modelos sin bypass de MCD5-0360C a MCD5-1600C pueden ajustarse para entrada y salida superior o inferior, según sea necesario. Consulte las instrucciones paso a paso en el capítulo 12 Procedimiento de ajuste de la barra conductora (de MCD5-0360C a MCD5-1600C). Los arrancadores suaves se fabrican con entrada superior / salida inferior.

AVISO!

Para que los modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C cumplan las normas UL, móntelos con *entrada superior / salida inferior* o *salida superior / entrada inferior*. Consulte el capítulo 11.1 Instalación conforme a UL para conocer más información.

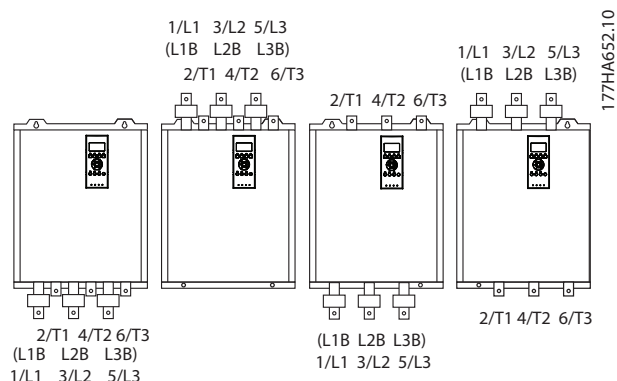


Ilustración 4.5 Ubicación de los terminales de bypass, de MCD5-0360C a MCD5-1600C

4.3 Conexión del motor

Los arrancadores suaves MCD 500 pueden conectarse al motor en línea o en triángulo interno (también llamadas conexión de tres cables y de seis cables). Al conectar en triángulo interno, introduzca la corriente a plena carga del motor (FLC) en el parámetro 1-1 *Corr a plena carga mot*. El MCD 500 calcula automáticamente la intensidad en triángulo interno según estos datos. El parámetro 15-7 *Conexión motor* está ajustado por defecto en *Detecc auto* y puede ajustarse para forzar al arrancador suave a funcionar en triángulo interno o en línea.

4.3.1 Comprobación de la instalación

Para realizar pruebas, el MCD 500 puede conectarse a un motor pequeño. Durante esta prueba, se pueden comprobar los ajustes de protección de la entrada de control y de la salida de relé. Este modo de prueba no es adecuado para comprobar el comportamiento del arranque y la parada suaves.

La FLC mínima del motor de pruebas es del 2 % de la FLC mínima del arrancador suave (consulte el capítulo 4.5 Ajustes de intensidad máxima y mínima).

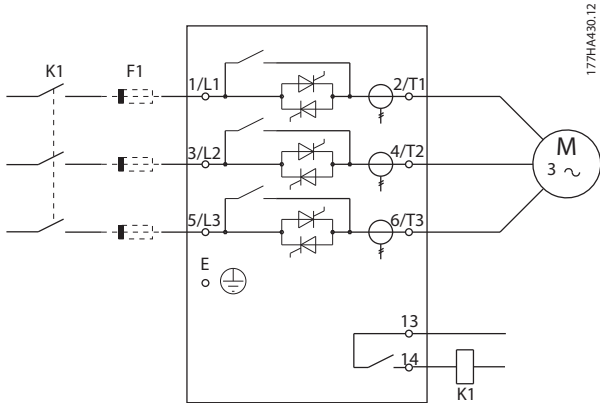
AVISO!

Si se comprueba el arrancador suave con un motor pequeño, se debe ajustar el parámetro 1-1 *FLC motor* al valor mínimo permitido.

Los modelos con bypass interno no requieren un contactor de bypass externo.

4.3.2 Instalación en línea

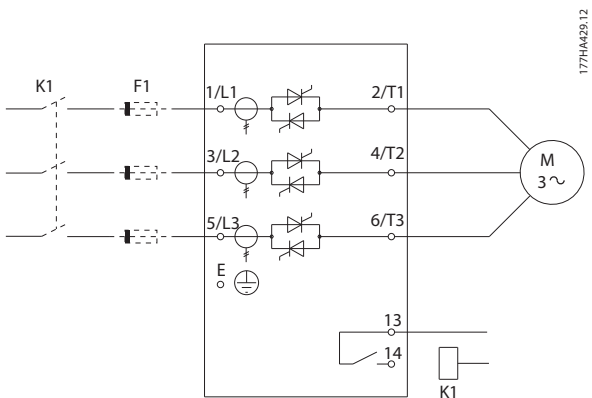
4.3.2.1 Con bypass interno



K1	Contactor principal (opcional)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.6 Instalación en línea, con bypass interno

4.3.2.2 Sin bypass



K1	Contactor principal (opcional)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.7 Instalación en línea, sin bypass

4.3.2.3 Con bypass externo

Los modelos sin bypass tienen terminales de bypass específicos, que permiten al arrancador suave seguir proporcionando funciones de control y protección incluso estando puentado por un contactor externo. Conecte el contactor de bypass a los terminales de bypass y controlelo mediante una salida programable configurada como *En marcha* (consulte los parámetros de 4-1 a 4-9).

AVISO!

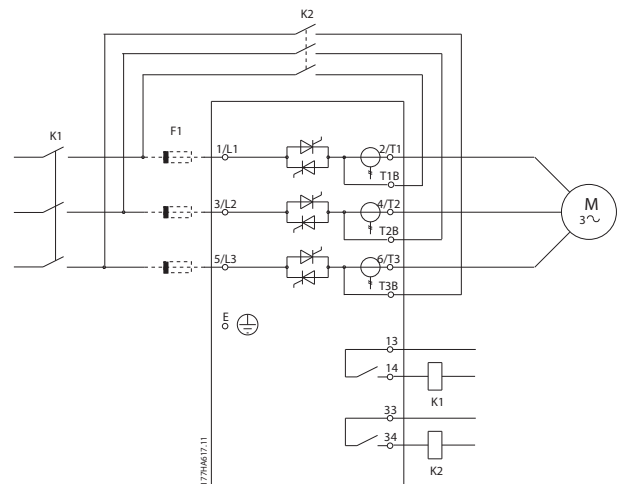
Los terminales de bypass del MCD5-0245C son:

- T1B
- T2B
- T3B

Los terminales de bypass de los modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C son:

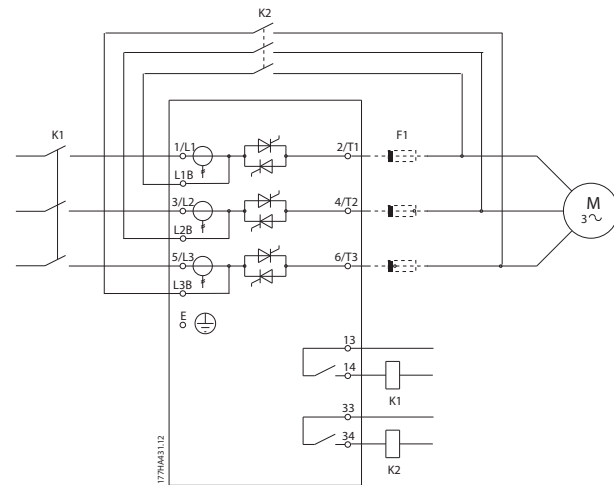
- L1B
- L2B
- L3B

Si es necesario, los fusibles pueden instalarse en el lado de la entrada.



K1	Contactor principal
K2	Contactor de bypass (externo)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.8 Instalación en línea, con bypass externo, MCD5-0245C



K1	Contactor principal
K2	Contactor de bypass (externo)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.9 Instalación en línea, con bypass externo, de MCD5-0360C a MCD5-1600C

4.3.3 Instalación en triángulo interno

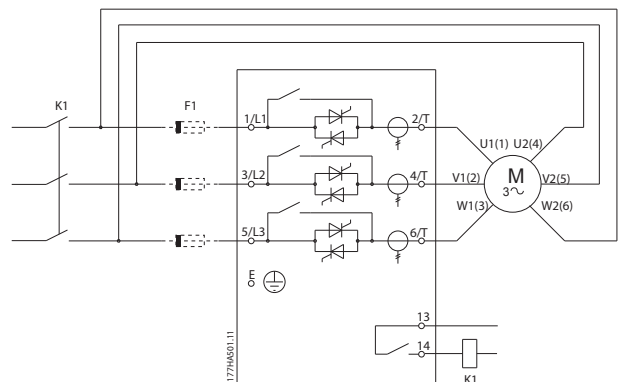
PRECAUCIÓN

Cuando conecte el MCD 500 en configuración de triángulo interno, instale siempre un contactor principal o un magnetotérmico de desconexión.

AVISO!

Al conectar en triángulo interno, introduzca la corriente a plena carga del motor (FLC) en el *parámetro 1-1 FLC motor*. El MCD 500 calcula automáticamente las intensidades en triángulo interno según estos datos. El *parámetro 15-7 Conexión motor* está ajustado por defecto en *Detecc auto* y puede ajustarse para forzar al arrancador suave a funcionar en triángulo interno o en línea.

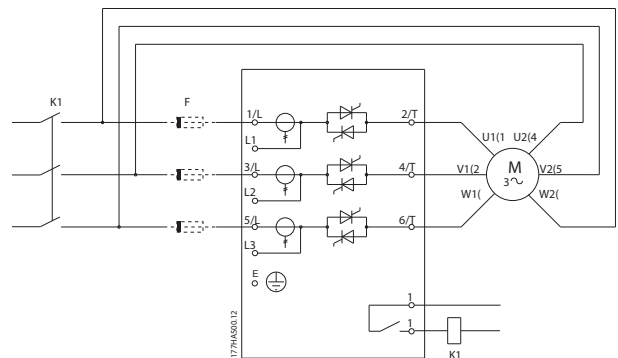
4.3.3.1 Con bypass interno



K1	Contactor principal
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.10 Instalación en triángulo interno, con bypass interno

4.3.3.2 Sin bypass



K1	Contactor principal
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.11 Instalación en triángulo interno, sin bypass

4.3.3.3 Con bypass externo

Los modelos sin bypass tienen terminales de bypass específicos, que permiten al arrancador suave seguir proporcionando funciones de control y protección incluso estando puenteado por un contactor de bypass externo. Conecte el contactor de bypass a los terminales de bypass y contrólole mediante una salida programable configurada como *En marcha* (consulte los parámetros de 4-1 a 4-9).

AVISO!

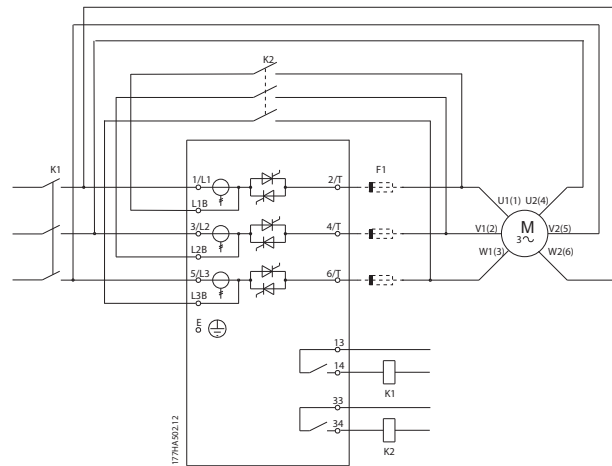
Los terminales de bypass del MCD5-0245C son:

- T1B
- T2B
- T3B

Los terminales de bypass de los modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C son:

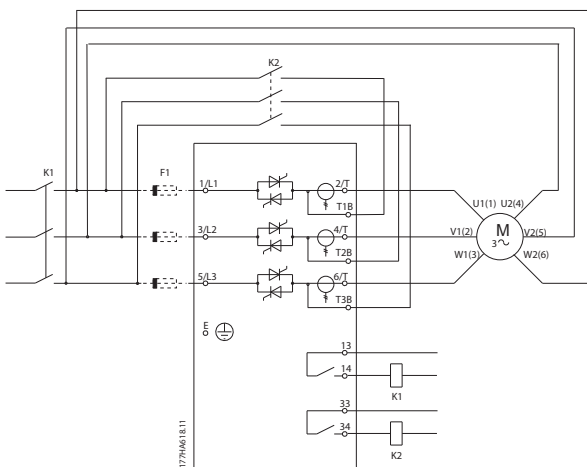
- L1B
- L2B
- L3B

Si es necesario, los fusibles pueden instalarse en el lado de la entrada.



K1	Contacto principal
K2	Contacto de bypass (externo)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.13 Instalación en triángulo interno, con bypass externo, de MCD5-0360C a MCD5-1600C



K1	Contacto principal
K2	Contacto de bypass (externo)
F1	Fusibles de semiconductor (opcional)

Ilustración 4.12 Instalación en triángulo interno, con bypass externo, MCD5-0245C

4.4 Intensidad nominal

Póngase en contacto con el distribuidor local para obtener información sobre clasificaciones en condiciones de funcionamiento no cubiertas por estos cuadros de clasificaciones.

Todas las clasificaciones están calculadas a una altura de 1000 m y a una temperatura ambiente de 40 °C.

4.4.1 Conexión en línea (con bypass)

AVISO!

Los modelos de MCD5-0021B a MCD5-0961B tienen bypass interno. Los modelos de MCD5-0245C a MCD5-1600C requieren un contactor de bypass externo.

Código descriptivo	Clasificación de amperios		
	AC-53b 3-30:330 [A]	AC-53b 4-20:340 [A]	AC-53b 4,5-30:330 [A]
MCD5-0021B	21	17	15
MCD5-0037B	37	31	26
MCD5-0043B	43	37	30
MCD5-0053B	53	46	37
	AC-53b 3-30:570 [A]	AC-53b 4-20:580 [A]	AC-53b 4,5-30:570 [A]
MCD5-0068B	68	55	47
MCD5-0084B	84	69	58
MCD5-0089B	89	74	61
MCD5-0105B	105	95	78
MCD5-0131B	131	106	90
MCD5-0141B	141	121	97
MCD5-0195B	195	160	134
MCD5-0215B	215	178	148
MCD5-0245B	245	194	169
MCD5-0245C	255	201	176
MCD5-0331B	331	266	229
MCD5-0360C	360	310	263
MCD5-0380C	380	359	299
MCD5-0396B	396	318	273
MCD5-0428C	430	368	309
MCD5-0469B	496	383	326
MCD5-0525B	525	425	364
MCD5-0595C	620	540	434
MCD5-0619C	650	561	455
MCD5-0632B	632	512	438
MCD5-0790C	790	714	579
MCD5-0744B	744	606	516
MCD5-0826B	826	684	571
MCD5-0927C	930	829	661
MCD5-0961B	961	796	664
MCD5-1200C	1200	1200	1071
MCD5-1410C	1410	1319	1114
MCD5-1600C	1600	1600	1353

Tabla 4.2 Modelos con bypass interno

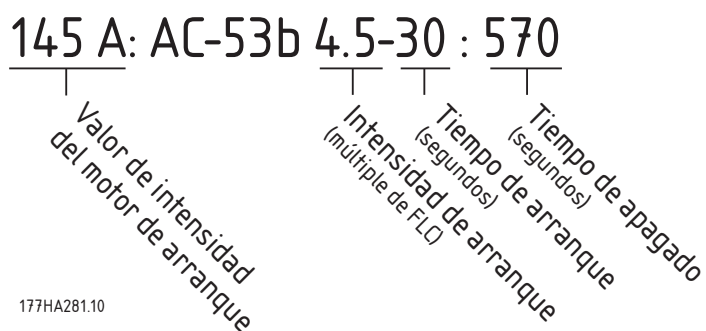


Ilustración 4.14 Clasificación AC-53 para funcionamiento en bypass

Todas las clasificaciones están calculadas a una altura de 1000 m y a una temperatura ambiente de 40 °C.

4.4.2 Conexión en línea (sin bypass / continua)

Código descriptivo	Clasificaciones de amperios		
	AC-53a 3-30:50-6	AC-53a 4-20:50-6	AC-53a 4,5-30:50-6
MCD5-0245C	245 A	195 A	171 A
MCD5-0360C	360 A	303 A	259 A
MCD5-0380C	380 A	348 A	292 A
MCD5-0428C	428 A	355 A	300 A
MCD5-0595C	595 A	515 A	419 A
MCD5-0619C	619 A	532 A	437 A
MCD5-0790C	790 A	694 A	567 A
MCD5-0927C	927 A	800 A	644 A
MCD5-1200C	1200 A	1135 A	983 A
MCD5-1410C	1410 A	1187 A	1023 A
MCD5-1600C	1600 A	1433 A	1227 A

Tabla 4.3 Modelos sin bypass

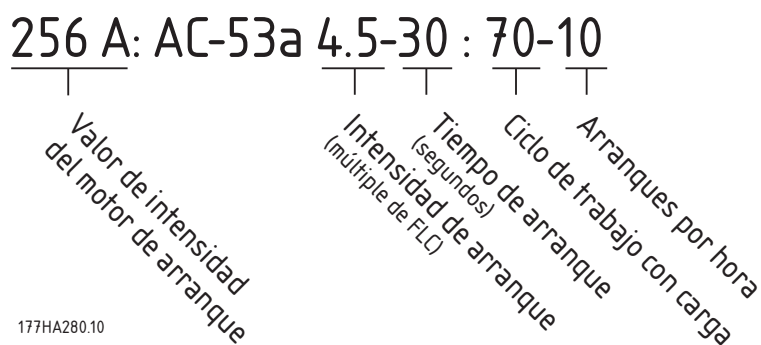


Ilustración 4.15 Clasificación AC-53 para funcionamiento continuo

Todas las clasificaciones están calculadas a una altura de 1000 m y a una temperatura ambiente de 40 °C.

Póngase en contacto con un distribuidor local para obtener información sobre clasificaciones en condiciones de funcionamiento no cubiertas por estos cuadros de clasificaciones.

4.4.3 Conexión en triángulo interno (con bypass)

AVISO!

Los modelos de MCD5-0021B a MCD5-0961B tienen bypass interno. Los modelos de MCD5-0245C a MCD5-1600C requieren un contactor de bypass externo.

Código descriptivo	Clasificaciones de amperios		
	AC-53b 3-30:330 [A]	AC-53b 4,20-:340 [A]	AC-53b 4,5-30:330 [A]
MCD5-0021B	32	26	22
MCD5-0037B	56	47	39
MCD5-0043B	65	56	45
MCD5-0053B	80	69	55
	AC-53b 3-30:570 [A]	AC-53b 4-20:580 [A]	AC-53b 4,5-30:570 [A]
MCD5-0068B	102	83	71
MCD5-0084B	126	104	87
MCD5-0089B	134	112	92
MCD5-0105B	158	143	117
MCD5-0131B	197	159	136
MCD5-0141B	212	181	146
MCD5-0195B	293	241	201
MCD5-0215B	323	268	223
MCD5-0245B	368	291	254
MCD5-0245C	383	302	264
MCD5-0331B	497	400	343
MCD5-0360C	540	465	395
MCD5-0380C	570	539	449
MCD5-0396B	594	478	410
MCD5-0428C	645	552	463
MCD5-0469B	704	575	490
MCD5-0525B	787	637	546
MCD5-0595C	930	810	651
MCD5-0619C	975	842	683
MCD5-0632B	948	768	658
MCD5-0790C	1185	1072	869
MCD5-0744B	1116	910	774
MCD5-0826B	1239	1026	857
MCD5-0927C	1395	1244	992
MCD5-0961B	1441	1194	997
MCD5-1200C	1800	1800	1607
MCD5-1410C	2115	1979	1671
MCD5-1600C	2400	2400	2030

Tabla 4.4 Modelos con bypass

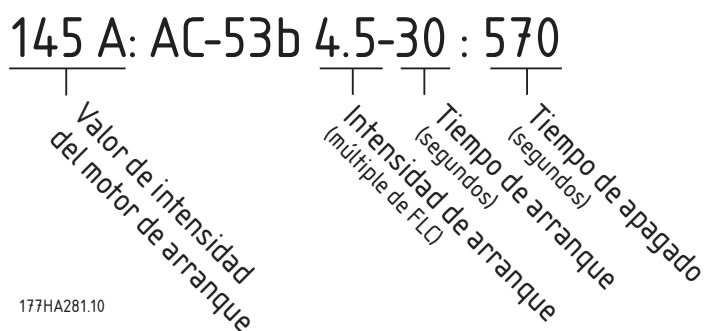


Ilustración 4.16 Clasificación AC-53 para funcionamiento en bypass

Todas las clasificaciones están calculadas a una altura de 1000 m y a una temperatura ambiente de 40 °C.

4.4.4 Conexión en triángulo interno (sin bypass / continua)

Código descriptivo	Clasificaciones de amperios		
	AC-53a 3-30:50-6	AC-53a 4-20:50-6	AC-53a 4,5-30:50-6
MCD5-0245C	368 A	293 A	257 A
MCD5-0360C	540 A	455 A	389 A
MCD5-0380C	570 A	522 A	438 A
MCD5-0428C	643 A	533 A	451 A
MCD5-0595C	893 A	773 A	629 A
MCD5-0619C	929 A	798 A	656 A
MCD5-0790C	1185 A	1042 A	851 A
MCD5-0927C	1391 A	1200 A	966 A
MCD5-1200C	1800 A	1702 A	1474 A
MCD5-1410C	2115 A	1780 A	1535 A
MCD5-1600C	2400 A	2149 A	1841 A

Tabla 4.5 Modelos sin bypass

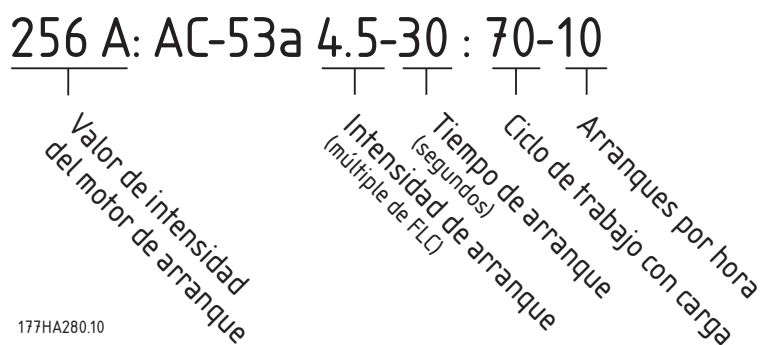


Ilustración 4.17 Clasificación AC-53 para funcionamiento continuo

Todas las clasificaciones están calculadas a una altura de 1000 m y a una temperatura ambiente de 40 °C.

Póngase en contacto con un distribuidor local para obtener información sobre clasificaciones en condiciones de funcionamiento no cubiertas por estos cuadros de clasificaciones.

4.5 Ajustes de intensidad máxima y mínima

Los ajustes de corriente máxima y mínima a plena carga dependen del modelo:

Modelo	Conexión en línea		Conexión triángulo interno	
	Mínima [A]	Máxima [A]	Mínima [A]	Máxima [A]
MCD5-0021B	5	23	7	34
MCD5-0037B	9	43	13	64
MCD5-0043B	10	50	15	75
MCD5-0053B	11	53	16	79
MCD5-0068B	15	76	23	114
MCD5-0084B	19	97	29	145
MCD5-0089B	20	100	30	150
MCD5-0105B	21	105	32	157
MCD5-0131B	29	145	44	217
MCD5-0141B	34	170	51	255
MCD5-0195B	40	200	60	300
MCD5-0215B	44	220	66	330
MCD5-0331B	70	350	70	525
MCD5-0396B	85	425	85	638
MCD5-0469B	100	500	100	750
MCD5-0525B	116	580	116	870
MCD5-0632B	140	700	140	1050
MCD5-0744B	164	820	164	1230
MCD5-0825B	184	920	184	1380
MCD5-0961B	200	1000	200	1500
MCD5-0245C	51	255	77	382
MCD5-0360C	72	360	108	540
MCD5-0380C	76	380	114	570
MCD5-0428C	86	430	129	645
MCD5-0595C	124	620	186	930
MCD5-0619C	130	650	195	975
MCD5-0790C	158	790	237	1185
MCD5-0927C	186	930	279	1395
MCD5-1200C	240	1200	360	1800
MCD5-1410C	282	1410	423	2115
MCD5-1600C	320	1600	480	2400

Tabla 4.6 Corriente mínima y máxima a plena carga

4.6 Interruptor de bypass

Algunos de los arrancadores suaves MCD 500 tienen bypass interno y no necesitan un contactor de bypass externo.

Los arrancadores suaves sin bypass pueden instalarse con un contactor de bypass externo. Seleccione un contactor con una clasificación AC1 mayor o igual a la clasificación de corriente a plena carga del motor conectado.

4.7 Interruptor principal

Debe instalarse un contactor principal si el MCD 500 está conectado al motor en formato de triángulo interno, y es opcional para la conexión en línea. Seleccione un contactor con una clasificación AC3 mayor o igual a la clasificación de corriente a plena carga del motor conectado.

4.8 Magnetotérmico

Debe utilizarse un magnetotérmico de desconexión en lugar de un contactor principal para aislar el circuito del motor en caso de una desconexión del arrancador suave. El mecanismo de desconexión debe estar alimentado desde el lado del magnetotérmico o desde una tensión de control separada.

4.9 Corrección del factor de potencia

⚠PRECAUCIÓN

DAÑOS MATERIALES

Conecte los condensadores de corrección del factor de potencia en el lado de entrada del arrancador suave. La conexión de los condensadores de corrección del factor de potencia al lado de salida del arrancador suave provocará una avería en este.

Si se utiliza la corrección del factor de potencia, utilice un contactor específico para conectar los condensadores.

4.10 Fusibles

4.10.1 Fusibles de la fuente de alimentación

Se pueden utilizar fusibles de semiconductor para conseguir una coordinación de tipo 2 (según la norma CEI 60947-4-2). Dichos fusibles reducen el riesgo de que los SCR se dañen por intensidades de sobrecarga transitorias.

Se pueden utilizar fusibles HRC (como los Ferraz AJT) para obtener una coordinación de tipo 1 según la norma CEI 60947-4-2.

⚠PRECAUCIÓN

El *Control adaptativo* controla el perfil de velocidad del motor dentro del límite de tiempo programado. Este control puede producir un mayor nivel de corriente que los métodos de control convencionales.

Para aplicaciones que utilicen el control adaptativo para la parada suave del motor con tiempos de parada superiores a 30 s, seleccione la siguiente protección de la bifurcación del motor:

- Fusibles de red HRC estándar: mínimo del 150 % de la corriente a plena carga del motor.
- Fusibles de red nominales del motor: clasificación mínima del 100/150 % de la corriente a plena carga del motor.
- Ajuste del tiempo largo mínimo del magnetotérmico del motor: un 150 % de la corriente a plena carga del motor.
- Ajuste del tiempo corto mínimo del magnetotérmico del motor: un 400 % de la corriente a plena carga del motor durante 30 s.

Las recomendaciones de fusibles están calculadas para 40 °C, hasta 1000 m.

⚠AVISO!

La selección de fusibles se basa en un 400 % del arranque a plena carga del motor durante 20 s con:

- Arranques por hora determinados por la norma.
- Ciclo de trabajo.
- Temperatura ambiente de 40 °C.
- Hasta 1000 m de altitud.

Para instalaciones que funcionen fuera de estas condiciones, consulte con un distribuidor local de Danfoss.

De la *Tabla 4.7* a la *Tabla 4.12* solo contienen recomendaciones. Consulte siempre a un distribuidor local para confirmar la selección para su aplicación específica.

4.10.2 Fusibles Bussmann

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación (≤440 V CA)	Tensión de alimentación (≤575 V CA)	Tensión de alimentación (≤690 V CA)
MCD5-0021B	1150	170M1314	170M1314	170M1314
MCD5-0037B	8000	170M1316	170M1316	170M1316
MCD5-0043B	10500	170M1318	170M1318	170M1318
MCD5-0053B	15000	170M1318	170M1318	170M1318
MCD5-0068B	15000	170M1319	170M1319	170M1318
MCD5-0084B	512000	170M1321	170M1321	170M1319
MCD5-0089B	80000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0105B	125000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0131B	125000	170M1321	170M1321	170M1321
MCD5-0141B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0195B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0215B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0245B	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0331B	202000	170M5011	170M5011	-
MCD5-0396B	320000	170M6011	-	-
MCD5-0469B	320000	170M6008 ¹⁾	-	-
MCD5-0525B	781000	170M6013	170M6013	170M6013
MCD5-0632B	781000	170M5015	170M5015	-
MCD5-0744B	1200000	170M5017	170M6017	-
MCD5-0826B	2530000	170M6017	170M6017	-
MCD5-0961B	2530000	170M6018	170M6013 ¹⁾	-
MCD5-0245C	320000	170M2621	170M2621	170M2621
MCD5-0360C	320000	170M6010	170M6010	170M6010
MCD5-0380C	320000	170M6011	170M6011	-
MCD5-0428C	320000	170M6011	170M6011	-
MCD5-0595C	1200000	170M6015	170M6015	170M6014
MCD5-0619C	1200000	170M6015	170M6015	170M6014
MCD5-0790C	2530000	170M6017	170M6017	170M6016
MCD5-0927C	4500000	170M6019	170M6019	170M6019
MCD5-1200C	4500000	170M6021	-	-
MCD5-1410C	6480000	-	-	-
MCD5-1600C	12500000	170M6019 ¹⁾	-	-

Tabla 4.7 Cuerpo cuadrado (170M)

1) Se requieren dos fusibles conectados en paralelo por fase.

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación (<440 V CA)	Tensión de alimentación (<575 V CA)	Tensión de alimentación (<690 V CA)
MCD5-0021B	1150	63FE	63FE	63FE
MCD5-0037B	8000	120FEE	120FEE	120FEE
MCD5-0043B	10500	120FEE	120FEE	120FEE
MCD5-0053B	15000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0068B	15000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0084B	512000	200FEE	200FEE	200FEE
MCD5-0089B	80000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0105B	125000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0131B	125000	280FM	280FM	280FM
MCD5-0141B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0195B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0215B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0245B	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0331B	202000	315FM ¹⁾	-	-
MCD5-0396B	320000	400FMM ¹⁾	-	-
MCD5-0469B	320000	450FMM ¹⁾	-	-
MCD5-0525B	781000	500FMM ¹⁾	500FMM ¹⁾	500FMM ¹⁾
MCD5-0632B	781000	630FMM ¹⁾	-	-
MCD5-0744B	1200000	-	-	-
MCD5-0826B	2530000	-	-	-
MCD5-0961B	2530000	-	-	-
MCD5-0245C	320000	450FMM	450FMM	450FMM
MCD5-0360C	320000	-	-	-
MCD5-0380C	320000	400FMM ¹⁾	400FMM	400FMM ¹⁾
MCD5-0428C	320000	-	-	-
MCD5-0595C	1200000	630FMM ¹⁾	630FMM ¹⁾	-
MCD5-0619C	1200000	630FMM ¹⁾	630FMM ¹⁾	-
MCD5-0790C	2530000	-	-	-
MCD5-0927C	4500000	-	-	-
MCD5-1200C	4500000	-	-	-
MCD5-1410C	6480000	-	-	-
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

Tabla 4.8 Estilo británico (BS88)

1) Se requieren dos fusibles conectados en paralelo por fase.

4.10.3 Fusibles Ferraz

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación (<440 V CA)	Tensión de alimentación (<575 V CA)	Tensión de alimentación (<690 V CA)		
MCD5-0021B	1150	HSJ40 ¹⁾	HSJ40 ¹⁾	No aplicable		
MCD5-0037B	8000	HSJ80 ¹⁾	HSJ80 ¹⁾			
MCD5-0043B	10500	HSJ90 ¹⁾	HSJ90 ¹⁾			
MCD5-0053B	15000	HSJ110 ¹⁾	HSJ110 ¹⁾			
MCD5-0068B	15000	HSJ125 ¹⁾	HSJ125 ¹⁾			
MCD5-0084B	51200	HSJ175	HSJ175 ¹⁾			
MCD5-0089B	80000	HSJ175	HSJ175			
MCD5-0105B	125000	HSJ225	HSJ225			
MCD5-0131B	125000	HSJ250	HSJ250 ¹⁾			
MCD5-0141B	320000	HSJ300	HSJ300			
MCD5-0195B	320000	HSJ350	HSJ350			
MCD5-0215B	320000	HSJ400 ¹⁾	HSJ400 ¹⁾			
MCD5-0245B	320000	HSJ450 ¹⁾	HSJ450 ¹⁾			
MCD5-0331B	202000	HSJ500 ¹⁾	No aplicable			
MCD5-0396B	320000	No aplicable				
MCD5-0469B	320000					
MCD5-0525B	781000					
MCD5-0632B	781000					
MCD5-0744B	1200000					
MCD5-0826B	2530000					
MCD5-0961B	2530000					
MCD5-0245C	320000				HSJ450 ¹⁾	HSJ450 ¹⁾
MCD5-0360C	320000				No aplicable	
MCD5-0380C	320000					
MCD5-0428C	320000					
MCD5-0595C	1200000					
MCD5-0619C	1200000					
MCD5-0790C	2530000					
MCD5-0927C	4500000					
MCD5-1200C	4500000					
MCD5-1410C	6480000					
MCD5-1600C	12500000					

4

Tabla 4.9 HSJ

1) Se requieren dos fusibles conectados en serie por fase.

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación (<440 V CA)	Tensión de alimentación (<575 V CA)	Tensión de alimentación (<690 V CA)
MCD5-0021B	1150	A070URD30XXX0063	A070URD30XXX0063	-
MCD5-0037B	8000	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0043B	10500	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0053B	15000	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125	A070URD30XXX0125
MCD5-0068B	15000	A070URD30XXX0160	A070URD30XXX0160	A070URD30XXX0160
MCD5-0084B	51200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200
MCD5-0089B	80000	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200	A070URD30XXX0200
MCD5-0105B	125000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0131B	125000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0141B	320000	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315	A070URD30XXX0315
MCD5-0195B	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0215B	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0245B	32000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0331B	202000	A070URD31XXX0550	-	-
MCD5-0396B	238000	A070URD32XXX0630	-	-
MCD5-0469B	320000	A070URD32XXX0700	-	-
MCD5-0525B	781000	A070URD32XXX0800	-	-
MCD5-0632B	781000	A070URD33XXX0900	-	-
MCD5-0744B	1200000	A070URD33XXX1100	-	-
MCD5-0826B	2530000	A070URD33XXX1250	-	-
MCD5-0961B	2530000	A070URD33XXX1400	-	-
MCD5-0245C	320000	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450	A070URD30XXX0450
MCD5-0360C	320000	A070URD33XXX0630	A070URD33XXX0630	A070URD33XXX0630
MCD5-0380C	320000	A070URD33XXX0700	A070URD33XXX0700	-
MCD5-0428C	320000	A070URD33XXX0700	A070URD33XXX0700	-
MCD5-0595C	1200000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000
MCD5-0619C	1200000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000	A070URD33XXX1000
MCD5-0790C	2530000	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400
MCD5-0927C	4500000	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400	A070URD33XXX1400
MCD5-1200C	4500000	A055URD33XXX2250	-	-
MCD5-1410C	6480000	A055URD33XXX2250	-	-
MCD5-1600C	12500000	-	-	-

Tabla 4.10 Estilo norteamericano (PSC 690)

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación	Tensión de alimentación	Tensión de alimentación
		(<440 V CA)	(<575 V CA)	(<690 V CA)
MCD5-0021B	1150	6.9URD30D11A0050	6.9URD30D11A0050	6.9URD30D11A0050
MCD5-0037B	8000	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0043B	10500	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0053B	15000	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125	6.9URD30D11A0125
MCD5-0068B	15000	6.9URD30D11A0160	6.9URD30D11A0160	6.9URD30D11A0160
MCD5-0084B	51200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200
MCD5-0089B	80000	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200	6.9URD30D11A0200
MCD5-0105B	125000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0131B	125000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0141B	320000	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315	6.9URD30D11A0315
MCD5-0195B	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0215B	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0245B	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0331B	202000	6.9URD31D11A0550	-	-
MCD5-0396B	320000	6.9URD32D11A0630	-	-

Modelo	SCR I ² t (A ² s)	Tensión de alimentación	Tensión de alimentación	Tensión de alimentación
		(<440 V CA)	(<575 V CA)	(<690 V CA)
MCD5-0469B	320000	6.9URD32D11A0700	-	-
MCD5-0525B	781000	6.9URD32D11A0800	-	-
MCD5-0632B	781000	6.9URD33D11A0900	-	-
MCD5-0744B	1200000	6.9URD33D11A1100	-	-
MCD5-0826B	2530000	6.9URD33D11A1250	-	-
MCD5-0961B	2530000	6.9URD33D11A1400	-	-
MCD5-0245C	320000	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450	6.9URD31D11A0450
MCD5-0360C	320000	6.9URD33D11A0630	6.9URD33D11A0630	6.9URD33D11A0630
MCD5-0380C	320000	6.9URD33D11A0700	6.9URD33D11A0700	6.9URD33D11A0700
MCD5-0428C	320000	6.9URD33D11A0700	6.9URD33D11A0700	6.9URD33D11A0700
MCD5-0595C	1200000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000
MCD5-0619C	1200000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000	6.9URD33D11A1000
MCD5-0790C	2530000	6.6URD33D11A1400	6.6URD33D11A1400	-
MCD5-0927C	4500000	6.6URD33D11A1400	6.6URD33D11A1400	-
MCD5-1200C	4500000	6URD233PLAF2200	6URD233PLAF2200	-
MCD5-1410C	6480000	6URD233PLAF2200	6URD233PLAF2200	-
MCD5-1600C	12500000	6URD233PLAF2800	6URD233PLAF2800	-

Tabla 4.11 Estilo europeo (PSC 690)

4.10.4 Selección de fusibles UL y clasificación de protección contra cortocircuitos

Dos intensidades nominales de cortocircuito (SCCR) están disponibles para aplicaciones UL.

Corrientes de fallo estándar (en circuitos de 600 V CA)

Las corrientes de fallo estándar se determinan conforme a la tabla 51.2 del apartado 1 de la norma UL 508. Esta norma especifica la intensidad de cortocircuito que debe soportar el arrancador suave conforme a la potencia de salida en caballos (o la clasificación de corriente a plena carga [FLC] o los amperios de rotor bloqueado [LRA], en función del modelo).

Si se utilizan las intensidades nominales de fallo estándar, debe elegirse un fusible conforme a la información de la *Tabla 4.12* (específico para el modelo y fabricante).

Corrientes de fallo de alta disponibilidad (en circuitos de 480 V CA)

Es posible especificar intensidades nominales de cortocircuito que superen las clasificaciones mínimas establecidas por las corrientes de fallo estándar cuando el arrancador suave pueda soportar la corriente de cortocircuito de alta disponibilidad conforme a la prueba de la norma UL 508.

Si se utilizan las intensidades nominales de fallo de alta disponibilidad, seleccione un fusible adecuado en función del amperaje y de la clase de fusible (J o L según corresponda)

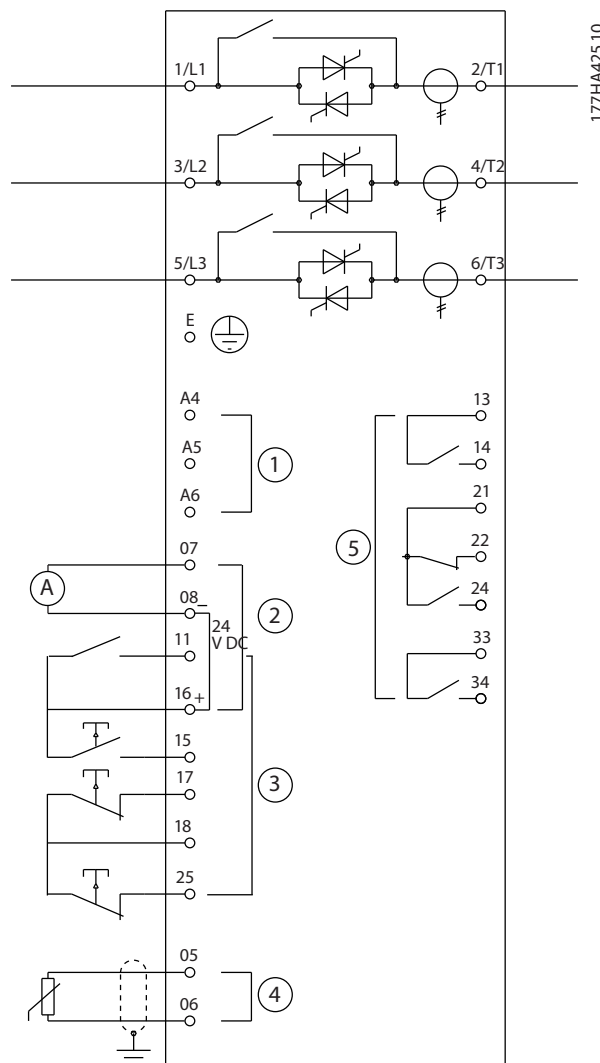
Modelo	Clasificación nominal [A]	Clasificaciones de cortocircuito					Intensidad nominal de cortocircuito a 600 V [kA] 3 ciclos ¹⁾	
		De alta disponibilidad		Intensidad de fallo estándar				
		A un máximo de 480 V CA [kA]	Clasificación máxima del fusible [A] (clase de fusible)	A 600 V CA [kA]	Fusible Ferraz/Mersen, indicada clase de fusible J, L o RK5	Fusible Ferraz/Mersen, fusibles de semiconductor R/C		
Modelos con bypass								
MCD5-0021B	23	65	25 (J)	10	AJT25	A070URD30XXX0063	N.D.	
MCD5-0037B	43	65	50 (J)	10	AJT50	A070URD30XXX0125		
MCD5-0043B	50	65	50 (J)	10	AJT50	A070URD30XXX0125		
MCD5-0053B	53	65	60 (J)	10	AJT60	A070URD30XXX0125		
MCD5-0068B	76	65	80 (J)	10	AJT80	A070URD30XXX0200		
MCD5-0084B	97	65	100 (J)	10	AJT100	A070URD30XXX0200		
MCD5-0089B	100	65	100 (J)	10	AJT100	A070URD30XXX0200		
MCD5-0105B	105	65	125 (J)	10	AJT125	A070URD30XXX0315		
MCD5-0131B	145	65	150 (J)	18	AJT150/RK 5 200	A070URD30XXX0315		
MCD5-0141B	170	65	175 (J)	18	AJT175/RK 5 200	A070URD30XXX0315		
MCD5-0195B	200	65	200 (J)	18	AJT200/RK 5 300	A070URD30XXX0450		
MCD5-0215B	220	65	250 (J)	18	AJT250/RK 5 300	A070URD30XXX0450		
MCD5-0245B	255	65	350 (RK1/J)	18	1)	-		18
MCD5-0331B	350	65	400 (J)	18	1)	-		3 ciclos
MCD5-0396B	425	65	450 (J)	30	1)	A070URD33XXX0630	30	
MCD5-0469B	500	65	600 (J)	30	600, clase J	A070URD33XXX0700	3 ciclos	
MCD5-0525B	580	65	800 (L)	30	800, clase L	-	42 3 ciclos	
MCD5-0632B	700	65	800 (L)	42	800, clase L	-		
MCD5-0744B	820	65	1200 (L)	42	1200, clase L	A070URD33XXX1000		
MCD5-0826B	920	65	1200 (L)	85	1200, clase L	A070URD33XXX1400		
MCD5-0961B	1000	65	1200 (L)	85	1200, clase L	A070URD33XXX1400		
Modelos sin bypass								
MCD5-0245C	255	65	350 (RK1/J)	18	AJT300	A070URD30XXX0450	N.D.	
MCD5-0360C	360	65	400 (J)	18	AJT400/RK 5 500	A070URD33XXX0630		
MCD5-0380C	380	65	450 (J)	18	AJT450/RK 5 500	A070URD33XXX0700		
MCD5-0428C	430	65	450 (J)	30	AJT450	A070URD33XXX0700		
MCD5-0595C	620	65	800 (L)	42	A4BQ800	A070URD33XXX1000		
MCD5-0619C	650	65	800 (L)	42	A4BQ800	A070URD33XXX1000		
MCD5-0790C	790	65	1200 (L)	42	A4BQ1200	A070URD33XXX1400		
MCD5-0927C	930	65	1200 (L)	42	A4BQ1200	A070URD33XXX1400		
MCD5-1200C	1200	65	1600 (L)	85	A4BQ1600	A065URD33XXX1800		
MCD5-1410C	1410	65	2000 (L)	85	A4BQ2000	A055URD33XXX2250		
MCD5-1600C	1600	65	2000 (L)	85	A4BQ2500	A055URD33XXX2500		

Tabla 4.12 Clasificaciones de cortocircuito

XXX = tipo álabo: consulte los detalles en el catálogo Ferraz/Mersen.

1) Cuando estén protegidos por cualquier fusible o magnetotérmico listados como UL y calibrados conforme a la normativa NEC, los modelos con clasificación de tres ciclos serán aptos para su uso en circuitos con la corriente posible indicada.

4.11 Diagramas esquemáticos

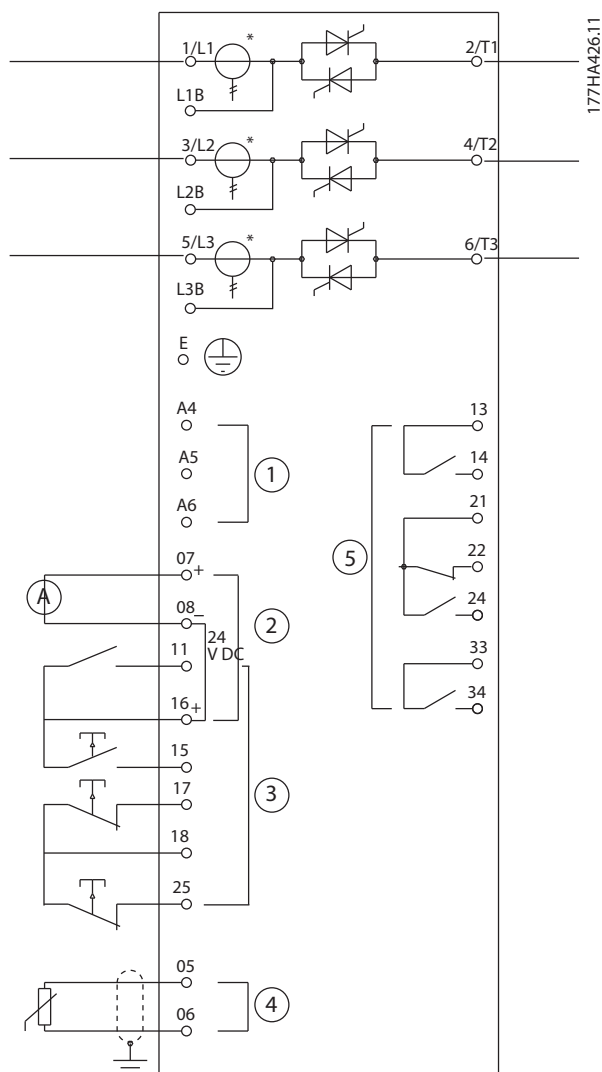


177HA425.10

4

1	Tensión de control (depende del modelo)	11, 16	Entrada programable
2	Salidas	15, 16	Arranque
3	Entradas de control remoto	17, 18	Parada
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	25, 18	Reset
5	Salidas de relé	13, 14	Salida de relé A
07, 08	Salida analógica programable	21, 22, 24	Salida de relé B
16, 08	Salida de 24 V CC	33, 34	Salida de relé C

Ilustración 4.18 Modelos con bypass interno



1	Tensión de control (depende del modelo)	11, 16	Entrada programable
2	Salidas	15, 16	Arranque
3	Entradas de control remoto	17, 18	Parada
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	25, 18	Reset
5	Salidas de relé	13, 14	Salida de relé A
07, 08	Salida analógica programable	21, 22, 24	Salida de relé B
16, 08	Salida de 24 V CC	33, 34	Salida de relé C

Ilustración 4.19 Modelos sin bypass

* En MCD5-0245C los transformadores de corriente están situados en la salida. Los terminales de bypass están etiquetados T1B, T2B y T3B.

5 Funciones del producto

5.1 Protección de sobrecarga del motor

El modelo térmico utilizado para la sobrecarga del motor en el arrancador suave tiene dos componentes:

- Bobinados del motor: tienen una capacidad térmica reducida y afectan al comportamiento térmico a corto plazo del motor. Los bobinados son la parte del motor en que la corriente genera calor.
- Cuerpo del motor: tiene una gran capacidad térmica y afecta al comportamiento a largo plazo del motor. El modelo térmico también tiene en cuenta lo siguiente:
 - Intensidad del motor.
 - Pérdidas de hierro.
 - Pérdidas de la resistencia de bobinado.
 - Capacidades térmicas del cuerpo del motor y del bobinado.
 - Refrigeración durante el funcionamiento y refrigeración en parada.
 - El porcentaje de la capacidad nominal del motor. Fija el valor mostrado en pantalla para el modelo de bobinado y se ve afectado por el ajuste de la FLC del motor, entre otros.

AVISO!

Ajuste el *parámetro 1-1 FLC motor* a la FLC nominal del motor. No añada la clasificación de sobrecarga ya que el arrancador suave se encarga de calcular dicha clasificación.

La protección de sobrecarga térmica utilizada en el arrancador suave aporta una serie de ventajas en comparación con los relés térmicos.

- El efecto de la refrigeración del ventilador se tiene en cuenta durante el funcionamiento del motor.
- Se pueden utilizar la corriente a plena carga del motor y el tiempo de rotor bloqueado para realizar un ajuste más preciso del modelo. Las características térmicas de los bobinados son tratadas de forma independiente al resto del motor (es decir, el modelo detecta que los bobinados tienen masa térmica baja y resistencia térmica alta).

- La parte del bobinado del modelo térmico responde rápidamente en comparación con la parte del cuerpo. Así, el motor puede funcionar con una temperatura de funcionamiento próxima al valor máximo estando al mismo tiempo protegido de posibles daños térmicos.
- El porcentaje de capacidad térmica del motor utilizado durante cada arranque se guarda en la memoria. El arrancador suave puede configurarse para que calcule automáticamente si el motor tiene o no suficiente capacidad térmica para completar con éxito otro arranque.
- La función de memoria del modelo supone que el motor está totalmente protegido en situaciones de arranque en caliente. El modelo utiliza los datos del reloj en tiempo real para tener en cuenta el tiempo de refrigeración transcurrido, aun cuando se haya retirado la alimentación de control.

La función de protección de sobrecarga proporcionada por este modelo cumple la curva 10 de NEMA, pero ofrece una protección superior con niveles bajos de sobrecarga gracias a la separación del modelo térmico de bobinados.

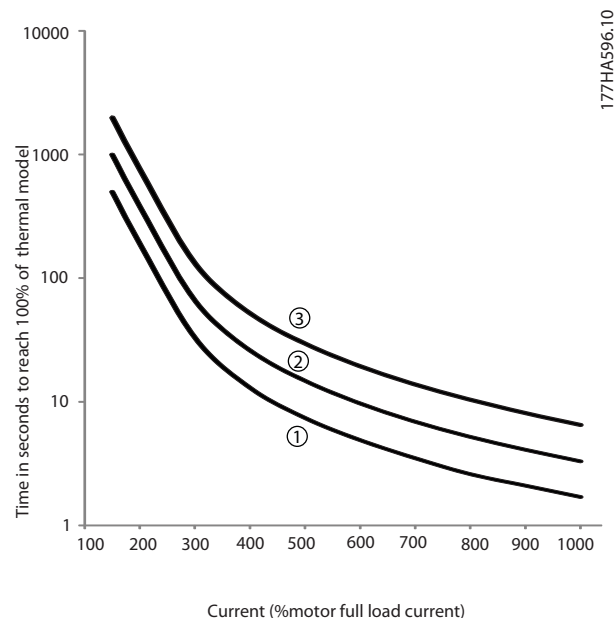


Ilustración 5.1 Grado de protección respecto a sobrecarga

1. $MSTC^{(1)}=5$
2. $MSTC^{(1)}=10$
3. $MSTC^{(1)}=20$

1) *MSTC* es la constante de tiempo de arranque del motor. Se define como el tiempo de rotor bloqueado (en el parámetro 1-2 Tiempo rotor bloq) cuando la intensidad del rotor bloqueado alcanza el 600 % de la FLC.

5.2 Control adaptativo

El control adaptativo es el control del motor en función de las características de rendimiento del motor. Con control adaptativo, seleccione el perfil de arranque o parada que mejor corresponda al tipo de carga. El arrancador suave controla automáticamente el motor para ajustarse al perfil. El MCD 500 ofrece tres perfiles:

- Aceleración y desaceleración tempranas.
- Aceleración y desaceleración constantes.
- Aceleración y desaceleración tardías.

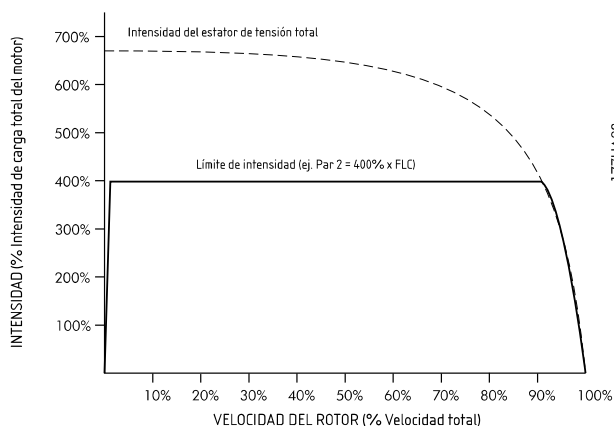
El control adaptativo utiliza dos algoritmos, uno para medir las características del motor y otro para controlar el motor. El arrancador suave utiliza el primer arranque para determinar las características del motor a velocidad cero y a velocidad máxima. Durante cada arranque y parada subsiguientes, el arrancador suave ajusta dinámicamente su control para asegurarse de que el rendimiento real del motor coincide con el perfil seleccionado durante el arranque. Si la velocidad real es demasiado baja para el perfil, el arrancador suave aumenta la potencia al motor. Si la velocidad es demasiado alta, el arrancador suave reduce la potencia.

5.3 Modos de arranque

5.3.1 Intensidad constante

La intensidad constante es el modo tradicional de arranque suave. Se aumenta la intensidad desde cero hasta un nivel específico y se mantiene la intensidad estable a ese nivel hasta que el motor haya acelerado.

El arranque de intensidad constante es ideal para aplicaciones en las que la intensidad de arranque debe mantenerse por debajo de un nivel concreto.



1	Parámetro 1-5 Intens inicial
2	Parámetro 1-4 Límite intens
3	Intensidad a tensión máxima

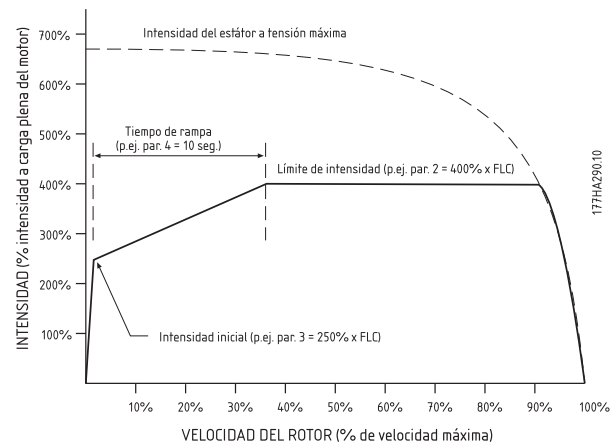
Ilustración 5.2 Ejemplo de intensidad constante

5.3.2 Rampa de intensidad

La rampa de intensidad de arranque suave aumenta la intensidad desde un nivel de arranque especificado (1) hasta un límite máximo (3) durante un periodo prolongado (2).

El arranque por rampa de intensidad puede ser útil para aplicaciones en las que:

- La carga puede variar entre arranques (por ejemplo, una cinta transportadora puede arrancar con o sin carga). Ajuste el *parámetro 1-5 Intens inicial* a un nivel que arranque el motor con una carga ligera. Ajuste el *parámetro 1-4 Límite intens* a un nivel que arranque el motor con una carga pesada.
- La carga se pone en marcha fácilmente, pero el tiempo de arranque debe ser largo (por ejemplo, una bomba centrífuga en la que la presión de la tubería debe ir aumentando lentamente).
- La alimentación eléctrica es limitada (por ejemplo, un generador) y una aplicación más lenta de la carga permite un mayor tiempo para que la fuente de alimentación responda.



1	Parámetro 1-5 Intens inicial
2	Parámetro 1-6 Tiemp ramp arrnq
3	Parámetro 1-4 Límite intens
4	Intensidad a tensión máxima

Ilustración 5.3 Ejemplo de un tiempo de rampa de intensidad de 10 s

5.3.3 Control adaptativo

En un arranque suave con control adaptativo, el arrancador suave ajusta la intensidad para arrancar el motor dentro de un periodo de tiempo específico y mediante un perfil de aceleración seleccionado.

PRECAUCIÓN

El control adaptativo no puede arrancar el motor más deprisa que un arranque en línea directo (DOL). Si el tiempo ajustado en el parámetro 1-6 *Tiemp ramp arrnq* es más corto que el tiempo de arranque DOL, la intensidad de arranque puede alcanzar los niveles DOL.

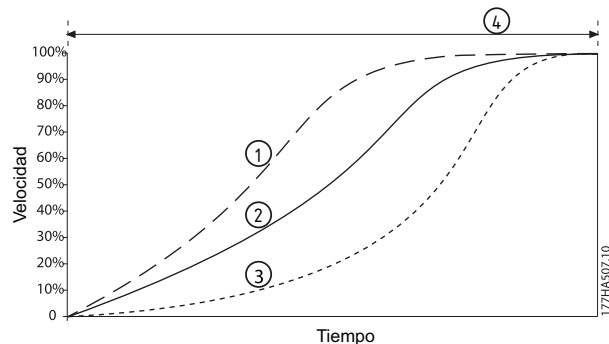
Cada aplicación tiene un determinado perfil de arranque basado en las características de la carga y del motor. Para adecuarse a los requisitos de diferentes aplicaciones, el control adaptativo ofrece tres perfiles de arranque diferentes. Seleccionar un perfil que coincida con el perfil inherente de la aplicación puede ayudar a suavizar la aceleración durante todo el tiempo de arranque. Seleccionar un perfil de control adaptativo muy diferente puede neutralizar en cierto modo el perfil inherente.

Para utilizar el control adaptativo para controlar el rendimiento del arranque:

1. Seleccione *Ctrl adaptativo* en el parámetro 1-3 *Modo arrnq*.
2. Ajuste el parámetro 1-6 *Tiemp ramp arrnq*.

3. Seleccione el perfil deseado en el parámetro 1-13 *Perfil arrq adaptativo*.
4. Ajuste el parámetro 1-4 *Límite intens* a un nivel suficientemente alto para que el arranque se realice con éxito.

El primer arranque con control adaptativo es un arranque de intensidad constante. Este tipo de arranque permite que el arrancador suave asimile las características del motor conectado. El arrancador suave utiliza estos datos del motor durante los siguientes arranques con control adaptativo.



1	Aceleración temprana
2	Aceleración constante
3	Aceleración tardía
4	Parámetro 1-16 <i>Tiemp ramp arrnq</i>

Ilustración 5.4 Parámetro 1-13 Perfil arrnq adaptat

AVISO!

El control adaptativo controla la carga conforme al perfil programado. La intensidad de arranque varía según el perfil de aceleración seleccionado y el tiempo de arranque programado.

El arrancador suave tiene que asimilar las características del nuevo motor:

- Si se sustituye un motor conectado a un arrancador suave programado para arranque o parada mediante control adaptativo.
- Si el arrancador suave ha sido probado con un motor diferente antes de la instalación real.

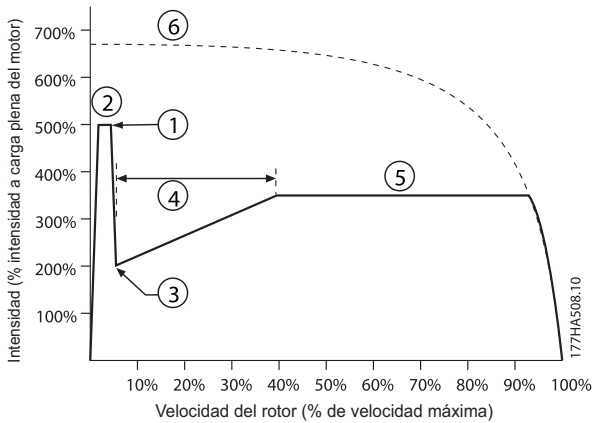
Si se cambian el parámetro 1-1 *Corr a plena carga mot* o el parámetro 1-12 *Ganancia ctrl adaptat*, el arrancador suave reasimilará automáticamente las características del motor.

5.3.4 Pulso de inercia

El pulso de inercia proporciona un corto refuerzo de par adicional al principio del arranque y puede utilizarse junto con la rampa de intensidad o con el arranque de intensidad constante.

El pulso de inercia puede ser útil para ayudar a arrancar cargas que requieren un par de arranque alto pero luego aceleran con facilidad (por ejemplo, volantes de inercia, como prensas).

5



1	Parámetro 1-7 Niv pulso inerc
2	Parámetro 1-8 Tiemp pulso inerc
3	Parámetro 1-5 Intens inicial
4	Parámetro 1-6 Tiemp ramp arrnq
5	Parámetro 1-4 Límite intens
6	Intensidad a tensión máxima

Ilustración 5.5 Ejemplo de velocidad del rotor al usar el pulso de inercia

5.4 Modos de parada

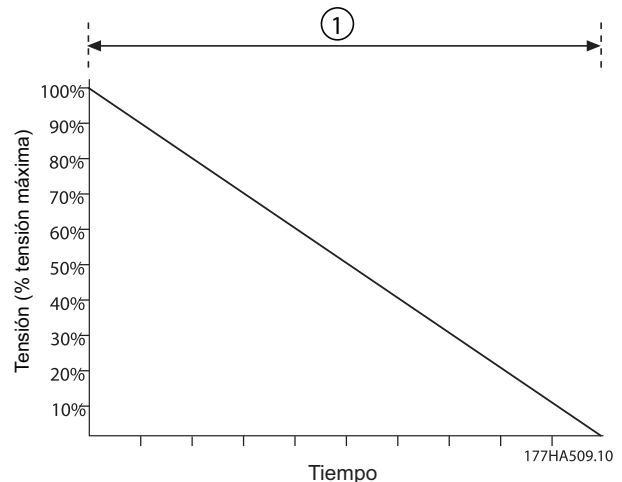
5.4.1 Parada en inercia

Parada en inercia deja que el motor desacelere a su ritmo natural, sin control del arrancador suave. El tiempo requerido para parar depende del tipo de carga.

5.4.2 Parada Suave TVR

La rampa de tensión temporizada reduce gradualmente, durante un tiempo definido, la tensión suministrada al motor. La carga puede continuar en marcha después de completarse la rampa de parada.

La parada por rampa de tensión temporizada puede ser útil para aplicaciones en las que el tiempo de parada debe ampliarse o para evitar transitorios en la alimentación por generador.



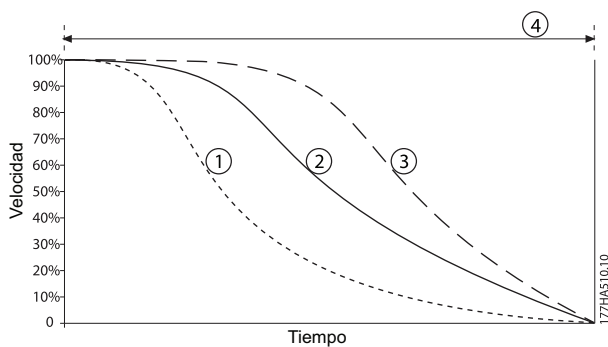
1	Parámetro 1-11 Tiemp parad
---	----------------------------

Ilustración 5.6 Parada suave TVR

5.4.3 Control adaptativo

Para utilizar el control adaptativo para controlar el rendimiento de parada:

1. Seleccione *Ctrl adaptativo* en el menú *Modo parad*.
2. Ajuste el *parámetro 1-11 Tiemp parad*.
3. Seleccione el perfil requerido en el *parámetro 1-14 Perfil parada adaptat*.



1	Desaceleración temprana
2	Desaceleración constante
3	Desaceleración tardía
4	Parámetro 1-10 Tiempo parad

Ilustración 5.7 Parámetro 1-14 Perfil parada adaptat.

AVISO!

El control adaptativo no desacelera el motor activamente ni lo detiene más rápidamente que una parada por inercia. Para reducir el tiempo de parada de las cargas con inercia alta, utilice la función de freno. Consulte el capítulo 5.4.5 Freno.

La primera parada con control adaptativo es una parada suave normal. Este tipo de parada permite que el arrancador suave asimile las características del motor conectado. El arrancador suave utilizará estos datos del motor durante las siguientes paradas con control adaptativo.

AVISO!

El control adaptativo controla la carga conforme al perfil programado. La intensidad de parada varía según el perfil de desaceleración y el tiempo de parada seleccionados.

El arrancador suave tiene que asimilar las características del nuevo motor:

- Si se sustituye un motor conectado a un arrancador suave programado para arranque o parada mediante control adaptativo.
- Si el arrancador suave se ha probado con un motor diferente antes de la instalación real.

Si se cambian el parámetro 1-1 Corr a plena carga mot o el parámetro 1-12 Ganancia ctrl adaptat, el arrancador suave reasimilará automáticamente las características del motor.

5.4.4 Parada de bomba

Las características hidráulicas de los sistemas de bomba varían considerablemente. Esta variación implica que el perfil de desaceleración y el tiempo de parada ideales variarán de una aplicación a otra. La Tabla 5.1 proporciona instrucciones sobre la selección entre perfiles de control adaptativo. Para la identificación del mejor perfil para la aplicación, pruebe los tres perfiles.

Perfil de parada adaptativo	Aplicación
Desaceleración tardía	Sistemas de caída alta, en los que incluso una pequeña reducción de la velocidad del motor / de la bomba produce una rápida transición entre el flujo de avance y el flujo inverso.
Desaceleración constante	Aplicaciones de caída baja a media y caudal alto, en las que el líquido tiene un ritmo alto.
Desaceleración temprana	Sistemas de bomba abierta, en los que el líquido debe retornar a través de la bomba sin invertirla.

Tabla 5.1 Selección de perfiles de desaceleración de control adaptativo

5.4.5 Freno

El freno reduce el tiempo que el motor necesita para detenerse.

Es posible que se oiga un aumento del nivel de interferencias del motor durante la frenada. Este ruido es normal durante la frenada del motor.

PRECAUCIÓN

DAÑOS MATERIALES

Si el par de freno se ajusta demasiado alto, el motor se detendrá antes del final del tiempo de frenado. El motor sufre un calentamiento innecesario que puede producir daños. La configuración debe realizarse con mucho cuidado para garantizar un funcionamiento seguro del arrancador suave y del motor.

Un ajuste del par de freno alto puede hacer que se consuman picos de corriente de hasta el DOL del motor mientras este está parando. Asegúrese de que los fusibles de protección instalados en el circuito derivado del motor se seleccionen correctamente.

PRECAUCIÓN

RIESGO DE SOBRECALENTAMIENTO

El funcionamiento del freno hace que el motor se caliente a una velocidad superior a la calculada por el modelo térmico del motor. Si utiliza la función de freno, instale un termistor de motor o ajuste un retraso del arranque suficientemente amplio (*parámetro 2-11 Ret reinicio*).

Con el freno seleccionado, el arrancador suave usa inyección de CC para ralentizar el motor.

Frenado del MCD 500

- No requiere el uso de un contactor de freno de CC.
- Controla las tres fases, de forma que las intensidades de frenado y el calor asociado se distribuyen uniformemente por el motor.

El frenado tiene dos fases:

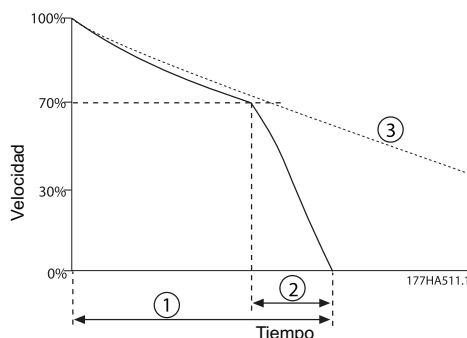
1. Previa al frenado: proporciona un nivel de frenado intermedio para reducir la velocidad del motor hasta un punto en el que pueda funcionar eficazmente el frenado total (aproximadamente el 70 % de la velocidad).
2. Frenado total: proporciona el máximo par de frenado, pero no es eficaz a velocidades superiores al 70 %, aproximadamente.

Para configurar el MCD 500 para el funcionamiento del freno:

1. Ajuste el *parámetro 1-11 Tiemp parad* con la duración del tiempo de parada deseado (1). El tiempo de parada es el tiempo total de frenado y debe ajustarse con una duración superior a la del tiempo de freno (*parámetro 1-16 Tiemp freno*), suficiente para permitir que la etapa de frenado previo reduzca la velocidad del motor aproximadamente al 70 %. Si el tiempo de parada es

demasiado corto, el frenado no será correcto y el motor quedará en inercia hasta pararse.

2. Ajuste el *parámetro 1-16 Tiemp freno* aproximadamente a un cuarto del tiempo de parada programado. El tiempo de freno ajusta el tiempo para la etapa de frenado total (2).
3. Ajuste el *parámetro 1-15 Par freno* de forma que se consiga el rendimiento de frenado deseado. Si se ajusta demasiado bajo, el motor no se parará por completo y girará en inercia hasta la parada al final del periodo de frenado.



1	<i>Parámetro 1-11 Tiemp parad</i>
2	<i>Parámetro 1-16 Tiemp freno</i>
3	Tiempo de parada en inercia

Ilustración 5.8 Tiempo de freno

PRECAUCIÓN

Al usar el freno de CC:

1. Conecte la fuente de alimentación de red al arrancador suave (terminales de entrada L1, L2 y L3) en secuencia de fase positiva.
2. Ajuste el *parámetro 2-1 Secuencia fase a Solo positiva*.

AVISO!

Si las cargas pueden variar entre los ciclos de frenado, instale un sensor de velocidad cero para garantizar que el arrancador suave detenga el frenado de CC cuando el motor se pare. Esta instalación evita un calentamiento innecesario del motor.

Para más información sobre el uso del MCD 500 con un sensor externo de velocidad (por ejemplo, para aplicaciones que tengan una carga variable durante el ciclo de frenado), consulte el capítulo 5.12 *Freno de CC con sensor de velocidad cero externo*.

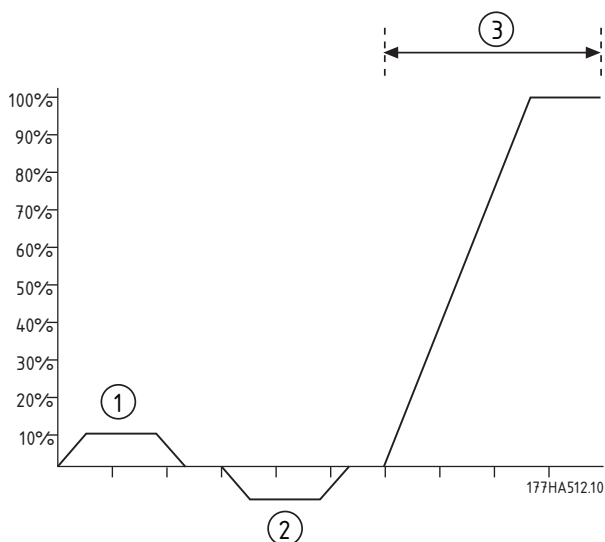
5.5 Funcionamiento a velocidad fija

La velocidad fija hace funcionar el motor a una velocidad reducida para permitir la alineación de la carga o ayudar al mantenimiento. El motor puede ponerse en velocidad fija en ambos sentidos de giro.

El par máximo disponible para la velocidad fija de avance es de un 50-75 % del par a plena carga del motor (FLT), según el tipo de motor. El par de un motor en velocidad fija inversa es de aproximadamente el 25-50 % del FLT. El parámetro 15-8 *Par vel fija* controla qué proporción del par de velocidad fija máximo disponible aplicará el arrancador suave al motor.

AVISO!

Ajustar el parámetro 15-8 *Par vel fija* por encima del 50 % puede provocar un aumento de las vibraciones del eje.



1	Vel fija avance
2	Vel fija retroc
3	Funcionamiento normal

Ilustración 5.9 Funcionamiento a velocidad fija

Para activar el funcionamiento a velocidad fija, utilice una entrada programable (*parámetro 3-3 Func entrada A*).

Para detener un funcionamiento a velocidad fija, realice uno de los siguientes procedimientos:

- Elimine el comando de velocidad fija.
- Pulse [Off] en el LCP.
- Active *Desac arrancad* mediante las entradas programables del LCP.

Si el comando de velocidad fija aún está presente, se aplica nuevamente la velocidad fija al final de un retardo de arranque. Todos los demás comandos, excepto los indicados, se ignoran durante el funcionamiento a velocidad fija.

AVISO!

El arranque y la parada suaves no están disponibles durante el funcionamiento a velocidad fija. La velocidad fija solo está disponible para el motor primario.

PRECAUCIÓN

No se recomienda el funcionamiento a baja velocidad para un funcionamiento continuo debido a la reducción de la refrigeración del motor. El funcionamiento a velocidad fija hace que el motor se caliente a una velocidad superior a la calculada por el modelo térmico del motor. Si utiliza la velocidad fija, instale un termistor de motor o ajuste un retardo de arranque suficientemente amplio (*parámetro 2-11 Ret reinicio*).

5.6 Funcionamiento en triángulo interno

Las funciones de control adaptativo, velocidad fija y freno no se admiten en el funcionamiento en triángulo interno (seis cables). Si estas funciones están programadas cuando el arrancador suave se conecta en triángulo interno, el comportamiento será el indicado en la *Tabla 5.2*:

Arranque con control adaptativo	El arrancador suave realiza un arranque de intensidad constante.
Parada con control adaptativo	Si el tiempo de parada es >0 s, el arrancador realiza una parada suave TVR. Si el tiempo de parada se ajusta a 9 s, el arrancador realiza una parada por inercia.
Velocidad fija	El arrancador suave emite una advertencia junto con el mensaje de error <i>Opción incompat</i> .
Freno	El arrancador realiza una parada por inercia.

Tabla 5.2 Comportamiento en triángulo interno con control adaptativo, velocidad fija y freno

AVISO!

Cuando está conectado en triángulo interno, el desequilibrio de intensidad es la única protección de pérdida de fase que está activa durante el funcionamiento. No desactive el *parámetro 2-2 Desequil intens* durante el funcionamiento en triángulo interno.

AVISO!

El funcionamiento en triángulo interno solo es posible con una tensión de red ≤ 600 V CA.

5.7 Intensidades de arranque típicas

Para determinar la intensidad de arranque típica para una aplicación, utilice esta información.

AVISO!

Estos requerimientos de intensidad de arranque son apropiados y habituales en la mayoría de circunstancias. Sin embargo, el rendimiento y los requisitos de par de arranque de los motores y las máquinas varían. Para conseguir más ayuda, póngase en contacto con su distribuidor local de Danfoss.

General y agua

Agitador	4,0 FLC
Bomba centrífuga	3,5 × FLC
Compresor (tornillo, descargado)	3,0 × FLC
Compresor (oscilante, descargado)	4,0 × FLC
Cinta transportadora	4,0 × FLC
Ventilador (amortiguado)	3,5 × FLC
Ventilador (no amortiguado)	4,5 × FLC
Mezclador	4,5 × FLC
Bomba de desplazamiento positivo	4,0 × FLC
Bomba sumergible	3,0 × FLC

Tabla 5.3 Intensidades de arranque típicas para general y agua Aplicaciones

Metales y minería

Cinta transportadora	4,5 × FLC
Colector de polvo	3,5 × FLC
Picadora	3,0 × FLC
Martillo mecánico	4,5 × FLC
Trituradora de piedras	4,0 × FLC
Cinta transportadora de rodillo	3,5 × FLC
Molino de rodillo	4,5 × FLC
Tambor	4,0 × FLC
Trefiladora	5,0 × FLC

Tabla 5.4 Intensidades de arranque típicas para metales y minería Aplicaciones

Procesado de alimentos

Lavadora de envases	3,0 × FLC
Centrifugador	4,0 × FLC
Secador	4,5 × FLC
Molino	4,5 × FLC
Paletizador	4,5 × FLC
Separador	4,5 × FLC
Máquina de cortar	3,0 × FLC

Tabla 5.5 Intensidades de arranque típicas para procesado de alimentos Aplicaciones

Pulpa y papel

Secador	4,5 × FLC
Repulpador	4,5 × FLC
Trituradora	4,5 × FLC

Tabla 5.6 Intensidades de arranque típicas para aplicaciones de pulpa y papel

Petroquímica

Molino de bola	4,5 × FLC
Centrifugador	4,0 × FLC
Extrusora	5,0 × FLC
Transportadora de tornillo	4,0 × FLC

Tabla 5.7 Intensidades de arranque típicas para aplicaciones petroquímicas

Transporte y máquinas herramienta

Molino de bola	4,5 × FLC
Picadora	3,5 × FLC
Transportadora de material	4,0 × FLC
Paletizador	4,5 × FLC
Prensa	3,5 × FLC
Molino de rodillo	4,5 × FLC
Mesa giratoria	4,0 × FLC

Tabla 5.8 Intensidades de arranque típicas para aplicaciones de transporte y máquinas herramienta

Madera y productos derivados

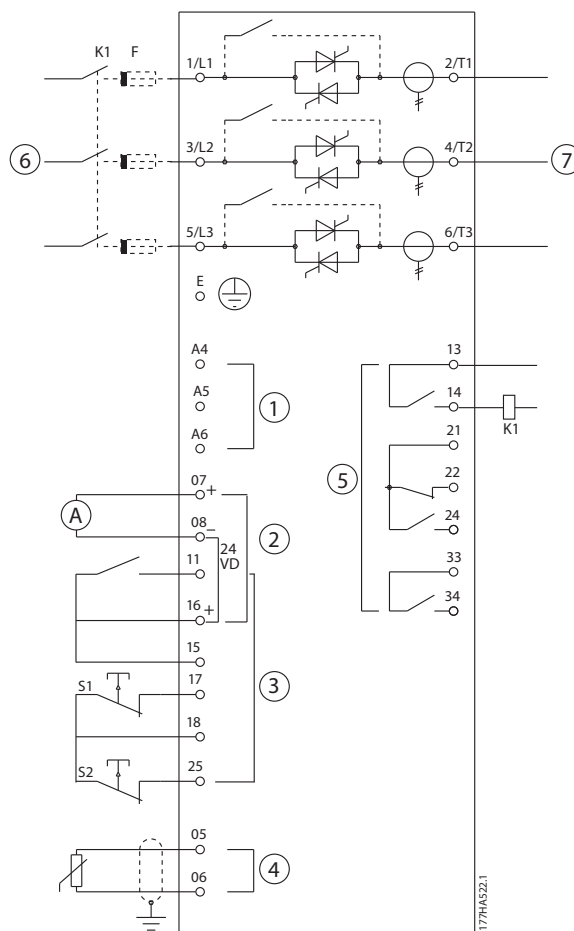
Sierra continua	4,5 × FLC
Cincelador	4,5 × FLC
Sierra circular	3,5 × FLC
Descortezador	3,5 × FLC
Canteadora	3,5 × FLC
Equipo de energía hidráulica	3,5 × FLC
Aplanador	3,5 × FLC
Lijadora	4,0 × FLC

Tabla 5.9 Intensidades de arranque típicas para aplicaciones de madera y productos derivados

5.8 Instalación con contactor principal

El MCD 500 se instala con un contactor principal (clasificación AC3). Suministre la tensión de control desde el lado de entrada del contactor.

La salida del contactor principal del arrancador suave controla el contactor principal. La salida del contactor principal está asignada de forma predeterminada al relé de salida A (terminales 13 y 14)



5

1	Tensión de control (dependiente del modelo)	K1	Contactor principal
2	Salida de 24 V CC	F1	Fusibles de semiconductor (opcional)
3	Entradas de control remoto	S1	Arranque/parada
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	S2	Contacto de reinicio
5	Salidas de relé	13, 14	Salida de relé A
6	Alimentación trifásica	21, 22, 24	Salida de relé B
7	Terminales de motor	33, 34	Salida de relé C

Ilustración 5.10 Instalación con contactor principal

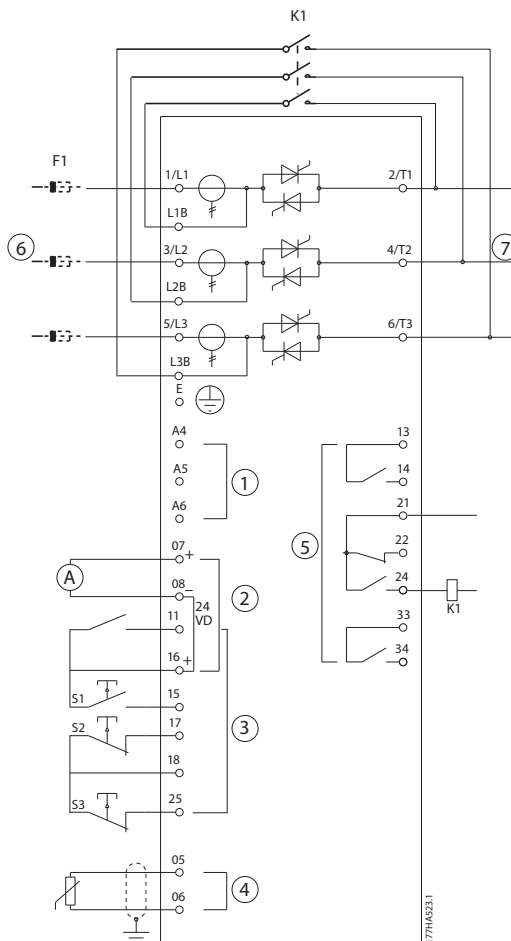
Ajustes de parámetros:

- *Parámetro 4-1 Función relé A*
 - Seleccionar *Contactor ppal* asigna la función de contactor principal a la salida de relé A (valor predeterminado).

5

5.9 Instalación con contactor de bypass

El MCD 500 se instala con un contactor de bypass (clasificación AC1). La salida en marcha del arrancador suave controla el contactor de bypass. La salida en marcha está asignada de forma predeterminada al relé de salida B (terminales 21, 22 y 24).



1	Tensión de control (dependiente del modelo)	K1	Contactor bypass
2	Salida de 24 V CC	F1	Fusibles de semiconductor (opcional)
3	Entradas de control remoto	S1	Contacto de arranque
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	S2	Contacto de parada
5	Salidas de relé	S3	Contacto de reinicio
6	Alimentación trifásica	13, 14	Salida de relé A
7	Terminales de motor	21, 22, 24	Salida de relé B
		33, 34	Salida de relé C

Ilustración 5.11 Instalación con contactor de bypass

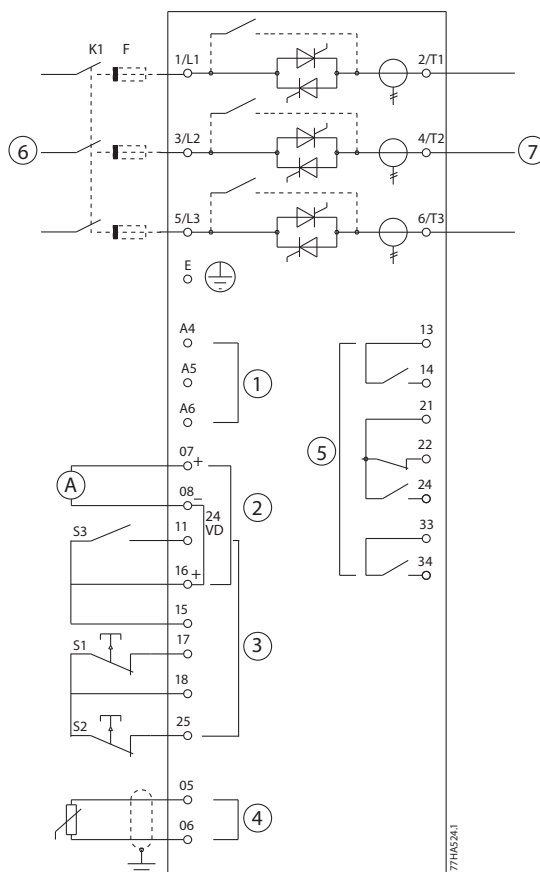
Ajustes de parámetros:

- **Parámetro 4-4 Función relé B**
 - Seleccionar *En marcha* asigna la función de salida en marcha a la salida de relé B (valor predeterminado).

5.10 Funcionamiento de emergencia

Durante el funcionamiento normal, el MCD 500 está controlado mediante una señal remota de dos cables (terminales 17 y 18).

Un circuito de dos cables conectado a la entrada A (terminales 11 y 16) controla el funcionamiento de emergencia. El cierre de la entrada A hace que el arrancador suave haga funcionar el motor e ignore cualquier condición de desconexión.



5

1	Tensión de control (dependiente del modelo)	S1	Contacto de arranque/parada
2	Salida de 24 V CC	S2	Contacto de reinicio
3	Entradas de control remoto	S3	Contacto de funcionamiento de emergencia
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	13, 14	Salida de relé A
5	Salidas de relé	21, 22, 24	Salida de relé B
6	Alimentación trifásica	33, 34	Salida de relé C
7	Terminales de motor		

Ilustración 5.12 Funcionamiento de emergencia

Ajustes de parámetros:

- *Parámetro 3-3 Func entrada A.*
 - Seleccionar *Func emerg* asigna la entrada A al funcionamiento de emergencia.
- *Parámetro 15-3 Func emerg.*
 - Seleccionar *Activ* activa el modo de funcionamiento de emergencia.

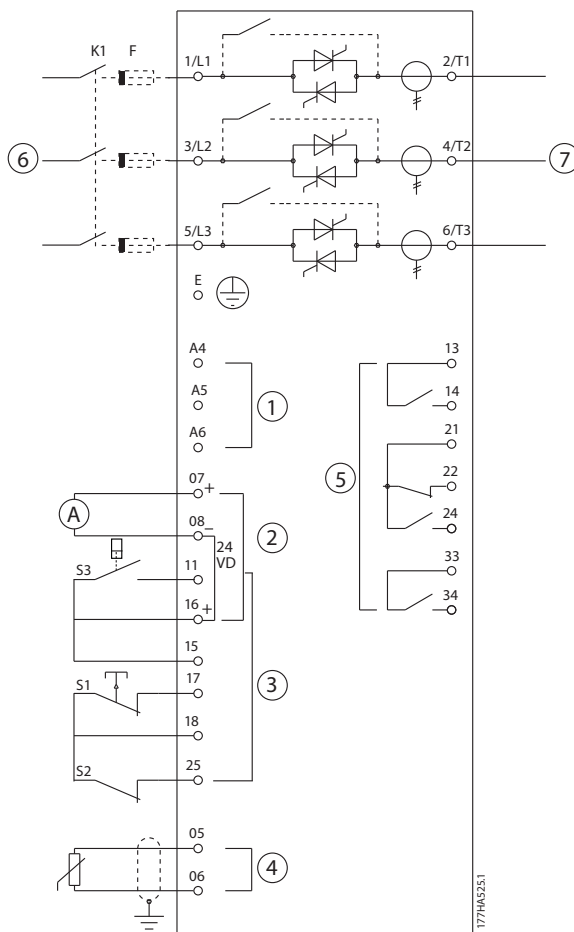
AVISO!

Aunque el *Func emerg* satisfice los requisitos de funcionalidad del *Modo incendio*, Danfoss no recomienda usarlo en situaciones que requieran pruebas y/o conformidad con normas específicas, ya que no está certificado.

5.11 Circuito auxiliar de desconexión

Durante el funcionamiento normal, el MCD 500 está controlado mediante una señal remota de dos cables (terminales 17 y 18).

La entrada A (terminales 11 y 16) está conectada a un circuito externo de desconexión (similar a un interruptor de alarma de baja presión en un sistema de bombeo). Cuando el circuito externo se activa, el arrancador suave se desconecta y detiene el motor.



1	Tensión de control (dependiente del modelo)	S1	Contacto de arranque/parada
2	Salida de 24 V CC	S2	Contacto de reinicio
3	Entradas de control remoto	S3	Contacto de desconexión auxiliar
4	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	13, 14	Salida de relé A
5	Salidas de relé	21, 22, 24	Salida de relé B
6	Alimentación trifásica	33, 34	Salida de relé C
7	Terminales de motor		

Ilustración 5.13 Circuito auxiliar de desconexión

Ajustes de parámetros:

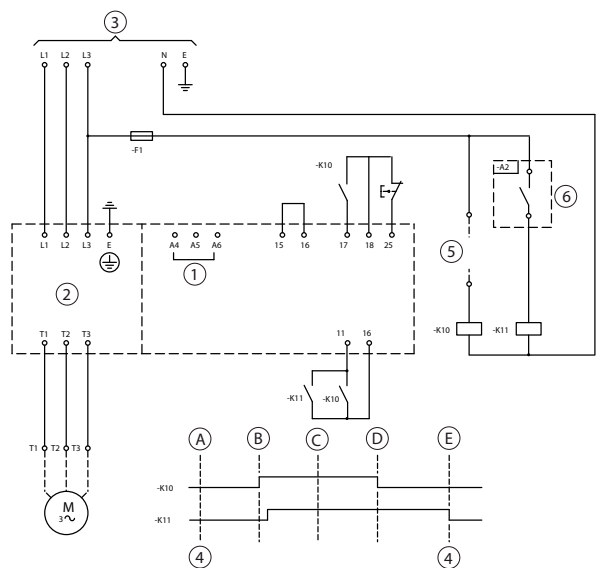
- **Parámetro 3-3 Func entrada A.**
 - Seleccionar *Descon entr (N/O)* asigna la entrada A a la función de desconexión auxiliar (N/O).
- **Parámetro 3-4 Nomb entr A.**
 - Seleccionar un nombre, por ejemplo, *Baja presión*, asigna un nombre a la entrada A.
- **Parámetro 3-8 Lógica reinic remot.**
 - Seleccionar según se requiera, por ejemplo, *Norm. cerrado*; la entrada se comporta como un contacto normalmente cerrado.

5.12 Freno de CC con sensor de velocidad cero externo

Para las cargas que pueden variar entre los ciclos de frenada, resulta beneficioso usar un sensor de velocidad cero externo para interactuar con el MCD 500 para cortar el freno. Este método de control garantiza que el frenado del MCD 500 cese siempre cuando el motor se haya parado, evitando de esta forma un calentamiento innecesario del motor.

La *Ilustración 5.14* indica cómo se puede usar un sensor de velocidad cero externo con el MCD 500 para desactivar la función de freno cuando se para el motor. Es frecuente que el sensor de cero externo (-A2) se denomine detector de velocidad baja. Su contacto interno está abierto cuando la velocidad es cero, y cerrado a cualquier velocidad por encima de cero. Una vez que el motor se haya parado, se abren los terminales 11 y 16 y se desactiva el arrancador suave. Cuando se da la siguiente orden de arranque, es decir, en la siguiente aplicación de K10, los terminales 11 y 16 se cierran y se activa el arrancador suave.

Haga funcionar el MCD 500 en modo remoto y ajuste el *parámetro 3-3 Func entrada A* a *Desact arrancad.*



1	Tensión de control	15, 16	Arranque
2	Terminales de motor	17, 18	Parada
3	Alimentación trifásica	25, 18	Reset
4	Desactivar arrancador (en el display del arrancador suave)	A	Apagado (listo)
5	Señal de arranque (2, 3 o 4 cables)	B	Arranque
6	Detección de velocidad cero	C	En marcha
7	Sensor de velocidad cero	D	Parada
		E	Velocidad cero

Ilustración 5.14 Apagar función de freno en parada con sensor de velocidad cero

Si desea más información sobre la configuración del freno de CC, consulte el *capítulo 5.4.5 Freno*.

PRECAUCIÓN

Al usar el freno de CC, conecte la fuente de alimentación al arrancador suave (terminales de entrada L1, L2 y L3) en secuencia de fase positiva. A continuación, ajuste el *parámetro 2-1 Secuencia fase a Solo positiva*.

5.13 Frenado suave

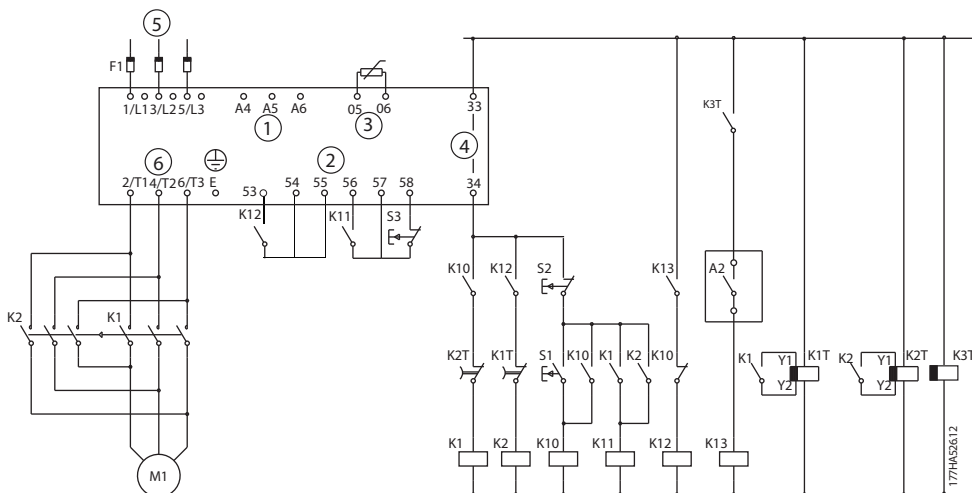
Para cargas con inercias elevadas, el MCD 500 puede configurarse para frenado suave.

En esta aplicación, el MCD 500 se emplea con contactores de frenado y avance. Cuando el arrancador suave recibe una señal de arranque (pulsador S1), cierra el contactor de avance (K1) y controla el motor según los ajustes programados del motor primario.

5

Quando el arrancador suave recibe una señal de parada (pulsador S2), abre el contactor de avance (K1) y cierra el contactor de frenado (K2) tras un retardo de aproximadamente 2-3 s (KT1). El K12 también se cierra para activar los ajustes del motor secundario, que son programados por el usuario en función de las características deseadas de rendimiento de parada.

Quando la velocidad del motor se acerca a cero, el sensor externo de velocidad cero (A2) detiene el arrancador suave y abre el contactor de frenado (K2).



1	Tensión de control (dependiente del modelo)	K10	Relé de funcionamiento
2	Entradas de control remoto	K11	Relé de arranque
3	Entrada de termistor del motor (solo PTC)	K12	Relé de freno
4	Salidas de relé	K13	Relé de detección de velocidad cero
5	Alimentación trifásica	K1	Contactor de línea (en marcha)
6	Terminales de motor	K2	Contactor de línea (freno)
A2	Sensor de velocidad cero	K1T	Temporizador de retardo de funcionamiento
S1	Contacto de arranque	K2T	Temporizador de retardo de freno
S2	Contacto de parada	K3T	Temporizador de retardo del detector de velocidad cero
S3	Contacto de reinicio		

Ilustración 5.15 Configuración de frenado suave

Ajustes de parámetros:

- *Parámetro 3-3 Func entrada A*
 - Seleccionar *Selec conj motor* asigna la entrada A para selección de conjunto motor.
 - Ajuste las características de rendimiento de arranque utilizando el conjunto de motor primario (grupo de parámetros *1 Ajustes motor primario*).
 - Ajuste las características de rendimiento de frenado utilizando los ajustes del motor secundario (grupo de parámetros *7 Conj mot secundario*).
- *Parámetro 4-7 Función relé C.*
 - Seleccionar *Descon* asigna la función de desconexión al relé de salida C.

AVISO!

Si el arrancador suave se desconecta por frecuencia de alimentación (*parámetro 16-5 Frecuenc*) cuando el contactor de frenado K2 se abre, modifique los ajustes de los *parámetros de 2-8 a 2-10*.

5.14 Motor de dos velocidades

El MCD 500 puede configurarse para controlar motores tipo Dahlander de dos velocidades, utilizando un contactor de alta velocidad (K1), un contactor de baja velocidad (K2) y un contactor de estrella (K3).

AVISO!

Los motores de modulación de amplitud de polo (PAM) alteran la velocidad cambiando efectivamente la frecuencia del estátor utilizando una configuración de bobinado externo. Los arrancadores suaves no son adecuados para su uso con este tipo de motor de dos velocidades.

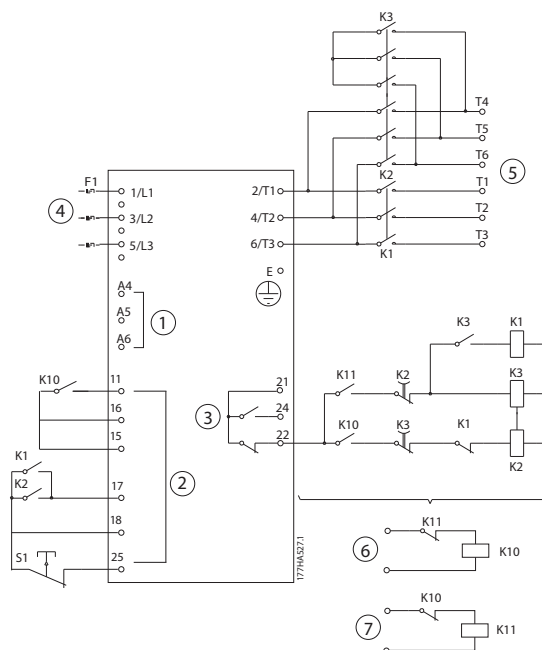
Cuando el arrancador suave recibe una señal de arranque de alta velocidad, cierra el contactor de alta velocidad (K1) y el contactor de estrella (K3). Entonces controla el motor según los ajustes del motor primario (*parámetros de 1-1 a 1-16*).

Cuando el arrancador suave recibe una señal de arranque de baja velocidad, cierra el contactor de baja velocidad (K2). Esto cierra la entrada A y el arrancador suave controla el motor según los ajustes del motor secundario (*parámetros de 7-1 a 7-16*).

AVISO!

Si el arrancador suave se desconecta por frecuencia de alimentación (*16-5 Frecuenc*) cuando se elimina la señal de arranque de alta velocidad (7), modifique los ajustes de los *parámetros de 2-8 a 2-10*.

5



1	Tensión de control	6	Entrada de arranque remoto de baja velocidad	K2	Contactor de línea (baja velocidad)
2	Entradas de control remoto	7	Entrada de arranque remoto de alta velocidad	K3	Contactor de estrella (alta velocidad)
3	Salidas de relé	K10	Relé de arranque remoto (baja velocidad)	S1	Contacto de reinicio
4	Alimentación trifásica	K11	Relé de arranque remoto (alta velocidad)	21, 22, 24	Salida de relé B
5	Terminales de motor	K1	Contactor de línea (alta velocidad)		

Ilustración 5.16 Configuración de motor de dos velocidades

AVISO!

Los contactores K2 y K3 deben estar bloqueados entre sí de forma mecánica.

Ajustes de parámetros:

- *Parámetro 3-3 Func entrada A.*
 - Seleccionar *Selec conj motor* asigna la entrada A para selección de conjunto motor.
 - Ajuste las características de rendimiento de alta velocidad usando los *parámetros de 1-1 a 2-9.*
 - Ajuste las características de rendimiento de baja velocidad usando los *parámetros de 7-1 a 7-16.*
- *Parámetro 4-4 Función relé B.*
 - Seleccionar *Descon* asigna la función de desconexión a la salida de relé B.

AVISO!

Si el arrancador suave se desconecta por frecuencia de alimentación (*parámetro 16-5 Frecuenc*) cuando se elimina la señal de arranque de alta velocidad (7), modifique los ajustes de los *parámetros de 2-9 a 2-10.*

6 Funcionamiento

6.1 Métodos de control

Se puede controlar el MCD 500:

- Mediante las teclas de control del LCP (control local).
- Mediante las entradas remotas (control remoto).
- Mediante la red de comunicación serie.
- El control local solo está disponible en modo *Manual*.
- El control remoto solo está disponible en modo *Autom*.
- El control mediante la red de comunicación serie siempre está desactivado en modo *Manual*. Active o desactive los comandos de arranque y parada mediante la red serie en modo *Autom* cambiando el ajuste del parámetro 3-2 *Coms en remoto*.

El MCD 500 también puede configurarse para arrancar o parar automáticamente. El funcionamiento de arranque y parada automáticos solo está disponible en modo *Autom*. En el modo *Manual*, el arrancador suave ignora los ajustes de arranque y parada automáticos. Para configurar el funcionamiento de arranque y parada automático, ajuste los parámetros de 5-1 a 5-4.

Para cambiar entre los modos *Manual* y *Autom*, utilice las teclas del LCP.

- [Hand On]: arrancar el motor y entrar en modo *Manual*.
- [Off]: parar el motor y entrar en modo *Manual*.
- [Auto On]: ajustar el arrancador suave en modo *Autom*.
- [Reset]: reiniciar una desconexión (solo en modo *Manual*).

El MCD 500 también se puede ajustar para que permita únicamente un control local o remoto mediante el parámetro 3-1 *Local/Remoto*.

Si el parámetro 3-1 *Local/Remoto* se configura como *Solo control remoto*, la tecla [Off] se desactivará. Detenga el motor por control remoto o mediante la red de comunicación serie.

	Modo Manual	Modo Automático
Para el arranque suave del motor.	Pulse [Hand On] en el LCP.	Active la entrada de <i>Arrnq remoto</i> .
Para parar el motor.	Pulse [Off] en el LCP.	Active la entrada de <i>Parad remota</i> .
Para reiniciar una desconexión en el arrancador suave.	Pulse [Reset] en el LCP.	Active la entrada de <i>Reinic remoto</i> .
Funcionamiento de arranque y parada automáticos.	Desactivado.	Activado.

Tabla 6.1 Arranque, parada y reinicio en modo manual y modo automático

Para hacer que el motor se detenga por inercia, independientemente del ajuste del parámetro 1-10 *Modo parad*, pulse [Off] y [Reset] al mismo tiempo. El arrancador suave corta la potencia del motor y abre el contactor principal, y el motor frena por inercia hasta detenerse.

AVISO!

Las funciones de freno y velocidad fija solo funcionan con motores conectados en línea (consulte el capítulo 5.6 *Funcionamiento en triángulo interno*)

6.2 Funcionamiento y LCP

6.2.2 El LCP

6.2.1 Modos de funcionamiento

En modo *Manual*:

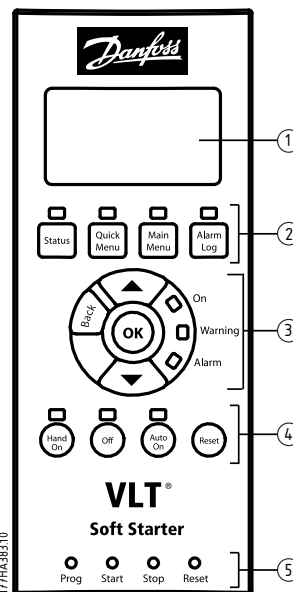
- Para el arranque suave del motor, pulse [Hand On] en el LCP
- Para parar el motor, pulse [Off] en el LCP
- Para reiniciar una desconexión en el arrancador suave, pulse [Reset] en el LCP
- Para hacer que el motor se detenga por inercia, independientemente del ajuste del *parámetro 1-10 Modo parad*, pulse [Off] y [Reset] al mismo tiempo. El arrancador suave corta la potencia del motor y abre el contactor principal, y entonces el motor frena por inercia hasta detenerse.

En modo *Autom*:

- Para el arranque suave del motor, active la entrada remota de *Arrnq*.
- Para detener el motor, active la entrada remota de *Parad*.
- Para reiniciar una desconexión en el arrancador suave, active la entrada remota de *Reinic*.

AVISO!

Las funciones de freno y velocidad fija solo funcionan con motores conectados en línea (consulte el capítulo 4.3.3 *Instalación en triángulo interno*)



1	Display de cuatro líneas para detalles de estado y programación.
2	Teclas de control del display: [Status]: regresa a las pantallas de estado [Quick Menu]: abre el menú rápido [Main Menu]: abre el menú principal [Alarm Log]: abre el registro de alarmas
3	Teclas de navegación del menú: [Back]: sale del menú o parámetro o cancela un cambio de parámetro [OK]: entra en un menú o parámetro o guarda un cambio de parámetro [▲]/[▼]: <ul style="list-style-type: none"> • Avanzan hasta el menú o parámetro siguiente o anterior. • Cambian el ajuste del parámetro actual. • Avanzan por las pantallas de estado.
4	Teclas de control local del arrancador suave: [Hand On]: arranca el motor y entra en modo de control local. [Off]: detiene el motor (solo activo en modo <i>Manual</i>). [Auto On]: ajusta el arrancador suave en modo <i>Autom</i> . [Reset]: reinicia una desconexión (solo en modo <i>Manual</i>).
5	LED de estado de la entrada remota.

Ilustración 6.1 Diseño del LCP

6.3 LCP de montaje remoto

Con el MCD 500 se puede montar un LCP de montaje remoto. El panel de control LCP 501 se puede instalar a una distancia de hasta 3 m del arrancador suave, para realizar el control y la supervisión.

El arrancador suave puede controlarse y programarse tanto desde el LCP remoto como desde el LCP del arrancador suave. Ambos displays muestran la misma información.

El LCP remoto también hace posible copiar los ajustes de parámetros entre arrancadores suaves.

6.3.1 Sincronización del LCP y el arrancador suave

El cable DB9 se puede conectar/desconectar desde el LCP con el arrancador suave en marcha.

La primera vez que se conecta un LCP a un arrancador suave, el arrancador suave copia sus ajustes de parámetros al LCP.

Nuevo display detectado

Si el LCP se ha usado previamente con un MCD 500, seleccione si desea copiar los parámetros del LCP al arrancador suave o del arrancador suave al LCP.

Para seleccionar la opción requerida:

1. Pulse las teclas [▲] y [▼].

Una línea de puntos rodea la opción seleccionada.

2. Pulse [OK] para proseguir con la selección *Copiar paráms.*
 - 2a Display a arrancador
 - 2b Arrancador a display.

Copiar parámetros
Display a arrancador
Arrancador a display

AVISO!

Si la versión del software de parámetros del LCP es diferente a la versión de software del arrancador suave, solo está disponible *Arrancad a display*.

AVISO!

Mientras el LCP se sincroniza, solo están activadas las teclas [▲], [▼], [OK] y [Off].

AVISO!

El LCP puede desmontarse o sustituirse con el arrancador suave en marcha. No es necesario desconectar la tensión de red ni la tensión de control.

6.4 Pantalla de bienvenida

Cuando se aplica la tensión de control, la pantalla de bienvenida aparece en el arrancador suave.

Listo	S1
Bienvenido	
1.05/2.0/1.13	
MCD5-0053-T5-G1-CV2	

Tercera línea de display: versiones del software del LCP remoto, del software de control y del software del modelo.

Cuarta línea de display: número de modelo del producto.

AVISO!

La versión del LCP solo se muestra si hay conectado un LCP 501 remoto al aplicar la tensión de control. Si no hay un LCP remoto, solo se muestran las versiones del software de control y el software del modelo.

6.5 Teclas de control local

Si el parámetro 3-1 *Local/Remoto* está ajustado a *LCL/RMT siempre* o *LCL/RMT si desact*, las teclas [Hand On] y [Auto On] siempre están activas. Si el arrancador suave está en modo *Autom*, al pulsar la tecla [Hand On] pasa a modo *Manual* y arranca el motor.

Si el parámetro 3-1 *Local/Remoto* se configura como *Solo control remoto*, la tecla [Off] se desactivará. Detenga el motor por control remoto o mediante la red de comunicación serie.

6.6 Pantallas

El LCP muestra una amplia variedad de información sobre el rendimiento del arrancador suave. Pulse la tecla [Status] para acceder a las pantallas de visualización de estado y a continuación utilice las teclas [▲] y [▼] para seleccionar la información que se desea mostrar. Para volver a las pantallas de estado desde un menú, pulse la tecla [Back] varias veces o pulse [Status]. Información de estado disponible:

- Supervisión de la temperatura.
- Pantalla programable (consulte los *parámetros de 8-2 a 8-5*).
- Intensidad.
- Frecuencia.
- Potencia del motor.
- Información del último arranque.
- Fecha y hora.
- Gráfico de columnas de conducción SCR.
- Gráficos de rendimiento.

AVISO!

Las pantallas aquí mostradas reflejan los ajustes predeterminados.

6.6.1 Pantalla de supervisión de temperatura (S1)

La pantalla de temperatura muestra la temperatura del motor como un porcentaje de la capacidad térmica total. También muestra qué conjunto de datos del motor se está usando.

La pantalla de supervisión de temperatura es la pantalla de estado predeterminada.

Listo		S1
MS1	000.0A	000,0 kW
	Conjunto de motor primario	
M1	000 %	

6.6.2 Pantalla programable (S2)

La pantalla programable por el usuario del arrancador suave puede configurarse para mostrar la información más importante de una aplicación en particular. Utilice los *parámetros del 8-2 al 8-5* para seleccionar qué información se desea mostrar.

Listo		S2
MS1	000.0A	000,0 kW
	-- pf	
00	000 h	

6.6.3 Intensidad media (S3)

La pantalla de intensidad media muestra la intensidad media de las tres fases.

Listo		S3
MS1	000.0A	000,0 kW
	0.0A	

6.6.4 Pantalla de supervisión de la intensidad (S4)

La pantalla de intensidad muestra en tiempo real la intensidad de línea en cada fase.

Listo		S4
MS1	000.0A	000,0 kW
	Intensidades de fase	
000.0A	000.0A	000.0A

6.6.5 Pantalla de supervisión de frecuencia (S5)

La pantalla de frecuencia muestra la frecuencia de red medida por el arrancador suave.

Listo		S5
MS1	000.0A	000,0 kW
	00,0 Hz	

6.6.6 Pantalla de potencia del motor (S6)

La pantalla de potencia del motor muestra la potencia del motor (kW, CV y kVA) y el factor de potencia.

Listo		S6
MS1	000.0A	000,0 kW
		0000HP
000,0 kW		
0000 kVA		-- pf

6.6.7 Información del último arranque (S7)

La pantalla de información del último arranque muestra información del último arranque con éxito:

- Duración del arranque (s).
- Corriente máxima consumida en el arranque (como porcentaje de la corriente a plena carga del motor).
- Aumento calculado de la temperatura del motor.

Listo		S7
MS1	000.0A	000,0 kW
Último arranque		000 s
000 % FLC		ΔTemp 0 %

6.6.8 Fecha y hora (S8)

La pantalla de fecha y hora muestra la fecha y hora actuales del sistema (en formato de 24 horas). Para ver en detalle cómo ajustar la fecha y la hora, consulte el capítulo 9.1 *Ajustar fecha y hora*.

Listo		S8
MS1	000.0A	000,0 kW
	AAAA MMM DD	
	HH:MM:SS	

6.6.9 Gráfico de columnas de conducción SCR

El gráfico de columnas de conducción SCR muestra el nivel de conducción de cada fase.



Ilustración 6.2 Gráfico de barras

6.6.10 Gráficos de rendimiento

El MCD 500 puede mostrar información de rendimiento en tiempo real para:

- Intensidad.
- Temperatura del motor.
- kW del motor.
- kVa del motor.
- Factor de potencia del motor.

La información más reciente aparece en el borde derecho de la pantalla. Los datos más antiguos no se almacenan. Para analizar el rendimiento anterior, es posible detener el gráfico. Para detener o reiniciar el gráfico, mantenga pulsada la tecla [OK] durante más de 0,5 s.

AVISO!

El arrancador suave no registra datos mientras el gráfico está detenido. Una vez reiniciado el gráfico, se muestra una pequeña separación entre los datos antiguos y los nuevos.

7 Programación

Puede acceder a los menús de programación en cualquier momento, incluso mientras el arrancador suave está funcionando. Todos los cambios surten efecto inmediatamente.

7.1 Control de acceso

Un código de acceso de seguridad de cuatro dígitos protege los parámetros críticos (grupo de parámetros 15 *Parámetros restring* y posteriores), evitando así el acceso de usuarios no autorizados a la visualización o modificación de los ajustes de parámetros.

Si se intenta acceder a un grupo de parámetros restringido, el LCP pide un código de acceso. Este código de acceso se solicita una vez durante la sesión de programación, y la autorización continúa hasta que se cierra el menú.

Para introducir el código de acceso:

1. Pulse [Back] y [OK] para seleccionar un dígito.
2. Pulse [▲] y [▼] para cambiar el valor.
3. Cuando los cuatro dígitos coincidan con el código de acceso, pulse [OK].

El LCP muestra un mensaje de confirmación antes de continuar.

Introd cód acceso	
####	
	OK
Acceso permitido	
SUPERVISOR	

Para cambiar el código de acceso, utilice el *parámetro 15-1 Cód acceso*.

AVISO!

El código de acceso de seguridad también protege las simulaciones de protección y de salida. Los contadores y el reinicio del modelo térmico pueden visualizarse sin introducir un código de acceso, pero este sí debe introducirse para reiniciarlos.

El código de acceso por defecto es 0000.

Para evitar que los usuarios modifiquen los ajustes de parámetros, bloquee los menús. El bloqueo de ajuste puede configurarse para permitir *Lect y escrit*, *Solo lect* o *Sin acceso*, utilizando *15-2 Bloqueo ajuste*.

Si un usuario intenta cambiar un valor de parámetro o acceder al Menú principal cuando el bloqueo de ajuste está activado, se muestra un mensaje de error:

Acceso denegado Bloq aj activ

7.2 Menú rápido

[Quick Menu] proporciona acceso a los menús para configurar el arrancador suave para aplicaciones sencillas.

7.2.1 Configuración rápida

La configuración rápida proporciona acceso a los parámetros utilizados más habitualmente, permitiendo configurar el arrancador suave a la medida de la aplicación. Para ver detalles de los parámetros individuales, consulte el *capítulo 8 Descripciones de parámetros*.

1	Conj mot prim
1-1	FLC motor
1-3	Modo arrnq
1-4	Límite intens
1-5	Intens inicial
1-6	Tiemp ramp arrnq
1-9	Exces tiemp arranq
1-10	Modo parada
1-11	Tiemp parada
2	Protección
2-1	Secuencia fase
2-4	Baja corriente
2-5	Ret baja corr
2-6	Sobreintens instantanea
2-7	Retard sobreint inst
3	Entradas
3-3	Func entrada A
3-4	Nombr entr A
3-5	Descon entr A
3-6	Ret descon entr A
3-7	Ret inic entrada A
4	Salidas
4-1	Función relé A
4-2	Ret activ relé A
4-3	Ret desact relé A
4-4	Función relé B
4-5	Ret activ relé B
4-6	Ret desact relé B
4-7	Función relé C
4-8	Ret activ relé C

1	Conj mot prim
4-9	Ret desact relé C
4-10	Aviso intens baja
4-11	Aviso intens alta
4-12	Aviso temp mot
5	Temp arranq/parad
5-1	Tipo arranq aut
5-2	Durac arranq aut
5-3	Tipo parad aut
5-4	Durac parad aut
8	Display
8-1	Idioma
8-2	Pant usar sup I
8-3	Pant usar sup D
8-4	Pant usar inf I
8-5	Pant usar inf D

Tabla 7.1 Parámetros del menú de configuración rápida

7.2.2 Ejemplos de configuración de la aplicación

El menú de ajustes de la aplicación facilita la configuración del arrancador suave para las aplicaciones comunes. El arrancador suave selecciona los parámetros pertinentes para la aplicación y sugiere unos ajustes típicos. Cada parámetro puede ajustarse para adecuarlo a los requisitos exactos.

En el display, los valores resaltados son los valores sugeridos. Los valores indicados mediante un símbolo ► son los valores cargados.

Ajuste siempre *1-1 FLC motor* para que coincida con la corriente a plena carga de la placa de características del motor. El valor sugerido para la FLC del motor es el valor mínimo de FLC del arrancador suave.

Bomba centrífuga

Corr a plena carga mot	
Modo de arranque	Control adaptativo
Perfil arranq adaptat	Aceleración temprana
Tiemp ramp arranq	10 s
Modo parad	Control adaptativo
Perfil parada adaptat	Desaceleración tardía
Tiempo de parada	15 s

Tabla 7.2 Valores sugeridos para aplicaciones de bomba centrífuga

Bomba sumergible

Corr a plena carga mot	
Modo arranq	Control adaptativo
Perfil arranq adaptat	Acelerac temprana
Tiemp ramp arranq	5 s
Modo parada	Control adaptativo
Perfil parada adaptat	Desacel tardía
Tiemp parada	5 s

Tabla 7.3 Valores sugeridos para aplicaciones de bomba sumergible

Ventilador amortiguado

Corr a plena carga mot	
Modo arranq	Intens constante
Límite intens	350%

Tabla 7.4 Valores sugeridos para aplicaciones de ventilador amortiguado

Ventilador no amortiguado

Corr a plena carga mot	
Modo arranq	Control adaptativo
Perfil arranq adaptat	Acelerac constante
Tiemp ramp arranq	20 s
Exces tiemp arranq	30 s
Tiempo rotor bloq	20 s

Tabla 7.5 Valores sugeridos para aplicaciones de ventilador no amortiguado

Compresor de tornillo

Corr a plena carga mot	
Modo arranq	Intens constante
Tiemp ramp arranq	5 s
Límite intens	400%

Tabla 7.6 Valores sugeridos para aplicaciones de compresor de tornillo

Compresor alternativo

Corr a plena carga mot	
Modo arranq	Intens constante
Tiemp ramp arranq	10 s
Límite intens	450%

Tabla 7.7 Valores sugeridos para aplicaciones de compresor alternativo

Cinta transportadora

Corr a plena carga mot	
Modo arrnq	Intens constante
Tiemp ramp arrnq	5 s
Límite intens	400%
Modo parada	Control adaptativo
Perfil parada adaptat	Desacelerac constante
Tiemp parada	10 s

Tabla 7.8 Valores sugeridos para aplicaciones de cinta transportadora

Trituradora rotativa

Corr a plena carga mot	
Modo arrnq	Intens constante
Tiemp ramp arrnq	10 s
Límite intens	400%
Exces tiemp arranq	30 s
Tiempo rotor bloq	20 s

Tabla 7.9 Valores sugeridos para aplicaciones de trituradora rotativa

Trituradora de mandíbula

Corr a plena carga mot	
Modo arrnq	Intens constante
Tiemp ramp arrnq	10 s
Límite intens	450%
Exces tiemp arranq	40 s
Tiempo rotor bloq	30 s

Tabla 7.10 Valores sugeridos para aplicaciones de trituradora de mandíbula

7.2.3 Registros

Para ver en tiempo real información gráfica del rendimiento, acceda al menú *Registros*.

- Intensidad (% FLC).
- Temp motor (%).
- kW Motor (%).
- kVA Motor (%).
- fp Motor.

La información más reciente aparece en el borde derecho de la pantalla. Se puede detener el gráfico para analizar los datos manteniendo pulsada la tecla [OK]. Para reiniciar el gráfico, mantenga pulsado [OK].

7.3 Menú principal

La tecla [Main Menu] proporciona acceso a los menús para configurar el arrancador suave para aplicaciones avanzadas y para controlar el rendimiento.

7.3.1 Parámetros

En *Parámetros*, puede ver y cambiar todos los parámetros programables que controlan el modo de funcionamiento del arrancador suave.

Para abrir *Parámetros*, pulse la tecla [Main Menu] y seleccione *Parámetros*.

Desplazarse por los parámetros

- Para desplazarse por los grupos de parámetros, pulse la tecla [▲] o [▼].
- Para ver los parámetros de un grupo, pulse [OK].
- Para volver al nivel anterior, pulse [Back].
- Para cerrar *Parámetros*, pulse [Back].

Cambio de un valor de parámetros

- Desplácese hasta el parámetro correspondiente y pulse [OK] para entrar en el modo de edición.
- Para modificar el ajuste de parámetros, pulse [▲] y [▼].
- Para guardar los cambios, pulse [OK]. El ajuste que se muestra en pantalla se guarda y el LCP vuelve a la lista de parámetros.
- Para cancelar los cambios, pulse [Back]. El LCP vuelve a la lista de parámetros sin guardar los cambios.

7.3.2 Acceso directo a los parámetros

El MCD 500 incluye también un acceso directo a los parámetros, que permite acceder directamente a un parámetro del menú *Parámetros*.

- Para acceder al acceso directo a parámetros, pulse [Main Menu] durante tres segundos.
- Pulse [▲] o [▼] para seleccionar un grupo de parámetros.
- Pulse [OK] o [Back] para mover el cursor.
- Pulse [▲] o [▼] para seleccionar un número de parámetro.

Acceso directo a los parámetros
Introduzca un número de parámetro
01-01

7.3.3 Lista de parámetros

1	Conj mot prim	4	Salidas	7-12	Ganan ctrl adapt-2
1-1	FLC motor	4-1	Función relé A	7-13	Prfl arrnq adapt-2
1-2	Tiempo rotor bloq	4-2	Ret activ relé A	7-14	Prfl parad adapt-2
1-3	Modo arrnq	4-3	Ret desact relé A	7-15	Par freno-2
1-4	Límite intens	4-4	Función relé B	7-16	Tiemp freno-2
1-5	Intens inicial	4-5	Ret activ relé B	8	Display
1-6	Tiemp ramp arrnq	4-6	Ret desact relé B	8-1	Idioma
1-7	Niv pulso inerc	4-7	Función relé C	8-2	Pant usar sup I
1-8	Tiemp pulso inerc	4-8	Ret activ relé C	8-3	Pant usar sup D
1-9	Exces tiemp arranq	4-9	Ret desact relé C	8-4	Pant usar inf I
1-10	Modo parada	4-10	Aviso intens baja	8-5	Pant usar inf D
1-11	Tiemp parada	4-11	Aviso intens alta	8-6	Ud tiemp gráf
1-12	Ganancia ctrl adapt	4-12	Aviso temp mot	8-7	Aj máx gráf
1-13	Perfil arranq adapt	4-13	Salida analógica A	8-8	Aj mín gráf
1-14	Perfil parad adapt	4-14	Escala analóg A	8-9	Tens ref red
1-15	Par freno	4-15	Aj máx analóg A	15	Parám restring
1-16	Tiemp freno	4-16	Aj mín analóg A	15-1	Cód acceso
2	Protección	5	Temp arranq/parad	15-2	Bloqueo ajuste
2-1	Secuencia fase	5-1	Tipo arranq aut	15-3	Func emerg
2-2	Desequil intens	5-2	Durac arrnq aut	15-4	Calibr intens
2-3	Ret deseq intens	5-3	Tipo parad aut	15-5	Tiempo cont princ
2-4	Baja corriente	5-4	Durac parad aut	15-6	Tiemp cont bypass
2-5	Ret baja corr	6	Reinic aut	15-7	Conexión motor
2-6	Sobreintens instantanea	6-1	Acción reinic aut	15-8	Par vel fija
2-7	Ret sobreint inst	6-2	Reinicios máx	16	Acción protección
2-8	Comprobac frec	6-3	Reinic ret gr A y B	16-1	Sobrecarga del motor
2-9	Variación frec	6-4	Reinic retard gr C	16-2	Desequil intens
2-10	Ret frecuencia	7	Conj mot secund	16-3	Baja corriente
2-11	Retardo arrnq	7-1	FLC-2 motor	16-4	Sobreintens instantanea
2-12	Compr temp motor	7-2	Tiemp rot bloq-2	16-5	Frecuenc
3	Entradas	7-3	Modo arrnq-2	16-6	Sobretemp disipad
3-1	Local/Remoto	7-4	Límite intens-2	16-7	Exces tiemp arranq
3-2	Coms en remoto	7-5	Intens inic-2	16-8	Descon entr A
3-3	Func entrada A	7-6	Rampa arrnq-2	16-9	Termistor motor
3-4	Nombr entr A	7-7	Niv-2 pulso inerc	16-10	Com arrancad
3-5	Descon entr A	7-8	Tiemp-2 pulso inerc	16-11	Comunicac red
3-6	Ret descon entr A	7-9	Exces tiemp arrnq-2	16-12	Batería/Relej
3-7	Ret inic entrada A	7-10	Modo parad-2	16-13	Tensión ctrl baja
3-8	Lóg reinic remot	7-11	Tiemp parad-2		

8 Descripciones de parámetros

8.1 Ajustes del motor primario

AVISO!

Los ajustes predeterminados están marcados con un *.

Los parámetros incluidos en los *Ajustes del motor principal* configuran el arrancador suave para que se corresponda con el motor conectado. Estos parámetros describen las características de funcionamiento del motor y permiten al arrancador suave modelar la temperatura del motor.

AVISO!

El *parámetro 1-2 Tiempo rotor bloq* determina la corriente de desconexión para la protección de sobrecarga del motor. Su ajuste predeterminado proporciona protección de sobrecarga del motor:

- Clase 10.
- Intensidad de desconexión 105 % de FLA o equivalente.

1-1 FLC motor

Option: **Función:**

Dependiente del modelo	Iguala el arrancador suave con la corriente a plena carga del motor conectado. Ajústelo a la clasificación de corriente a plena carga (FLC) que aparece en la placa de características del motor. AVISO! El ajuste de este parámetro determina la base para el cálculo de todos los ajustes de protección basados en la corriente.
------------------------	---

1-2 Tiempo rotor bloq

Range: **Función:**

10 s*	[0:01-2:00 (min:s)]	Ajusta el tiempo máximo que el motor puede mantener la intensidad de rotor bloqueado, desde frío hasta alcanzar su máxima temperatura. Ajústelo conforme a la hoja de datos del motor.
-------	---------------------	--

1-3 Modo arrnq

Option: **Función:**

	Selecciona el modo de arranque suave. Consulte el <i>capítulo 5.3 Modos de arranque</i> para ver más detalles.
Intens constante*	
Control adaptativo	

1-4 Límite intens

Range: **Función:**

350%*	[100-600 % FLC]	Ajusta el límite de intensidad para arranque suave en rampa de intensidad y en intensidad constante, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor. Consulte el <i>capítulo 5.3 Modos de arranque</i> para ver más detalles.
-------	-----------------	---

1-5 Intens inicial

Range: **Función:**

350%*	[100-600 % FLC]	Ajusta el nivel de intensidad inicial de arranque para arranques de rampa de intensidad, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor. Ajuste el valor de manera que el motor empiece a acelerar en cuanto se inicie un arranque. Si no se requiere arrancar en rampa de intensidad, ajuste la intensidad inicial igual al límite de intensidad. Consulte el <i>capítulo 5.3 Modos de arranque</i> para ver más detalles.
-------	-----------------	---

1-6 Tiemp ramp arrnq

Range: **Función:**

10 s*	[1-180 s]	Ajusta el tiempo total de arranque para un arranque con control adaptativo o el tiempo de rampa para el arranque en rampa actual (desde la intensidad inicial hasta el límite de intensidad). Consulte el <i>capítulo 5.3 Modos de arranque</i> para ver más detalles.
-------	-----------	--

1-7 Niv pulso inerc

Range: **Función:**

500%*	[100-700 % FLC]	Ajusta el nivel de la intensidad del pulso de inercia. PRECAUCIÓN El pulso de inercia somete el equipo mecánico a niveles de par aumentados. Antes de utilizar esta función, asegúrese de que el motor, la carga y las uniones pueden soportar el par adicional.
-------	-----------------	---

1-8 Tiemp pulso inerc
Range:
Función:

0000 ms*	[0-2000 ms]	Ajusta la duración del pulso de inercia. Un ajuste de 0 desactiva el pulso de inercia. Consulte el <i>capítulo 5.3 Modos de arranque</i> para ver más detalles.
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> PRECAUCIÓN </div>		
El pulso de inercia somete el equipo mecánico a niveles de par aumentados. Antes de utilizar esta función asegúrese de que el motor, la carga y las uniones pueden soportar el par adicional.		

1-9 Exces tiemp arranq
Range:
Función:

		El exceso de tiempo de arranque es el tiempo máximo durante el cual el MCD 500 intenta arrancar el motor. Si el motor no alcanza la velocidad máxima dentro del límite programado, el arrancador suave se desconecta. Ajuste un periodo ligeramente más largo que el tiempo requerido para un arranque normal. Un ajuste de 0 desactiva la protección de exceso de tiempo de arranque.
20 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Prográmelo según corresponda.

1-10 Modo parada
Option:
Función:

	Selecciona el modo de parada. Consulte el <i>capítulo 5.4 Modos de parada</i> para ver más detalles.
Parad en inerc*	
Parad suave TVR	
Control adaptativo	
Freno	

1-11 Tiemp parada
Range:
Función:

0 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Ajusta el tiempo de parada suave del motor usando una rampa de tensión temporizada o control adaptativo. Si hay instalado un contactor principal, este debe permanecer cerrado hasta el final de la parada. Para controlar el contactor principal, utilice una salida programable configurada como <i>En marcha</i> . Ajusta el tiempo total de parada cuando se utiliza el freno. Consulte el <i>capítulo 5.4 Modos de parada</i> para ver más detalles.
------	---------------------	---

1-12 Gananc ctrl adaptat
Range:
Función:

75%*	[1-200%]	Ajusta el rendimiento del control adaptativo. Este ajuste afecta tanto al control de arranque como al de parada.
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> AVISO! </div>		
Deje el ajuste de ganancia en su valor predeterminado a menos que el rendimiento del control adaptativo no sea satisfactorio. Si el motor acelera o desacelera demasiado rápidamente al final de un arranque o parada, aumente el ajuste de ganancia entre un 5 y un 10 %. Si la velocidad del motor fluctúa durante el arranque o la parada, disminuya ligeramente el ajuste de ganancia.		

1-13 Perfil arranq adaptat
Option:
Función:

	Selecciona el perfil que el arrancador suave utiliza para un arranque suave con control adaptativo. Consulte el <i>capítulo 5.4 Modos de parada</i> para ver más detalles.
Acelerac temprana	
Acelerac constante*	
Acelerac tardía	

1-14 Perfil parada adaptat
Option:
Función:

	Selecciona el perfil que el arrancador suave utiliza para una parada suave con control adaptativo. Consulte el <i>capítulo 5.4 Modos de parada</i> para ver más detalles.
Desaceler temprana	
Desacelerac constante*	
Acelerac tardía	

8.1.1 Freno

El freno utiliza una inyección de CC para ralentizar de forma activa el motor. Consulte el *capítulo 5.4 Modos de parada* para ver más detalles.

1-15 Par freno

Range: **Función:**

20%*	[20–100%]	Ajusta la cantidad de par de freno que el arrancador suave utiliza para frenar el motor.
------	-----------	--

1-16 Tiemp freno

Range: **Función:**

1 s*	[1-30 s]	Ajusta la duración de la inyección de CC durante una parada de frenado. AVISO! Este parámetro se usa junto con el parámetro 1-11 <i>Tiemp parada</i> . Consulte el <i>capítulo 8.1.1 Frenocapítulo 5.4 Modos de parada</i> para obtener más información.
------	----------	---

8.2 Protección

2-1 Secuencia fase

Option: **Función:**

	Selecciona las secuencias de fase que el arrancador suave permite en un arranque. Durante sus comprobaciones previas al arranque, el arrancador suave examina la secuencia de las fases en sus terminales de entrada. Si la secuencia real no coincide con la opción seleccionada, el arrancador suave se desconecta.
Cualq sec*	
Solo positiva	
Solo negativa	

8.2.1 Desequil intens

Si las intensidades de las tres fases varían de una a otra más de una cantidad especificada, el arrancador suave puede ser configurado para desconectarse. El desequilibrio se calcula como la diferencia entre las intensidades más alta y más baja de las tres fases, como un porcentaje de la intensidad más alta.

La detección del desequilibrio de intensidad está desensibilizada en un 50 % durante el arranque y la parada.

2-2 Desequil intens

Range: **Función:**

30%*	[10–50%]	Ajusta el punto de desconexión de la protección de desequilibrio de intensidad.
------	----------	---

2-3 Retardo desequil intens

Range: **Función:**

3 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Ralentiza la respuesta del arrancador suave al desequilibrio de intensidad, evitando desconexiones debidas a fluctuaciones momentáneas.
------	---------------------	---

8.2.2 Baja corriente

Si la intensidad media de las tres fases cae por debajo de un nivel especificado mientras el motor está funcionando, el arrancador suave puede configurarse para desconectarse.

2-4 Baja corriente

Range: **Función:**

20%*	[0–100%]	Ajusta el punto de desconexión de la protección de baja corriente, como porcentaje de la corriente a plena carga del motor. Ajústelo a un nivel entre el intervalo normal de trabajo del motor y su intensidad (sin carga) de magnetización (típicamente del 25 al 35 % de la corriente a plena carga). Un ajuste del 0% desactiva la protección de baja corriente.
------	----------	---

2-5 Retardo baja corr

Range: **Función:**

5 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Ralentiza la respuesta del arrancador suave a la intensidad baja, evitando desconexiones debidas a fluctuaciones momentáneas.
------	---------------------	---

8.2.3 Sobreintens instantánea

Si la intensidad media de las tres fases excede un nivel especificado mientras el motor está funcionando, el arrancador suave puede configurarse para desconectarse.

2-6 Sobreintens instantánea

Range: **Función:**

400%*	[80-600 % FLC]	Ajusta el punto de desconexión de la protección de sobreintensidad instantánea, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor.
-------	----------------	---

2-7 Retardo sobreintens instantánea

Range: **Función:**

0 s*	[0:00-1:00 (min:s)]	Ralentiza la respuesta del arrancador suave a la sobreintensidad, evitando desconexiones debidas a eventos de sobreintensidad momentáneos.
------	---------------------	--

8.2.4 Desconex frec

El arrancador suave supervisa la frecuencia de red durante el funcionamiento y puede configurarse para desconectarse si la frecuencia varía más allá de la tolerancia especificada.

2-8 Comprobac frec

Option:	Función:
	Determina cuándo el arrancador suave comprueba si existe una desconexión por frecuencia.
No comprobar	
Solo arrnq	
Arrnq/En marcha*	
Solo en marcha	

2-9 Variac frecuencia

Option:	Función:
	Selecciona la tolerancia del arrancador suave a la variación de frecuencia.
±2 Hz	
±5 Hz*	
±10 Hz	
±15 Hz	

2-10 Ret frecuencia

Range:	Función:
1 s* [0:01-4:00 (min:s)]	<p>Ralentiza la respuesta del arrancador suave a las alteraciones de frecuencia, evitando desconexiones debidas a fluctuaciones momentáneas.</p> <p>AVISO! Si la frecuencia de red cae por debajo de 35 Hz o sube por encima de 75 Hz, el arrancador suave se desconecta inmediatamente.</p>

2-11 Retardo arrnq

Range:	Función:
10 s* [00:01-60:00 (min:s)]	<p>El arrancador suave puede configurarse para forzar un retardo entre el final de una parada y el comienzo del siguiente arranque. Durante el retardo de arranque, la pantalla muestra el tiempo restante para que se intente otro arranque.</p> <p>AVISO! El retardo de arranque se mide desde el final de cada parada. Los cambios en el ajuste del retardo de arranque tienen efecto después de la siguiente parada.</p>

2-12 Comprobac temperat mot

Option:	Función:
	Selecciona si el arrancador suave verifica si el motor tiene suficiente capacidad térmica para un arranque correcto. El arrancador suave compara la temperatura calculada del motor con el aumento de temperatura desde el último arranque del mismo. Solo funciona si el motor está lo suficientemente frío para arrancar correctamente.
No comprobar*	
Compr	

8.3 Entradas

3-1 Local/Remoto

Option:	Función:
	Selecciona cuándo pueden utilizarse las teclas [Auto On] y [Hand On] para cambiar a los modos <i>Manual</i> o <i>Autom.</i>
Lcl/Rmt siempre*	Cambiar entre control local y remoto en cualquier momento.
Solo control local	Todas las entradas remotas están desactivadas.
Solo control remoto	[Hand On] y [Auto On] están desactivados.

3-2 Coms en remoto

Option:	Función:
	<p>Selecciona si el arrancador suave acepta los comandos de arranque y parada desde la red de comunicación serie cuando está en modo <i>Remoto</i>. Comandos que siempre están activados:</p> <ul style="list-style-type: none"> Forzar descon coms Control Local/Remoto Arrnq prueba Reset
Desact ctrl remoto	
Activ ctrl remoto*	

3-3 Func entrada A

Option:	Función:
	Selecciona la función de entrada A.
Selecc conj. mot*	<p>El arrancador suave puede configurarse con dos conjuntos separados de datos del motor. Los datos del motor primario se programan con los parámetros de 1-1 a 1-16. Los datos del motor secundario se programan con los parámetros de 7-1 a 7-16.</p> <p>Para utilizar los datos del motor secundario, ajuste este parámetro en <i>Selec conj motor</i> y cierre</p>

3-3 Func entrada A	
Option:	Función:
	11 y 16 antes de dar un comando de arranque. El arrancador suave comprueba qué datos de motor debe usar en el arranque y utiliza esos datos de motor para todo el ciclo de arranque/parada.
Descon entr (N/O)	La entrada A puede utilizarse para desconectar el arrancador suave. Cuando este parámetro está ajustado en <i>Descon entr (N/O)</i> , un circuito cerrado entre 11 y 16 desconecta el arrancador suave (<i>parámetros de 3-5 a 3-7</i>).
Descon entr (N/C)	Cuando este parámetro está ajustado en <i>Descon entr (N/C)</i> , un circuito cerrado entre 11 y 16 desconecta el arrancador suave (<i>parámetros de 3-5 a 3-7</i>).
Selec local/remoto	La entrada A puede utilizarse para seleccionar entre control local y remoto, en lugar de utilizar las teclas del LCP. Cuando la entrada está abierta, el arrancador suave está en modo local y puede controlarse mediante el LCP. Cuando la entrada está cerrada, el arrancador suave está en modo remoto. Las teclas [Hand On] y [Auto On] están desactivadas y el arrancador suave ignora cualquier comando de selección local/remoto desde la red de comunicaciones serie. Para utilizar la entrada A para seleccionar entre control local y remoto, ajuste el <i>parámetro 3-1 Local/Remoto a LCL/RMT siempre</i> .
Func emerg	En funcionamiento de emergencia, el arrancador suave continúa funcionando hasta pararse, ignorando todas las desconexiones y advertencias (ver <i>parámetro 15-3 Func emerg</i> para obtener más información). Cerrar el circuito entre 11 y 16 activa el funcionamiento de emergencia. La apertura del circuito finaliza el funcionamiento de emergencia y el arrancador suave detiene el motor.
Desactivación del arrancador	El arrancador suave puede desactivarse mediante las entradas de control. Un circuito abierto entre los terminales 11 y 16 desactiva el arrancador suave. El arrancador suave no responde a los comandos de arranque. Si está en funcionamiento, el arrancador suave permite que el motor se detenga por inercia, ignorando el modo de parada suave ajustado en el <i>parámetro 1-10 Modo parad</i> . Cuando se abre el circuito entre 11 y 16, el arrancador suave deja el motor en inercia hasta pararse.
Vel fija avance	Activa el funcionamiento a velocidad fija en dirección de avance (solo funciona en modo remoto).
Vel fija retroc	Activa el funcionamiento a velocidad fija en dirección inversa (solo funciona en modo remoto).

3-4 Nombr entr A	
Option:	Función:
	Selecciona un mensaje para que el LCP lo muestre cuando la entrada A esté activa.
Descon entr *	
Presión baja	
Presión alta	
Fallo bomba	
Niv bajo	
Nivel alto	
Sin caudal	
Desact arracad	
Controlador	
PLC	
Alarma vibrac	

3-5 Descon entr A	
Option:	Función:
	Selecciona cuando puede producirse una desconexión de entrada.
Siempre activa*	Una desconexión se puede producir en cualquier momento en que el arrancador suave esté recibiendo potencia.
Solo en funcionam	Una desconexión se puede producir mientras el arrancador suave está en marcha, parando o arrancando.
Solo en marcha	Una desconexión solo se puede producir cuando el arrancador suave está en marcha.

3-6 Ret descon entr A		
Range:	Función:	
0 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Ajusta un retardo entre la activación de la entrada y la desconexión del arrancador suave.

3-7 Ret inicial entrada A		
Range:	Función:	
0 s*	[00:00-30:00 (min:s)]	Ajusta un retardo antes de que se produzca una desconexión de entrada. El retardo inicial se cuenta desde el momento en que se recibe una señal de arranque. El estado de la entrada se ignora hasta que transcurra el retardo inicial.

3-8 Lóg reinic remot	
Option:	Función:
	Selecciona si la entrada de reinicio remoto del arrancador suave (terminales 25 y 18) está normalmente abierta o cerrada.
Normalmente cerr*	
Normalmente ab	

8.4 Salidas

4-1 Función relé A

Option:	Función:
	Selecciona la función del relé A (normalmente abierto).
Desact	El relé A no se utiliza
Contactador ppal*	El relé cierra cuando el arrancador suave recibe un comando de arranque y permanece cerrado mientras el motor recibe tensión.
En marcha	El relé cierra cuando el arrancador cambia a estado de funcionamiento.
Descon	El relé cierra cuando el arrancador se desconecta.
Advert	El relé cierra cuando el arrancador emite una alarma.
Aviso intens baja	El relé cierra cuando se activa el aviso de intensidad baja (<i>parámetro 4-10 Av intens baja</i>).
Aviso intens alta	El relé cierra cuando el aviso de intensidad alta se activa (<i>parámetro 4-11 Aviso intens alta</i>).
Aviso temp mot	El relé cierra cuando el aviso de temperatura del motor se activa (<i>parámetro 4-12 Aviso temperat motor</i>).

8.4.1 Rets relé A

El arrancador suave puede configurarse para esperar antes de abrir o cerrar el relé A.

4-2 Ret activ relé A

Range:	Función:
0 s* [0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para el cierre del relé A.

4-3 Ret desact relé A

Range:	Función:
0 s* [0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para la reapertura del relé A.

8.4.2 Relés B y C

Los *parámetros del 4-4 al 4-9* configuran el funcionamiento de los relés B y C, de la misma forma que los *parámetros del 4-1 al 4-3* configuran el relé A. Consulte el *capítulo 8.4.2 4-2 Ret activ relé A* y el *capítulo 8.4.2 4-3 Ret desact relé A* para obtener más información.

- El relé B es un relé de conmutación.
- El relé C está normalmente abierto.

4-4 Función relé B

Option:	Función:
	Selecciona la función del relé B (conmutación).
Desact	El relé B no se utiliza
Contactador ppal	El relé cierra cuando el arrancador suave recibe un comando de arranque y permanece cerrado mientras el motor recibe tensión.
En marcha*	El relé cierra cuando el arrancador suave cambia a estado de funcionamiento.
Descon	El relé cierra cuando el arrancador suave se desconecta.
Advert	El relé cierra cuando el arrancador suave emite una alarma.
Aviso intens baja	El relé cierra cuando se activa el aviso de intensidad baja (<i>parámetro 4-10 Av intens baja</i>).
Aviso intens alta	El relé cierra cuando el aviso de intensidad alta se activa (<i>parámetro 4-11 Aviso intens alta</i>).
Aviso temp mot	El relé cierra cuando el aviso de temperatura del motor se activa (<i>parámetro 4-12 Aviso temperat motor</i>).

4-5 Ret activ relé B

Range:	Función:
0 s* [0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para el cierre del relé B.

4-6 Ret desact relé B

Range:	Función:
0 s* [0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para la reapertura del relé B.

4-7 Función relé C

Option:	Función:
	Selecciona la función del relé C (normalmente abierto).
Desact	El relé C no se utiliza
Contactador ppal	El relé cierra cuando el arrancador suave recibe un comando de arranque y permanece cerrado mientras el motor recibe tensión.
En marcha	El relé cierra cuando el arrancador suave cambia a estado de funcionamiento.
Descon*	El relé cierra cuando el arrancador se desconecta.
Advert	El relé cierra cuando el arrancador suave emite una alarma.
Aviso intens baja	El relé cierra cuando se activa el aviso de intensidad baja (<i>parámetro 4-10 Av intens baja</i>).
Aviso intens alta	El relé cierra cuando el aviso de intensidad alta se activa (<i>parámetro 4-11 Aviso intens alta</i>).
Aviso temp mot	El relé cierra cuando el aviso de temperatura del motor se activa (<i>parámetro 4-12 Aviso temperat motor</i>).

4-8 Ret activ relé C
Range: **Función:**

0 s*	[0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para el cierre del relé C.
------	---------------------	--

4-9 Ret desact relé C
Range: **Función:**

0 s*	[0:00-5:00 (min:s)]	Ajusta el retardo para la reapertura del relé C.
------	---------------------	--

8.4.3 Aviso intens baja y Aviso intens alta

El arrancador suave cuenta con avisos de intensidad baja y alta para proporcionar una advertencia temprana de un funcionamiento anormal. Los avisos de intensidad pueden configurarse para indicar un nivel de intensidad anormal durante el funcionamiento, entre el nivel normal de funcionamiento y los niveles de desconexión de sobreintensidad instantánea o de baja corriente. Los avisos pueden indicar la situación a equipos externos a través de una de las salidas programables. Los avisos se borran cuando la intensidad vuelve al intervalo de funcionamiento normal a un 10 % del valor de aviso programado.

4-10 Aviso intens baja
Range: **Función:**

50%*	[1-100 % FLC]	Ajusta el nivel al que funciona el aviso de intensidad baja, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor.
------	---------------	--

4-11 Aviso intens alta
Range: **Función:**

100%*	[50-600 % FLC]	Ajusta el nivel al que funciona el aviso de intensidad alta, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor.
-------	----------------	--

8.4.4 Aviso temperat motor

El arrancador suave tiene un aviso de temperatura del motor para proporcionar una advertencia temprana de un funcionamiento anormal. El aviso puede indicar que el motor está funcionando por encima de su temperatura normal de funcionamiento, pero por debajo del límite de sobrecarga. El aviso puede indicar la situación a equipos externos a través de una de las salidas programables.

4-12 Aviso temperat motor
Range: **Función:**

80%*	[0-160%]	Ajusta el nivel al que funciona el aviso de temperatura del motor como un porcentaje de la capacidad térmica del motor.
------	----------	---

8.4.5 Salida analógica A

El arrancador suave tiene una salida analógica que puede conectarse a un equipo asociado para supervisar el rendimiento del motor.

4-13 Salida analógica A
Option: **Función:**

	Selecciona la información que se enviará a través de la salida analógica A.
Intens (%FLC)*	Intensidad como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor.
Temp motor (%)	Temperatura del motor como porcentaje de la capacidad térmica del motor.
kW motor (%)	Medida de los kilovatios del motor como porcentaje de los kW máximos.
kVA motor (%)	Medida de los kilovoltiamperios del motor como porcentaje de los kVA máximos.
fp motor	Factor de potencia del motor, medido por el arrancador suave. <ul style="list-style-type: none"> Medida de los kW del motor: $\sqrt{3} \times$ intensidad media \times tensión de referencia de red \times medida del factor de potencia. kW máximos del motor: $\sqrt{3} \times$ FLC del motor \times tensión de referencia de red. Se supone que el factor de potencia es 1. Medida de kVa del motor: $\sqrt{3} \times$ intensidad media \times tensión de referencia de red. kVa máximos del motor: $\sqrt{3} \times$ FLC del motor \times tensión de referencia de red.

4-14 Escala analóg A
Option: **Función:**

	Selecciona el intervalo de la salida.
0-20 mA	
4-20 mA*	

4-15 Ajuste máximo analógico A
Range: **Función:**

100%*	[0-600%]	Calibra el límite superior de la salida analógica para igualar la señal medida en un dispositivo externo de medida de intensidad.
-------	----------	---

4-16 Ajuste mínimo analógico A
Range: **Función:**

0%*	[0-600%]	Calibra el límite inferior de la salida analógica para coincidir con la señal medida en un dispositivo externo de medida de intensidad.
-----	----------	---

8.5 Temporizadores de arranque / parada

PRECAUCIÓN

ARRANQUE ACCIDENTAL

El temporizador de arranque automático anula cualquier otra forma de control. El motor puede arrancar sin advertencia previa.

5-1 Tipo arranq aut

Option: **Función:**

	Selecciona si el arrancador suave arranca automáticamente tras un retardo especificado o a una cierta hora del día.
Desact*	El arrancador suave no arranca automáticamente.
Tempor	El arrancador suave arranca automáticamente tras un retardo desde la siguiente parada, según se especifica en el <i>parámetro 5-2 Durac arrnq aut.</i>
Reloj	El arrancador suave arranca automáticamente a la hora programada en el <i>parámetro 5-2 Durac arrnq aut.</i>

5-2 Durac arrnq aut

Range: **Función:**

1 min*	[00:01-24:00 (hrs:min)]	Ajusta el tiempo para el reinicio automático del arrancador suave, en formato de 24 horas.
--------	-------------------------	--

5-3 Tipo parad aut

Option: **Función:**

	Selecciona si el arrancador suave se para automáticamente tras un retardo especificado o a una hora determinada del día.
Desact*	El arrancador suave no se para automáticamente.
Tiemp	El arrancador suave se para automáticamente tras un retardo desde el siguiente arranque, según se especifica en el <i>parámetro 5-4 Durac parad aut.</i>
Reloj	El arrancador suave se detiene automáticamente a la hora programada en el <i>parámetro 5-4 Durac parad aut.</i>

5-4 Durac parada aut

Range: **Función:**

1 min*	[00:01 - 24:00 (hrs:min)]	Ajusta la hora para que el arrancador suave se pare automáticamente, en formato de reloj de 24 horas.
--------	---------------------------	---

PRECAUCIÓN

Esta función no se debe utilizar en combinación con el control de dos hilos remoto. El arrancador seguirá aceptando los comandos de arranque y parada desde las entradas remotas o la red de comunicación serie. Para desactivar el control local o remoto, utilice *3-1, Local/ Remoto*. Si el arranque automático está activado y el usuario se encuentra en el sistema de menús, el arranque automático se activará si se excede el tiempo de espera del menú (si no se detecta actividad en el LCP durante cinco minutos).

8.6 Reinic autom

El arrancador suave puede programarse para reiniciar automáticamente algunas desconexiones, lo que puede ayudar a minimizar el tiempo de inactividad. Las desconexiones se dividen en tres categorías de reinicio automático, dependiendo del riesgo para el arrancador suave:

Grupo	
A	Desequilibrio de intensidad
	Pérd fase
	Pérd pot
	Frecuenc
B	Baja corriente
	Sobreintens instantánea
	Descon entr A
C	Sobrecarga mot
	Termistor motor
	Sobret temperatura

Tabla 8.1 Categorías de desconexión de reinicio automático

Otras desconexiones no pueden reiniciarse automáticamente.

Esta función es ideal para instalaciones remotas utilizando control de 2 cables en modo *Autom*. Si la señal de arranque de 2 cables está presente tras un reinicio automático, el arrancador suave vuelve a arrancar.

6-1 Acción reinic aut

Option: **Función:**

	Selecciona las desconexiones que se pueden reiniciar automáticamente.
No reinic autom*	
Reinic grup A	
Reinic grup A y B	
Reinic grup A, B y C	

6-2 Reinicios máx

Range: **Función:**

1*	[1-5]	Ajusta el número de veces que el arrancador suave se reinicia automáticamente, si continúa desconectándose. El contador de reinicios aumenta en uno cada vez que el arrancador suave se reinicia automáticamente y disminuye en uno después de cada ciclo de arranque/parada correcto.
----	-------	--

AVISO!

Si el arrancador se reinicia manualmente, el contador de reinicios vuelve a cero.

8.6.1 Ret reinic autom

El arrancador suave puede configurarse para esperar antes de reiniciar automáticamente una desconexión. Se pueden ajustar retardos diferentes para las desconexiones de los grupos A, B y C.

6-3 Reinic ret grupos A y B

Range:		Función:
5 s*	[00:05-15:00 (min:s)]	Programa el retardo antes de reiniciar las desconexiones de los grupos A y B.

6-4 Reinic ret grupo C

Range:		Función:
5 min*	[5-60 (minutos)]	Ajusta el retraso antes de reiniciar las desconexiones del grupo C.

8.7 Conjunto de motor secundario

Consulte los *parámetros de 1-1 a 1-16* para obtener más detalles.

7-1 FLC-2 motor

Range:		Función:
	[Dependiente del motor]	Ajusta la corriente a plena carga del motor secundario.

7-2 Tiempo rotor bloq-2

Range:		Función:
10 s*	[0:01-2:00 (min:s)]	Ajusta el tiempo máximo que el motor puede funcionar a la intensidad de rotor bloqueado, desde frío hasta alcanzar su máxima temperatura. Ajústelo conforme a la hoja de datos del motor. Si esta información no está disponible, ajuste el valor a <20 s.

7-3 Modo arrnq-2

Option:	Función:
	Selecciona el modo de arranque suave.
Intens constante*	
Control adaptativo	

7-4 Límite intens-2

Range:		Función:
350%*	[100-600 % FLC]	Ajusta el límite de intensidad para arranque suave en rampa de intensidad y en intensidad constante, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor.

7-5 Intens inicial-2

Range:		Función:
350%*	[100-600 % FLC]	Ajusta el nivel de intensidad inicial de arranque para arranques de rampa de intensidad, como un porcentaje de la corriente a plena carga del motor. Ajuste el valor de manera que el motor empiece a acelerar en cuanto se inicie un arranque. Si no se requiere arrancar en rampa de intensidad, ajuste la intensidad inicial igual al límite de intensidad.

7-6 Tiemp ramp arrnq-2

Range:		Función:
10 s*	[1-180 s]	Ajusta el tiempo total de arranque para un arranque con control adaptativo o el tiempo de rampa para el arranque en rampa actual (desde la intensidad inicial hasta el límite de intensidad).).

7-7 Niv-2 pulso inerc

Range:		Función:
500%*	[100-700 % FLC]	Ajusta el nivel de la intensidad del pulso de inercia.

7-8 Tiemp-2 pulso inerc

Range:		Función:
0000 ms*	[0-2000 ms]	Ajusta la duración del pulso de inercia. Un ajuste de 0 desactiva el pulso de inercia.

7-9 Exces tiemp arrnq-2

Range:		Función:
		El exceso de tiempo de arranque es el tiempo máximo durante el cual el arrancador suave intenta arrancar el motor. Si el motor no alcanza la velocidad máxima dentro del límite programado, el arrancador suave se desconecta. Ajuste un periodo ligeramente más largo que el tiempo requerido para un arranque normal. Un ajuste de 0 desactiva la protección de exceso de tiempo de arranque.
20 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Programelo según corresponda.

7-10 Modo parad-2

Option:	Función:
	Selecciona el modo de parada.
Parad en inerc*	
Parad suave TVR	
Control adaptativo	
Freno	

7-11 Tiemp parad-2
Range: **Función:**

0 s*	[0:00-4:00 (min:s)]	Ajusta el tiempo de parada.
------	----------------------	-----------------------------

7-12 Ganancia ctrl adaptat-2
Range: **Función:**

75%*	[1-200%]	Ajusta el rendimiento del control adaptativo. Este ajuste afecta tanto al control de arranque como al de parada AVISO! Deje el ajuste de ganancia en su valor predeterminado a menos que el rendimiento del control adaptativo no sea satisfactorio. Si el motor acelera o desacelera rápidamente al inicio de un arranque o de una parada, aumente la ganancia ajustando un 5-10 % más. Si la velocidad del motor fluctúa durante el arranque o la parada, disminuya ligeramente el ajuste de ganancia.
------	----------	--

7-13 Perfil arrnq adaptativ-2
Option: **Función:**

	Selecciona el perfil que el arrancador suave utiliza para un arranque suave con control adaptativo.
Acelerac temprana	
Acelerac constante*	
Acelerac tardía	

7-14 Perfil parada adaptat-2
Option: **Función:**

	Selecciona el perfil que el arrancador suave utiliza para una parada suave con control adaptativo.
Desaceler temprana	
Desacelerac constante*	
Acelerac tardía	

7-15 Par freno-2
Range: **Función:**

20%*	[20-100%]	Ajusta la cantidad de par de freno que el arrancador suave utiliza para frenar el motor.
------	-----------	--

7-16 Tiemp freno-2
Range: **Función:**

1 s*	[1-30 s]	AVISO! Este parámetro se usa junto con el parámetro 7-11 Tiemp parad-2. Ajusta la duración de la inyección de CC durante una parada de frenado.
------	----------	--

8.8 Display
8-1 Idioma
Option: **Función:**

	Selecciona el idioma que utiliza el LCP para mostrar mensajes y realimentación.
Inglés*	
Chino (中文)	
Español	
Alemán (Deutsch)	
Portugués (Português)	
Francés (Français)	
Italiano (Italiano)	
Ruso (Русский)	

8.8.1 Pantalla programable por el usuario

Selecciona cuál de los cuatro elementos se muestra en la pantalla de control programable.

8-2 Pant usuario sup izda
Option: **Función:**

	Selecciona el elemento mostrado en la parte superior izquierda de la pantalla.
En blanco	No muestra ningún dato en el área seleccionada, permitiendo que los mensajes largos se muestren sin superposiciones.
Estado arracad	Estado de funcionamiento del arrancador suave (arrancando, en marcha, parando o desconectado). Solo disponible para <i>Sup I e Inf I</i> .
Intens motor	La intensidad media medida en las tres fases.
fp motor*	El factor de potencia del motor, medido por el arrancador suave.
Frecuencia red	La frecuencia media medida en las tres fases.
kW motor	La potencia de funcionamiento del motor en kilovatios.
CV motor	Potencia de funcionamiento del motor en caballos de vapor.
Temp motor	Temperatura del motor, calculada por el modelo térmico.
kWh	El numero de kilovatios/hora que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.
Horas funcionam	El número de horas que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.

8-3 Pant usuario sup dcha

Option:	Función:
	Selecciona el elemento mostrado en la parte superior derecha de la pantalla.
En blanco*	No muestra ningún dato en el área seleccionada, permitiendo que los mensajes largos se muestren sin superposiciones.
Estado arrancad	Estado de funcionamiento del arrancador suave (arrancando, en marcha, parando o desconectado). Solo disponible para <i>Sup I e Inf I</i> .
Intens motor	La intensidad media medida en las tres fases.
fp motor	El factor de potencia del motor, medido por el arrancador suave.
Frecuencia red	La frecuencia media medida en las tres fases.
kW motor	La potencia de funcionamiento del motor en kilovatios.
CV motor	Potencia de funcionamiento del motor en caballos de vapor.
Temp motor	Temperatura del motor, calculada por el modelo térmico.
kWh	El número de kilovatios/hora que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.
Horas funcionam	El número de horas que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.

8-4 Pant usuario inf izda

Option:	Función:
	Selecciona el elemento mostrado en la parte inferior izquierda de la pantalla.
En blanco	No muestra ningún dato en el área seleccionada, permitiendo que los mensajes largos se muestren sin superposiciones.
Estado arrancad	Estado de funcionamiento del arrancador suave (arrancando, en marcha, parando o desconectado). Solo disponible para <i>Sup I e Inf I</i> .
Intens motor	La intensidad media medida en las tres fases.
fp motor	El factor de potencia del motor, medido por el arrancador suave.
Frecuencia red	La frecuencia media medida en las tres fases.
kW motor	La potencia de funcionamiento del motor en kilovatios.
CV motor	Potencia de funcionamiento del motor en caballos de vapor.
Temp motor	Temperatura del motor, calculada por el modelo térmico.
kWh	El número de kilovatios/hora que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.
Horas funcionam*	El número de horas que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.

8-5 Pant usuario inf dcha

Option:	Función:
	Selecciona el elemento mostrado en la parte inferior derecha de la pantalla.
En blanco*	No muestra ningún dato en el área seleccionada, permitiendo que los mensajes largos se muestren sin superposiciones.
Estado arrancad	Estado de funcionamiento del arrancador suave (arrancando, en marcha, parando o desconectado). Solo disponible para <i>Sup I e Inf I</i> .
Intens motor	La intensidad media medida en las tres fases.
fp motor	El factor de potencia del motor, medido por el arrancador suave.
Frecuencia red	La frecuencia media medida en las tres fases.
kW motor	La potencia de funcionamiento del motor en kilovatios.
CV motor	Potencia de funcionamiento del motor en caballos de vapor.
Temp motor	Temperatura del motor, calculada por el modelo térmico.
kWh	El número de kilovatios/hora que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.
Horas funcionam	El número de horas que el motor ha funcionado a través del arrancador suave.

8.8.2 Gráficos rend

El menú de registros permite ver información del rendimiento en gráficos en tiempo real.

La información más reciente aparece en el borde derecho de la pantalla. Se puede detener el gráfico para analizar los datos manteniendo pulsada la tecla [OK]. Para reiniciar el gráfico, mantenga pulsado [OK].

8-6 Ud tiempo gráf

Option:	Función:
	Ajusta la escala de tiempo del gráfico. El gráfico reemplaza progresivamente los datos antiguos con los nuevos.
10 s*	
30 s	
1 min	
5 minutos	
10 minutos	
30 minutos	
1 hora	

8-7 Ajuste máximo de gráfico

Range:	Función:
400%* [0-600%]	Ajusta el límite superior del gráfico de rendimiento.

8-8 Ajuste mínimo de gráfico

Range:	Función:
0%* [0-600%]	Ajusta el límite inferior del gráfico de rendimiento.

8-9 Tensión referencia red

Range:	Función:
400 V* [100-690 V]	Ajusta la tensión nominal para las funciones de supervisión del LCP. Esta se utiliza para calcular los kilovatios del motor y los kilovatio amperios (kVA), pero no afecta a la protección de control del motor del arrancador suave. Introduzca la tensión de red medida.

8.9 Parámetros restringidos
15-1 Cód acceso

Range:	Función:
0000* [0000-9999]	Ajusta el código de acceso para entrar a las herramientas de simulación y a reiniciar los contadores o a la sección restringida del menú de programación (grupo de parámetros 15 <i>Parámetros restrinj</i> y posteriores). Pulse los botones [Back] y [OK] para seleccionar los dígitos que se desean modificar y utilice los botones [▲] y [▼] para cambiar el valor. AVISO! Si se pierde el código de acceso, póngase en contacto con el proveedor local de Danfoss para que le proporcione un código de acceso maestro que permita volver a programar un código de acceso.

15-2 Bloqueo ajuste

Option:	Función:
	Selecciona si el LCP permite que los parámetros sean modificados mediante el menú de programación.
Lect y escrit*	Permite a los usuarios modificar los valores de los parámetros en el menú de programación.
Solo lect	Impide que los usuarios modifiquen los valores de los parámetros en el menú de programación. Los parámetros se pueden seguir viendo.
Sin acceso	Impide que los usuarios ajusten los parámetros en el menú de programación, a menos que se introduzca un código de acceso.

15-2 Bloqueo ajuste

Option:	Función:
	AVISO! Los cambios realizados en el bloqueo de ajuste solo tendrán efecto después de cerrar el menú de programación.

15-3 Func emerg

Option:	Función:
	PRECAUCIÓN DAÑOS MATERIALES No se recomienda un uso continuado del funcionamiento de emergencia. El funcionamiento de emergencia puede afectar a la vida útil del arrancador suave, ya que todas las protecciones y desconexiones estarán desactivadas. El uso del arrancador suave en modo <i>Func emerg</i> invalida la garantía del producto. Selecciona si el arrancador suave permite el funcionamiento en modo de emergencia. En <i>Func emerg</i> , el arrancador suave arranca (si no está ya en funcionamiento) y continúa funcionando hasta que termina el funcionamiento de emergencia, ignorando los comandos de parada o desconexiones. El funcionamiento de emergencia se controla utilizando una entrada programable. Cuando el funcionamiento de emergencia está activado en modelos con bypass interno que no están funcionando, el arrancador suave intenta realizar un arranque normal e ignora todas las desconexiones. Si no es posible arrancar de forma normal, se intenta realizar un arranque DOL a través de los contactores del bypass interno. En los modelos sin bypass se puede utilizar un contactor de bypass externo de funcionamiento de emergencia.

15-4 Calibración intens

Range:	Función:
100%* [85% - 115%]	La calibración de la intensidad del motor calibra los circuitos de supervisión de intensidad del arrancador suave para igualarlos a un dispositivo externo de medición de la intensidad. Utilice la siguiente fórmula para determinar el ajuste necesario: $\text{Calibración (\%)} = \frac{\text{Intens mostrada en la pantalla 500 del MCD}}{\text{Intens medida por dispos. externo}}$ p. ej. 102% = $\frac{66 A}{65 A}$ AVISO! Este ajuste afecta a todas las funciones basadas en la intensidad.

15-5 Tiempo cont princ

Range:		Función:
400 ms*	[100-2000 ms]	Ajusta el periodo de retardo desde que el arrancador suave conmuta la salida del contactor principal (terminales 13 y 14) hasta que comienzan las comprobaciones previas al arranque (antes del arranque) o entra en estado No listo (tras una parada). Ajustar conforme a las especificaciones del contactor principal utilizado.

15-6 Tiemp cont bypass

Range:		Función:
150 ms*	[100-2000 ms]	Ajusta el arrancador suave para que coincida con el tiempo de cierre o apertura del contactor de bypass. Ajuste conforme a las especificaciones del contactor de bypass utilizado. Si el tiempo es demasiado corto, el arrancador suave se desconecta.

15-7 Conexión motor

Option:	Función:
	Selecciona que el arrancador suave detecte automáticamente el formato de la conexión con el motor.
Detecc auto*	
En línea	
Triángulo interno	

15-8 Par vel fija

Range:		Función:
50%*	[20-100%]	<p>AVISO!</p> <p>Ajustar este parámetro por encima del 50 % puede provocar un aumento de las vibraciones del eje.</p> <p>Ajusta el nivel de par para el funcionamiento de velocidad fija. Consulte el capítulo 5.5 <i>Funcionamiento a velocidad fija</i> para ver más detalles.</p>

8.10 Acción protectora
De 16-1 a 16-13 Acción protección

Option:	Función:
	Selecciona la respuesta del arrancador suave a cada protección. <ul style="list-style-type: none"> • 16-1 Sobrecarga motor • 16-2 Desequil intens. • 16-3 Baja corr. • 16-4 Sobreintens inst. • 16-5 Frecuencia. • 16-6 Sobretemp disipad. • 16-7 Exces tiemp arrnq. • 16-8 Descon entr A. • 16-9 Termistor motor. • 16-10 Arrancad/Coms. • 16-11 Red/Coms. • 16-12 Batería/Relej. • 16-13 Tensión ctrl baja.
Descon arrancad*	
Advert y reg	
Solo reg	

8.11 Parámetros de fábrica

Estos parámetros están restringidos para su uso por el fabricante y no están disponibles para el usuario.

9 Herramientas

Para acceder a *Herrams*:

1. Abra el Menú principal.
2. Desplácese hasta *Herrams*.
3. Pulse [OK].

AVISO!

El código de acceso de seguridad también protege las herramientas de simulación y los reinicios del contador. El código de acceso por defecto es 0000.

9.1 Ajustar fecha y hora

Para ajustar la fecha y la hora:

1. Abra el menú *Herrams*.
2. Desplácese hasta *Aj fecha y hora*.
3. Pulse la tecla [OK] para entrar en el modo de edición.
4. Pulse la tecla [OK] para seleccionar la parte de la fecha o la hora que desea editar.
5. Utilice los botones [▲] and [▼] para cambiar el valor.

Para guardar los cambios, pulse la tecla [OK] varias veces. El arrancador suave confirma los cambios. Para cancelar los cambios, pulse la tecla [Back] varias veces.

9.2 Cargar/guardar configuración

El MCD 500 incluye opciones para:

- Cargar predeterminados: cargar los parámetros del arrancador suave con valores predeterminados.
- Cargar conjunto de usuario 1: volver a cargar, desde un archivo interno, los ajustes de parámetros guardados anteriormente.
- Guardar conjunto de usuario 1: guardar los ajustes de parámetros actuales en un archivo interno

Además del archivo de valores predeterminados en fábrica, el arrancador suave puede guardar un archivo de parámetros definidos por el usuario. Este archivo contiene los valores predeterminados hasta que se guarda un archivo de usuario.

Para cargar o guardar ajustes de parámetros:

1. Abra el menú *Herrams*.
2. Utilice la tecla [▼] para seleccionar la función requerida y pulse la tecla [OK].

3. En la ventana de confirmación, seleccione *Sí* para confirmar o *No* para cancelar. A continuación, pulse [OK] para cargar/guardar la selección o salir de la pantalla.

Herramientas
Cargar predet
Cargar conj usar 1
Guardar conj usar 1

Tabla 9.1 Menú de herramientas

Cargar predet
No
Sí

Tabla 9.2 Menú Cargar predeterminados

Cuando se ha completado la acción, la pantalla muestra brevemente un mensaje de confirmación y vuelve a la pantalla de estado.

9.3 Reset del modelo térmico

AVISO!

El código de acceso de seguridad protege el reinicio del modelo térmico.

El avanzado software de modelo térmico del arrancador suave controla constantemente el rendimiento del motor. Este control permite que el arrancador suave calcule la temperatura del motor y la capacidad de arrancar correctamente en cualquier momento.

Si es necesario, reinicie el modelo térmico.

PRECAUCIÓN

Reiniciar el modelo térmico del motor puede afectar a la vida útil del mismo y solo debe hacerse en caso de emergencia.

1. Abra *Herrams*.
2. Desplácese hasta *Reinic mod térmico* y pulse [OK].
3. En la ventana de confirmación pulse [OK] para confirmar e introduzca el código de acceso, o pulse [Back] para cancelar la acción.
4. Seleccione *Reinic* o *No reiniciar* y pulse [OK]. Una vez que el modelo térmico se haya reiniciado, el arrancador suave vuelve a la pantalla anterior.

Reiniciar modelos térmicos M1 X% OK para reiniciar
--

Tabla 9.3 Aceptar para reiniciar el modelo térmico

Reiniciar modelos térmicos No reiniciar Reset

Tabla 9.4 Menú de reinicio del modelo térmico

9.4 Simulación de protección

AVISO!

El código de acceso de seguridad protege la simulación de protección.

Para probar el funcionamiento y los circuitos de control del arrancador suave sin conectarlo a la tensión de red, utilice las funciones de simulación por software.

Para confirmar que el arrancador suave responde correctamente e informa de la situación tanto en pantalla como a través de la red de comunicación, este puede simular cada protección.

Para utilizar la simulación de protección:

1. Abra el Menú principal.
2. Desplácese hasta *Sim protección* y pulse [OK].
3. Para seleccionar la protección que se desea simular, pulse [▲] y [▼].
4. Para simular la protección seleccionada, pulse [OK].
5. La pantalla se muestra mientras [OK] permanece pulsado. La respuesta del arrancador suave depende del ajuste de Acción de protección (grupo de parámetros *16 Acciones protecc*).
6. Para volver a la lista de simulaciones, pulse [Back].
7. Pulse [▲] o [▼] para seleccionar otra simulación o pulse [Back] para volver al Menú principal.

MS1	000.0A	0000,0 kW
Descon		
Protección selecc		

Tabla 9.5 Menú de simulación de protección

AVISO!

Si la protección desconecta el arrancador suave, reinicielo antes de simular otra protección. Si la acción de protección está ajustada en *Adv* o *Reg*, no es necesario reiniciar.

Si la protección está ajustada en *Adv* y *reg*, el mensaje de advertencia puede verse únicamente mientras permanezca pulsada la tecla [OK].

Si la protección está ajustada en *Solo reg*, no aparece nada en pantalla, pero aparece una entrada en el registro.

9.5 Simulación de señal de salida

AVISO!

El código de acceso de seguridad protege la simulación de señal de salida.

El LCP permite la simulación de señales de salida para confirmar que los relés de salida funcionen correctamente.

AVISO!

Para comprobar el funcionamiento de los avisos (temperatura del motor e intensidad alta/baja), ajuste un relé de salida para la función adecuada y controle el comportamiento del mismo.

Para utilizar la simulación de señal de salida:

1. Abra el Menú principal.
2. Desplácese hasta *Sim señal salida* y pulse [OK]; a continuación, introduzca el código de acceso.
3. Para seleccionar una simulación, pulse [▲] y [▼] y luego pulse [OK].
4. Para activar y desactivar la señal, pulse [▲] y [▼]. Para confirmar el correcto funcionamiento, controle el estado de la salida.
5. Para volver a la lista de simulaciones, pulse [Back].

Relé prog A
Desact
Act

Tabla 9.6 Menú de simulación de la señal de salida

9.6 Estado E/S digital

Esta pantalla muestra el estado de la E/S digital por orden.

La línea superior de la pantalla muestra:

- Arranque.
- Parada.
- Reinic.
- Entrada programable.

La línea inferior de la pantalla muestra las salidas programables A, B y C.

Estado E/S digital	
Entradas:	0100
Salidas:	100

Tabla 9.7 Pantalla de estado de E/S digital

9.7 Estado sensores temp

Esta pantalla muestra el estado del termistor del motor. Esta pantalla muestra el estado del termistor del motor como O (abierto).

Estado sens temp	
Termistor:	O
S = corto H = caliente C = cerrado O = abierto	

Tabla 9.8 Pantalla de estado del termistor del motor

9.8 Reg. alarma

La tecla [Alarm Log] abre los registros de alarmas, que contienen:

- Registro de desconexiones.
- Registro de eventos.
- Contadores que almacenan información del historial de funcionamiento del arrancador suave.

9.8.1 Registro de desconexiones

El registro de desconexiones almacena detalles de las ocho desconexiones más recientes, incluidas la fecha y hora en que estas sucedieron. La desconexión 1 es la más reciente y la 8, la más antigua guardada.

Para abrir el registro de desconexiones

1. Pulse [Alarm Log].
2. Desplácese hasta *Reg descon* y pulse [OK].
3. Para seleccionar la visualización de una desconexión, pulse [▲] y [▼] y luego pulse [OK] para mostrar los detalles.

Para cerrar el registro y volver a la pantalla principal, pulse [Back].

9.8.2 Registro de eventos

El registro de eventos guarda detalles con registro de tiempo de los 99 eventos más recientes (acciones, advertencias y desconexiones), incluidas la fecha y la hora del evento. El evento 1 es el más reciente y el evento 99, el más antiguo guardado.

Para abrir el registro de eventos:

1. Pulse [Alarm Log].
2. Desplácese hasta *Reg events* y pulse [OK].
3. Para seleccionar la visualización de un evento, pulse [▲] y [▼] y luego pulse [OK] para mostrar los detalles.

Para cerrar el registro y volver a la pantalla principal, pulse [Back].

9.8.3 Contadores

AVISO!

El código de acceso de seguridad protege el funcionamiento de los contadores.

Los contadores de rendimiento guardan estadísticas del funcionamiento del arrancador suave:

- Horas de funcionamiento (en toda la vida útil y desde el último reinicio del contador).
- Número de arranques (en toda la vida útil y desde el último reinicio del contador).
- kWh del motor (en toda la vida útil y desde el último reinicio del contador).
- Número de veces que se ha reiniciado el modelo térmico.

Los contadores reiniciables (horas de funcionamiento, arranques y kWh del motor) solo se pueden reiniciar si se introduce el código de acceso correcto.

Para ver los contadores:

1. Pulse [Alarm Log].
2. Desplácese hasta *Contads* y pulse [OK].
3. Para desplazarse por los contadores, pulse [▲] y [▼]. Pulse [OK] para ver los detalles.
4. Para reiniciar un contador, pulse [OK] e introduzca el código de acceso. Seleccione *Reinic* y pulse [OK] para confirmar.

Para cerrar el contador y volver a los registros de alarmas, pulse [Back].

10 Localización de averías

Cuando se detecta una situación de protección, el MCD 500 lo escribirá en el registro de eventos y también es posible que se desconecte o emita una advertencia. La respuesta del arrancador suave a algunas protecciones puede depender de los ajustes de Acción protección (grupo de parámetros 16).

Si el MCD 500 se desconecta, será preciso reiniciar el arrancador suave antes de volver a arrancar. Si el MCD 500 ha emitido una advertencia, el arrancador suave se reiniciará él mismo una vez que la causa de la advertencia haya sido resuelta.

Algunas protecciones causan una desconexión fatal. Esta respuesta está predefinida y no puede ser anulada. Estos mecanismos de protección están diseñados para proteger el arrancador suave, o pueden ser causados por una avería dentro del arrancador suave.

10.1 Mensajes de alarma

La *Tabla 10.1* recoge los mecanismos de protección del arrancador suave y la causa probable de la desconexión. Algunos de estos mecanismos pueden ajustarse mediante los grupos de parámetros *2 Protección* y *16 Acción protección*. Los otros ajustes son protecciones integradas del sistema y no se pueden modificar ni ajustar.

Display	Posible causa / Solución sugerida
Esperando datos	El LCP no recibe datos desde el control PCB. Compruebe el cable de conexión y la colocación de la pantalla en el arrancador suave.
Batería/reloj	Se ha producido un error de verificación en el reloj en tiempo real o la tensión de la batería de seguridad es baja. Si la batería está baja y se desconecta la potencia, se pierden los ajustes de fecha y hora. Reprograme la fecha y la hora. Parámetro relacionado: <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-12 Batería/Reloj.</i>
Controlador	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Desequilibrio de intensidad	Problemas con el motor, el entorno o la instalación pueden causar un desequilibrio de identidad, como, por ejemplo: <ul style="list-style-type: none"> • Un desequilibrio en la tensión de red entrante. • Un problema con los bobinados del motor. • Una carga ligera en el motor. • Una pérdida de fase en los terminales de red L1, L2 o L3 durante el modo de ejecución. Un SCR que no ha abierto un circuito. Un SCR averiado solo puede diagnosticarse con precisión sustituyéndolo y comprobando el rendimiento del arrancador suave. Parámetros relacionados: <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 2-2 Desequil intens.</i> • <i>Parámetro 2-3 Ret desequil intensidad.</i> • <i>Parámetro 16-2 Desequil intens.</i>
Error lect intens lx	Donde X es 1, 2 o 3. Fallo interno (fallo de PCB). La salida del circuito del transformador de corriente no está lo suficientemente próxima a cero cuando los SCR están desconectados. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss para que le aconseje. Esta desconexión no se puede ajustar. Parámetros relacionados: ninguno.

Display	Posible causa / Solución sugerida
Exceso de tiempo de arranque	<p>La desconexión por exceso de tiempo de arranque puede producirse en las siguientes condiciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • El <i>parámetro 1-1 Corr a plena carga mot</i> no es adecuado para el motor. • El <i>parámetro 1-4 Límite intens</i> se ha ajustado demasiado bajo. • El <i>parámetro 1-6 Tiemp ramp arrnq</i> se ha ajustado más alto que el <i>parámetro 1-9 Aj exceso tiempo arrnq</i>. • El <i>parámetro 1-6 Tiemp ramp arrnq</i> se ha ajustado demasiado corto para una carga de inercia elevada al utilizar el control de aceleración adaptativo. <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 1-1 FLC motor.</i> • <i>Parámetro 1-4 Límite intens.</i> • <i>Parámetro 1-6 Tiemp ramp arrnq.</i> • <i>Parámetro 1-9 Exces tiemp arrnq.</i> • <i>Parámetro 7-1 FLC-2 motor.</i> • <i>Parámetro 7-4 Límite intens-2.</i> • <i>Parámetro 7-6 Ramp arrnq-2.</i> • <i>Parámetro 7-9 Exces tiemp arrnq-2.</i> • <i>Parámetro 16-7 Exces tiemp arrnq.</i>
Fallo disp px	<p>Donde X es la fase 1, 2 o 3.</p> <p>El SCR no se ha disparado según lo previsto. Compruebe si algún SCR está averiado o si hay fallos en el cableado interno.</p> <p>Esta desconexión no se puede ajustar.</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>
FLC demas alta	<p>El arrancador suave admite valores superiores de corriente a plena carga (FLC) del motor cuando está conectado al mismo utilizando la configuración interior en triángulo en lugar de la conexión en línea. Si el arrancador suave está conectado en línea, pero el ajuste programado del <i>parámetro 1-1 Corr a plena carga mot</i> supera el máximo en línea, el arrancador suave se desconecta al arrancar (consulte el <i>capítulo 4.5 Ajustes de intensidad máxima y mínima</i>).</p> <p>Si el arrancador suave está conectado al motor mediante la configuración interior en triángulo, compruebe que el arrancador suave detecta correctamente la conexión. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss para que le aconseje.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 1-1 FLC motor.</i> • <i>Parámetro 7-1 FLC-2 motor.</i>
Frecuenc	<p>La frecuencia de red está fuera del intervalo especificado.</p> <p>Compruebe si existen otros equipos en la zona que puedan afectar a la alimentación de red, en particular convertidores de frecuencia y fuentes de alimentación de modo conmutado (SMPS).</p> <p>Si la alimentación del arrancador suave la proporciona un generador, tal vez este sea demasiado pequeño o tenga un problema de control de la velocidad.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 2-8 Comprobac. frec.</i> • <i>Parámetro 2-9 Variación frecuenc.</i> • <i>Parámetro 2-10 Retardo frec.</i> • <i>Parámetro 16-5 Frecuenc.</i>

Display	Posible causa / Solución sugerida
Sobretemperatura del disipador	<p>Compruebe que los ventiladores de refrigeración funcionen. Si están montados en una protección, compruebe si la ventilación es adecuada.</p> <p>Los ventiladores funcionan durante el arranque, el funcionamiento y durante 10 minutos desde que el arrancador suave sale del estado de parada.</p> <p>AVISO!</p> <p>Los modelos de MCD5-0021B a MCD4-0053B y MCD5-0141B no disponen de ventilador de refrigeración. Los modelos con ventiladores hacen funcionar los ventiladores de refrigeración desde un arranque hasta 10 minutos después de una parada.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-6 Sobretemp disipad.</i>
Nivel alto	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Presión alta	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Descon entr A	<p>La entrada programable está ajustada para una función de desconexión y se ha activado. Resuelva la situación de disparo.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 3-3 Func entrada A.</i> • <i>Parámetro 3-4 Nombr entr A.</i> • <i>Parámetro 3-5 Descon entr A.</i> • <i>Parámetro 3-6 Ret descon entr A.</i> • <i>Parámetro 3-7 Ret inicial entrada A.</i> • <i>Parámetro 16-8 Descon entr A.</i>
Sobreintens instantánea	<p>Se ha producido una subida brusca de la intensidad del motor, probablemente debida a que el rotor está bloqueado (pasador de seguridad) durante el funcionamiento. Compruebe si existe una carga atascada.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 2-6 Sobreintens instantánea.</i> • <i>Parámetro 2-7 Retardo sobreintens instantánea.</i> • <i>Parámetro 16-4 Sobreintens inst.</i>
Fallo interno X	<p>El arrancador suave se ha desconectado por un fallo interno. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss indicando el código de fallo (X).</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>
Pérd fase L1 Pérd fase L2 Pérd fase L3	<p>Durante el prearranque, compruebe que el arrancador suave ha detectado una pérdida de fase, como se indica.</p> <p>En estado de funcionamiento, el arrancador suave ha detectado que la intensidad de la fase afectada ha caído por debajo del 3,3 % de la FLC programada para el motor durante más de 1 s. Esta caída de la intensidad indica que la fase entrante o la conexión con el motor se han perdido. En el arrancador suave y el motor, compruebe:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Las conexiones de alimentación. • Las conexiones de entrada. • Las conexiones de salida. <p>Un SCR averiado también puede causar una pérdida de fase, en particular, un SCR que no haya abierto un circuito. Un SCR averiado solo puede diagnosticarse con precisión sustituyéndolo y comprobando el rendimiento del arrancador suave.</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>
L1-T1 cortocirc L2-T2 cortocirc L3-T3 cortocirc	<p>Durante las comprobaciones del prearranque, el arrancador suave ha detectado un SCR cortocircuitado o un cortocircuito dentro del contactor de bypass, como se indica.</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>

Display	Posible causa / Solución sugerida
Tensión ctrl baja	<p>El arrancador suave ha detectado una caída en la tensión de control.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Compruebe la fuente de alimentación de tensión de control externa (terminales A4, A5 y A6) y reinicie el arrancador suave. <p>Si la fuente de alimentación de tensión de control externa es estable:</p> <ul style="list-style-type: none"> • compruebe si la fuente de alimentación de 24 V del circuito impreso del control principal tiene una avería o • si el circuito impreso del controlador de bypass tiene una avería (solo para modelos con bypass interno). <p>Esta protección no está activa en el estado Listo para funcionar.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-13 Tensión ctrl baja.</i>
Niv bajo	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Presión baja	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Sobrecarga mot/ Sobrecarga mot 2	<p>El motor ha alcanzado su máxima capacidad térmica. Las siguientes causas pueden producir sobrecarga:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Los ajustes de protección del arrancador suave no se corresponden con la capacidad térmica del motor. • Número excesivo de arranques por hora. • Rendimiento excesivo. • Daños en los bobinados del motor. <p>Resuelva la causa de la sobrecarga y deje que el motor se enfríe.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 1-1 Corr a plena carga mot.</i> • <i>Parámetro 1-2 Tiempo rotor bloq.</i> • <i>Parámetro 1-3 Modo arrnq.</i> • <i>Parámetro 1-4 Límite intens.</i> • <i>Parámetro 7-1 FLC-2 motor.</i> • <i>Parámetro 7-2 Tiempo rotor bloq-2.</i> • <i>Parámetro 7-3 Modo arrnq-2.</i> • <i>Parámetro 7-4 Límite intens-2.</i> • <i>Parámetro 16-1 Sobrecarga mot.</i>
Conexión motor tx	<p>Donde X es 1, 2 o 3.</p> <p>El motor no está conectado correctamente al arrancador suave para su uso en línea o en triángulo interno.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Compruebe las conexiones individuales del motor al arrancador suave para verificar la continuidad del circuito de potencia. • Compruebe las conexiones en la caja de terminales del motor. <p>Esta desconexión no se puede ajustar.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 15-7 Conexión motor.</i>

Display	Posible causa / Solución sugerida
Termistor motor	<p>La entrada del termistor del motor ha sido activada y:</p> <ul style="list-style-type: none"> • La resistencia en la entrada del termistor ha sobrepasado los 3,6 kΩ durante más de un segundo. • El bobinado del motor se ha sobrecalentado. Identifique la causa del sobrecalentamiento y deje que el motor se enfríe antes de volverlo a arrancar. • Se ha abierto la entrada del termistor del motor. <p>AVISO! Si ya no se utiliza un termistor del motor válido, instale una resistencia de 1,2 kΩ entre los terminales 05 y 06.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-9 Termistor motor.</i>
Comunicación de red (entre módulo y red)	<p>El maestro de red ha enviado un comando de desconexión al arrancador suave, o tal vez existe un problema de comunicación en la red.</p> <p>Compruebe la red en busca de causas de inactividad en las comunicaciones.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-11 Red/Comunic.</i>
Sin caudal	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
No listo	Compruebe la entrada A (terminales 11 y 16). Compruebe si la función de desactivación del arrancador suave está activa. Si el <i>parámetro 3-3 Func entrada A</i> se configura como <i>Desact arrancad</i> y existe un circuito abierto en los terminales 11 y 16, el arrancador suave no arrancará.
Sobrepot	<p>El motor ha sufrido una subida brusca de potencia. Esto puede deberse a una situación de sobrecarga momentánea que ha superado el tiempo de retardo ajustable.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 2U. • 2V. • 16P.
Parám fuera de rango	<ul style="list-style-type: none"> • El valor de un parámetro está fuera del intervalo válido. <p>El arrancador suave carga el valor predeterminado para todos los parámetros afectados. Para ir al primer parámetro inválido y cambiar el ajuste, pulse [Main Menu].</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>
Secuencia fase	<p>La secuencia de fase en los terminales de red (L1, L2 y L3) del arrancador suave no es válida.</p> <p>Compruebe la secuencia de fase en L1, L2 y L3 y asegúrese de que el ajuste del <i>parámetro 2-1 Secuencia fase</i> es adecuado para la instalación.</p> <p>Parámetros relacionados:</p> <p><i>Parámetro 2-1 Secuencia fase.</i></p>
PLC	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Pérd pot	<p>El arrancador suave no está recibiendo alimentación de red en una o más fases cuando se emite un comando de arranque.</p> <p>Compruebe que el contactor principal se cierra cuando se emite un comando de arranque y que permanece cerrado hasta el final de una parada suave.</p> <p>Si se comprueba el arrancador suave con un motor pequeño, debe consumir al menos un 2 % de su FLC mínima en cada fase.</p> <p>Parámetros relacionados: ninguno.</p>
Fallo bomba	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .

Display	Posible causa / Solución sugerida
Arrancador/comunicac (entre módulo y arrancador suave)	<ul style="list-style-type: none"> • Hay un problema con la conexión entre el arrancador suave y el módulo de comunicaciones opcional. Retire y vuelva a instalar el módulo. Si el problema subsiste, póngase en contacto con su distribuidor local. • Existe un error en las comunicaciones internas dentro del arrancador suave. Póngase en contacto con su distribuidor local. Parámetros relacionados: <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 16-10 ArranCAD/Coms.</i>
Desactivación del arrancador	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Cto. termistor (circuito termistor)	La entrada del termistor se ha activado y: <ul style="list-style-type: none"> • La resistencia en la entrada ha caído por debajo de 20 Ω (la resistencia fría de la mayoría de los termistores está por encima de este valor) o • se ha producido un cortocircuito. Compruebe y resuelva esta circunstancia. Compruebe que no haya un PT100 (RTD) conectado a los terminales 05 y 06. Parámetros relacionados: ninguno.
Tiempo - sobreint	El arrancador suave tiene un bypass interno y ha consumido una intensidad alta durante su funcionamiento (se ha alcanzado la desconexión de la curva de protección de 10 A o la intensidad del motor ha subido hasta el 600 % del ajuste de FLC del motor). Parámetros relacionados: ninguno.
Baja corriente	El motor ha sufrido una caída brusca de intensidad debido a la pérdida de carga. Entre las causas, pueden estar la rotura de componentes (ejes, correas o acoplamientos) o una bomba que funcione en seco. Parámetros relacionados: <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 2-4 Baja corr.</i> • <i>Parámetro 2-5 Ret baja corr.</i> • <i>Parámetro 16-3 Baja corr.</i>
Opción incompat (func no disponible en triángulo interno)	La función seleccionada no está disponible (por ejemplo, la velocidad fija no se admite en la configuración en triángulo interna). Parámetros relacionados: ninguno.
Vibración	Este es un nombre seleccionado para una entrada programable. Consulte <i>Descon entr A</i> .
Fallo VZC px	Donde X es 1, 2 o 3. Fallo interno (fallo de PCB). Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss para que le aconseje. Esta desconexión no se puede ajustar. Parámetros relacionados: ninguno.

Tabla 10.1 Mensajes de desconexión

10.2 Fallos Generales

La *Tabla 10.2* describe situaciones en las que el arrancador suave no funciona como se espera, pero no se desconecta o emite una advertencia.

Síntoma	Causa probable
El arrancador suave no está listo.	Compruebe la entrada A (11 y 16). Compruebe si el arrancador suave está desactivado mediante una entrada programable. Si el <i>parámetro 3-3 Func entrada A</i> se configura como <i>Desact arrancad</i> y existe un circuito abierto en la entrada correspondiente, el arrancador suave no arrancará.
El arrancador suave no responde a las teclas [Hand On] y [Reset].	Compruebe si el arrancador suave está en modo de <i>Control remoto</i> . Cuando el arrancador suave esté en modo de <i>Control remoto</i> , el LED <i>Hand on</i> del arrancador suave estará desactivado. Pulse [Auto On] una vez para cambiar a control local.
El arrancador suave no responde a los comandos desde las entradas de control.	<ul style="list-style-type: none"> El arrancador suave espera a que transcurra el retardo de arranque. El <i>parámetro 2-11 Ret reinicio</i> controla la duración del retardo de arranque. Es posible que el motor esté demasiado caliente para permitir un arranque. Si el <i>parámetro 2-12 Compr temperatura motor</i> está ajustado en <i>Compr</i>, el arrancador suave solo permite un arranque cuando calcula que el motor tiene suficiente capacidad térmica para completar el arranque con éxito. Espere a que el motor se enfríe antes de intentar otro arranque. Compruebe si el arrancador suave está desactivado mediante una entrada programable. Si el <i>parámetro 3-3 Func entrada A</i> se configura como <i>Desact arrancad</i> y existe un circuito abierto en los terminales 11 y 16, el arrancador suave no arrancará. Si no existe más necesidad de desactivar el arrancador suave, cierre el circuito en la entrada. <p>AVISO! El <i>parámetro 3-1 Local/Remoto</i> controla cuándo está activada la tecla [Auto On].</p>
El arrancador suave no responde a un comando de arranque, ya sea desde los controles locales o remotos.	<ul style="list-style-type: none"> El arrancador suave puede estar esperando a que transcurra el retardo de arranque. El <i>parámetro 2-11 Ret reinicio</i> controla la duración del retardo de arranque. Es posible que el motor esté demasiado caliente para permitir un arranque. Si el <i>parámetro 2-12 Compr temperatura motor</i> está ajustado en <i>Compr</i>, el arrancador suave solo permite un arranque cuando calcula que el motor tiene suficiente capacidad térmica para completar el arranque con éxito. Compruebe si el arrancador suave está desactivado mediante una entrada programable. Si el <i>parámetro 3-3 Func entrada A</i> se configura como <i>Desact arrancad</i> y existe un circuito abierto en los terminales 11 y 16, el arrancador suave no arrancará. Si no existe más necesidad de desactivar el arrancador suave, cierre el circuito en la entrada. <p>AVISO! El <i>parámetro 3-1 Local/Remoto</i> controla cuándo está activada la tecla [Auto On].</p>
El arrancador suave no controla el motor correctamente durante el arranque.	<ul style="list-style-type: none"> El rendimiento de arranque puede ser inestable cuando se utiliza un ajuste bajo del ajuste de FLC (<i>parámetro 1-1 Corr a plena carga mot</i>). Esto puede afectar al uso en un motor de prueba pequeño con una corriente a plena carga de entre 5 y 50 A. Instale condensadores con corrección del factor de potencia (PFC) en el lado de alimentación del arrancador suave. Para controlar un contactor de condensador PFC específico, conecte el contactor para hacer funcionar los terminales de relé.

Síntoma	Causa probable
El motor no alcanza la velocidad máxima.	<ul style="list-style-type: none"> Si la intensidad de arranque es demasiado baja, el motor no produce suficiente par para acelerar hasta la velocidad máxima. El arrancador suave puede desconectarse por el excesivo tiempo de arranque. <p>AVISO! Asegúrese de que los parámetros de arranque del motor sean adecuados para la aplicación y que se esté utilizando el perfil de arranque del motor deseado. Si el <i>parámetro 3-3 Func entrada A</i> está ajustado en <i>Selec conj motor</i>, compruebe que la entrada correspondiente esté en el estado esperado.</p> <ul style="list-style-type: none"> Compruebe si la carga se ha atascado. Compruebe la carga para ver si existe una sobrecarga grave o se ha producido un bloqueo del rotor.
Funcionamiento irregular del motor.	<ul style="list-style-type: none"> Los SCR del arrancador suave requieren al menos 5 A de intensidad para actuar. Si está probando el arrancador suave en un motor con una corriente a plena carga inferior a 5 A, los SCR podrían no funcionar correctamente.
Funcionamiento irregular y ruidoso del motor.	Si el arrancador suave está conectado al motor mediante la configuración interior en triángulo, el arrancador suave podría no detectar correctamente la conexión. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss para que le aconseje.
La parada suave termina demasiado rápido.	<ul style="list-style-type: none"> Es posible que los ajustes de parada suave no sean adecuados para el motor y la carga. Revise los ajustes de <ul style="list-style-type: none"> - <i>Parámetro 1-10 Modo parad.</i> - <i>Parámetro 1-11 Tiemp parad.</i> - <i>Parámetro 7-10 Modo parad-2</i> - <i>Parámetro 7-11 Tiemp parad-2</i> Si el motor está ligeramente cargado, la parada suave tiene un efecto limitado.
Las funciones de control adaptativo, freno de CC y velocidad fija no funcionan.	<ul style="list-style-type: none"> Estas funciones solo están disponibles con una instalación en línea. Si el arrancador suave está instalado en triángulo interno, estas funciones no funcionarán.
No se produce un reinicio después de un reinicio automático cuando se utiliza un control remoto de dos cables.	<ul style="list-style-type: none"> Elimine y vuelva a aplicar la señal de arranque remota de dos cables para conseguir un re arranque.
El comando de arranque/parada remoto anula los ajustes de arranque/parada automáticos cuando se utiliza un control remoto de dos cables.	<ul style="list-style-type: none"> Solo utilice el arranque/parada automático en modo <i>Autom</i> con control de tres o cuatro cables.
Después de seleccionar el control adaptativo, el motor utilizó un arranque corriente y/o el segundo arranque fue distinto del primero.	<ul style="list-style-type: none"> El primer arranque con control adaptativo es con <i>Límite intens.</i> El arrancador suave asimila así las características del motor. Los arranques siguientes utilizan control adaptativo.
Desconexión del <i>circuito de termistor</i> no reinicialable, cuando existe un enlace entre las entradas de termistor 05 y 06 o cuando el termistor del motor conectado entre 05 y 06 se retira de forma permanente.	<ul style="list-style-type: none"> La entrada de termistor se activa una vez que se instala un enlace y se activa la protección contra cortocircuitos. <p>Elimine el enlace y cargue el conjunto de parámetros predeterminados. Esto desactiva la entrada de termistor y borra la desconexión. Coloque una resistencia de 1 k2 Ω en la entrada de termistor. Ponga la protección del termistor en <i>Solo reg</i> (<i>parámetro 16-9 Termistor motor</i>).</p>

Síntoma	Causa probable
Los ajustes de parámetros no se pueden guardar.	<ul style="list-style-type: none"> • Asegúrese de que guarda el nuevo valor pulsando la tecla [OK] después de cambiar el ajuste de un parámetro. Si pulsa [BACK], el cambio no se guardará. • Compruebe que el bloqueo de ajuste (<i>parámetro 15-2 Bloqueo ajuste</i>) esté en <i>Lect/escrit</i>. Si el bloqueo de ajuste está activado, los ajustes pueden verse, pero no cambiarse. Es necesario conocer el código de acceso de seguridad para cambiar el ajuste del bloqueo de ajuste. • La EEPROM puede tener una avería en el circuito impreso del control principal. Una EEPROM defectuosa también desconectará el arrancador suave, y el LCP mostrará el mensaje <i>Par. fuera rango</i>. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss para que le aconseje.
El LCP muestra el mensaje <i>Esperando datos</i> .	El LCP no recibe datos desde el control PCB. Compruebe la conexión del cable.

Tabla 10.2 Mensajes de fallo general

11 Especificaciones

Alimentación

Tensión de red (L1, L2 y L3)	
MCD5-xxxx-T5	200-525 V CA ($\pm 10\%$)
MCD5-xxxx-T7	380-690 V CA ($\pm 10\%$) (conexión en línea)
MCD5-xxxx-T7	380-600 V CA ($\pm 10\%$) (conexión en triángulo interno)
Tensión de control (A4, A5 y A6)	
CV1 (A5 y A6)	24 V CA / V CC ($\pm 20\%$)
CV2 (A5 y A6)	110-120 V CA (+10 %/-15 %)
CV2 (A4 y A6)	220-240 V CA (+10 %/-15 %)
Consumo de corriente (máximo)	
CV1	2,8 A
CV2 (110-120 V CA)	1 A
CV2 (220-240 V CA)	500 mA
Frecuencia de red	45-66 Hz
Tensión de aislamiento nominal a tierra	600 V CA
Tensión de impulso no disruptiva nominal	4 kV
Designación de forma	Arrancador de motor de semiconductores con bypass o continuo, forma 1

Capacidad de cortocircuito (CEI)

Coordinación con fusibles de semiconductor	Tipo 2
Coordinación con fusibles HRC	Tipo 1
De MCD5-0021B a MCD5-0215B	corriente posible 65 kA
De MCD5-0245B a MCD5-0961B	corriente posible 85 kA
De MCD5-0245C a MCD5-0927B	corriente posible 85 kA
De MCD5-1200C a MCD5-1600C	corriente posible 100 kA

Para intensidades nominales de cortocircuito conformes con UL, consulte la Tabla 4.12.

Capacidad electromagnética (conforme a la Directiva europea 89/336/CEE)

Emisiones CEM	Especificaciones CEI 60947-4-2 clase B y Lloyds Marine n.º 1
Inmunidad CEM	CEI 60947-4-2

Entradas

Clasificación de entrada	24 V CC activos, aproximadamente 8 mA
Arranque (15 y 16)	Normalmente abierto
Parada (17 y 18)	Normalmente cerrado
Reinicio (25 y 18)	Normalmente cerrado
Entrada programable (11 y 16)	Normalmente abierto
Termistor del motor (05 y 06)	Desconexión >3,6 k Ω , reinicio <1,6 k Ω

Salidas

Salidas de relé	10 A a 250 V CA resistiva, 5 A a 250 V CA AC15 fp 0,3
Salidas programables	
Relé A (13 y 14)	Normalmente abierto
Relé B (21, 22 y 24)	Intercambio
Relé C (33 y 34)	Normalmente abierto
Salida analógica (07 y 08)	0-20 mA o 4-20 mA (seleccionable)
Carga máxima	600 Ω (12 V CC a 20 mA)
Precisión	$\pm 5\%$
Salida de 24 V CC (16 y 08) con carga máxima	200 mA
Precisión	$\pm 10\%$

Protección

medioambiental	
De MCD5-0021B a MCD5-0105B	IP20 y NEMA, UL tipo interior 1
De MCD5-0131B a MCD5-1600C	IP00, UL tipo interior abierto
Temperatura de funcionamiento	De -10 °C a +60 °C, por encima de 40 °C con reducción de potencia
Temperatura de almacenamiento	De -25 °C a +60 °C
Altitud de funcionamiento (utilizando el software MCD para PC)	0-1000 m, por encima de 1000 m con reducción de potencia
Humedad	5-95 % humedad relativa
Grado de polución	Grado de contaminación 3
Vibración	CEI 60068-2-6

Disipación de calor

Durante el arranque	4,5 W por amperio
Durante el funcionamiento	
De MCD5-0021B a MCD5-0053B	≤39 W aproximadamente
De MCD5-0068B a MCD5-0105B	≤51 W aproximadamente
De MCD5-0131B a MCD5-0215B	≤120 W aproximadamente
De MCD5-0245B a MCD5-0469B	≤140 W aproximadamente
De MCD5-0525B a MCD5-0961B	≤357 W aproximadamente
De MCD5-0245C a MCD5-0927C	4,5 W por amperio aproximadamente
De MCD5-1200C a MCD5-1600C	4,5 W por amperio aproximadamente

Certificación

C✓	CEI 60947-4-2
UL/C-UL	UL 508 ¹⁾
De MCD5-0021B a MCD5-0396B, de MCD5-0245C a MCD5-1600C	Listado como UL Reconocimiento de UL
De MCD5-0469B a MCD5-0961B	IP20 y NEMA 1, UL tipo interior 1
De MCD5-0021B a MCD5-105B	IP00, UL tipo interior abierto
De MCD5-0131B a MCD5-1600C	IP20, si se ha instalado con kit opcional de protección de dedos
CE	CEI 60947-4-2
CCC	GB 14048-6
Marine	
(de MCD5-0021B a MCD5-0961B)	Especificación de Lloyds Marine n.º 1
RoHS	Conforme con la Directiva europea 2002/95/CE

1) Para la certificación UL, pueden aplicarse requisitos adicionales, en función de los modelos. Para obtener más información, consulte el capítulo 11.1 Instalación conforme a UL.

11.1 Instalación conforme a UL

En este apartado se detallan más requisitos y ajustes de configuración necesarios para que el VLT® Soft Starter MCD 500 sea conforme a las normas UL. Consulte también la *Tabla 4.12*.

11.1.1 Modelos de MCD5-0021B a MCD5-0105B

No hay requisitos adicionales para estos modelos.

11.1.2 Modelos de MCD5-0131B a MCD5-0215B

- Uso con kit de protección para dedos, número de pedido 175G5662.
- Utilice el terminal de presión / kit de conector recomendados. Consulte la *Tabla 11.1* para conocer más información.

11.1.3 Modelos de MCD5-0245B a MCD5-0396B

- Uso con kit de protección para dedos, número de pedido 175G5XXX.
- Utilice el terminal de presión / kit de conector recomendados. Consulte la *Tabla 11.1* para conocer más información.

11.1.4 Modelos MCD5-0245C

- Utilice el terminal de presión / kit de conector recomendados. Consulte la *Tabla 11.1* para conocer más información.

11.1.5 Modelos de MCD5-0360C a MCD5-1600C

- Configure las barras conductoras para terminales de línea/carga en los extremos opuestos del arrancador suave (es decir, *entrada superior / salida inferior o salida superior / entrada inferior*).
- Utilice el terminal de presión / kit de conector recomendados. Consulte la *Tabla 11.1* para conocer más información.

11.1.6 Modelos de MCD5-0469B a MCD5-0961B

Estos modelos son componentes con reconocimiento de UL. Pueden requerirse diferentes barras conductoras para recepción de cables en el alojamiento eléctrico cuando se terminen los cables conforme a las normas NEC (*National Wiring Code*, de Estados Unidos).

11.1.7 Terminal de presión / kits de conector

Para que los modelos de MCD50131B a MCD5-0396B y de MCD5-0245C a MCD5-1600C sean conformes a las normas UL, utilice el terminal de presión / conector recomendados según se indica en la *Tabla 11.1*.

Modelo	FLC (A)	Número de cables	Números de pedido de los terminales recomendados
MCD5-0131B	145	1	OPHD 95-16
MCD5-0141B	170	1	OPHD 120-16
MCD5-0195B	200	1	OPHD 150-16
MCD5-0215B	220	1	OPHD 185-16
MCD5-0245B	255	1	OPHD 240-20
MCD5-0331B	350	1	OPHD 400-16
MCD5-0396B	425	2	OPHD 185-16
MCD5-0245C	255	1	OPHD 240-20
MCD5-0360C	360	2	1 × 600T-2
MCD5-0380C	380		
MCD5-0428C	430		
MCD5-0595C	620		
MCD5-0619C	650		
MCD5-0790C	790	4	2 × 600T-2

Modelo	FLC (A)	Número de cables	Números de pedido de los terminales recomendados
MCD5-0927C	930	3	2 × 600T-2
MCD5-1200C	1200	4	1 × 750T-4
MCD5-1410C	1410		
MCD5-1600C	1600	5	1 × 750T-4 y
			1 × 600T-3

Tabla 11.1 Terminal de presión / kits de conector

11.2 Accesorios

11.2.1 Kit de montaje remoto para LCP

El LCP del MCD 500 puede montarse a hasta a 3 m de distancia del arrancador suave, haciendo posible el control y la supervisión remotos. El LCP remoto también hace posible copiar los ajustes de parámetros entre arrancadores suaves.

- Panel de control LCP 501 - 175G0096

11.2.2 Módulos de comunicación

Los arrancadores suaves MCD 500 admiten la comunicación de red mediante módulos de comunicación fáciles de instalar. Cada arrancador suave puede admitir un único módulo de comunicación a la vez.

Protocolos disponibles:

- Ethernet (PROFINET, Modbus TCP y Ethernet/IP).
- PROFIBUS.
- DeviceNet.
- Modbus RTU.
- USB.

Números de pedido para módulos de comunicación

- 175G9000 Módulo Modbus.
- 175G9001 Módulo PROFIBUS.
- 175G9002 Módulo DeviceNet.
- 175G9009 Módulo MCD USB
- 175G9904 Módulo Modbus TCP.
- 175G9905 Módulo PROFINET
- 175G9906 Módulo Ethernet/IP.

11.2.3 Software para PC

El software para PC WinMaster ofrece:

- Seguimiento.
- Programación.
- Control de hasta 99 arrancadores suaves.

Se requiere un módulo de comunicación Modbus o USB para que cada arrancador suave utilice el WinMaster.

11.2.4 Kit de protección para dedos

Pueden indicarse protecciones de dedos por seguridad del personal. Los kits de protección para dedos se ajustan sobre los terminales del arrancador suave para evitar el contacto accidental con los terminales bajo tensión. Las protecciones de los dedos proporcionan protección IP20 si están correctamente instaladas.

- De MCD5-0131B a MCD5-0215B: 175G5662
- De MCD5-0245B a MCD5-0396B: 175G5730
- De MCD5-0469B a MCD5-0961B: 175G5731
- MCD5-245C: 175G5663
- De MCD5-0360C a MCD5-0927C: 175G5664
- De MCD5-1200C a MCD5-1600C: 175G5665

AVISO!

Para ser conformes a las normas UL, los modelos de MCD5-0131B a MCD5-0396B requieren protecciones para los dedos.

11.2.5 Kit de protección contra sobretensiones (protección frente a rayos)

De serie, la tensión no disruptiva de impulso nominal del MCD 500 está limitada a 4 kV. Los kits de protección contra sobretensiones protegen el sistema e inmunizan el arrancador suave ante los impulsos de tensión alta.

6 kV

- Kit de protección contra sobretensiones para G1 175G0100 SPD
- Kit de protección contra sobretensiones, G2-G5 175G0101 SPD

12 kV

- Kit de protección contra sobretensiones para G1 175G0102 SPD
- Kit de protección contra sobretensiones, G1-G5 175G0103 SPD

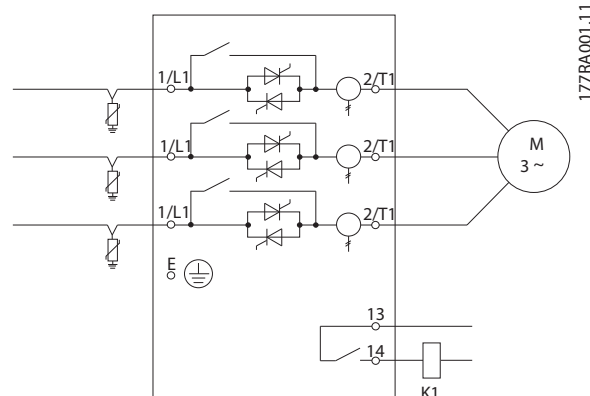


Ilustración 11.1 Sistema con kit de protección contra sobretensiones

12 Procedimiento de ajuste de la barra conductora (de MCD5-0360C a MCD5-1600C)

Las barras conductoras de los modelos sin bypass de MCD5-0360C a MCD5-1600C pueden ajustarse para entrada y salida superior o inferior, según sea necesario.

AVISO!

Muchos componentes electrónicos son sensibles a la electricidad estática. Las tensiones tan bajas que no se puedan notar, ver u oír pueden reducir la duración de los componentes electrónicos sensibles, así como afectar a su rendimiento o destruirlos completamente. Cuando realice una reparación, utilice el equipo ESD adecuado para evitar posibles daños.

Todas las unidades se fabrican de serie con barras conductoras de entrada y salida en la parte inferior de la unidad. Si fuera necesario, las barras conductoras de entrada y/o salida pueden trasladarse a la parte superior de la unidad.

1. Extraiga todos los cables y enlaces del arrancador suave antes de desmontar la unidad.
2. Retire la tapa de la unidad (4 tornillos).
3. Retire la placa delantera del LCP y extraiga cuidadosamente el LCP (2 tornillos).
4. Retire los conectores de terminales de la tarjeta de control.
5. Retire el plástico principal del arrancador suave doblándolo cuidadosamente (12 tornillos).
6. Desconecte el cableado del LCP de CON 1 (consulte la *Nota*).
7. Etiquete cada cableado de disparo SCR con el número del terminal correspondiente en el circuito impreso del control principal y, a continuación, desconecte los cableados.
8. Desconecte el termistor, el ventilador y los cables del transformador de corriente del circuito impreso del control principal.
9. Extraiga la bandeja de plástico del arrancador suave (4 tornillos).

AVISO!

Retire el plástico principal lentamente para evitar dañar el cableado del LCP, situado entre el plástico principal y el circuito impreso de la placa posterior.

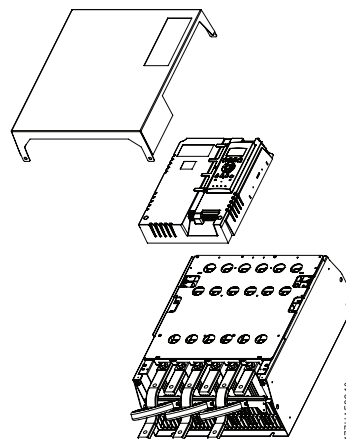


Ilustración 12.1

10. Desatornille y retire las placas magnéticas de bypass (solo en los modelos de MCD5-0620C a MCD5-1600C).
11. Retire el conjunto del transformador de corriente (3 tornillos).
12. Identifique las barras conductoras que deben retirarse. Extraiga los pernos que sujetan las barras conductoras en su sitio y deslice las mismas hacia afuera a través de la parte inferior del arrancador (cuatro tornillos para cada barra conductora).

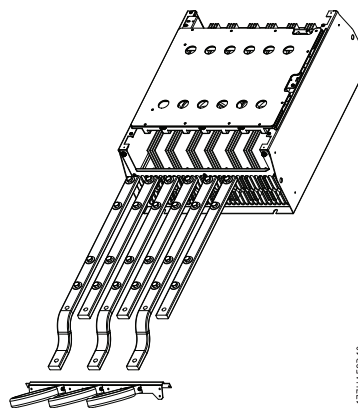


Ilustración 12.2

13. Deslice las barras conductoras por la parte superior del arrancador. Con las barras conductoras de entrada, coloque el extremo corto y curvado fuera del arrancador suave. Con las barras conductoras de salida, coloque el orificio no roscado fuera del arrancador suave.
14. Sustituya las arandelas en forma de cúpula con la cara plana mirando hacia la barra conductora y apriete los pernos que sujetan las barras conductoras con 20 Nm.
15. Coloque el conjunto de transformador de corriente sobre las barras conductoras de entrada y atornille el conjunto al cuerpo del arrancador (consulte la *Nota*).
16. Conecte todos los cables al lateral del arrancador suave y fíjelos con los sujetacables.

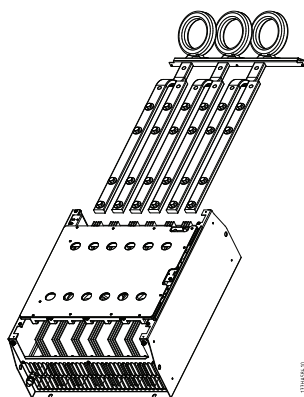


Ilustración 12.3

AVISO!

Si mueve las barras conductoras de entrada, los transformadores de corriente también deben reconfigurarse.

1. Etiquete los transformadores de corriente L1, L2 y L3 (el L1 está en el extremo izquierdo cuando se trabaja desde la parte delantera del arrancador). Retire los sujetacables y desatornille los transformadores de corriente del soporte.
2. Mueva el soporte del transformador de corriente hasta la parte superior del arrancador. Ubique los transformadores de corriente para las fases correctas y, a continuación, atornille los transformadores de corriente al soporte. En los modelos de MCD5-0360C a MCD5-0930, coloque los transformadores de corriente haciendo un ángulo. Las patas situadas a la izquierda de cada transformador de corriente se sitúan en la fila superior de agujeros y las patas situadas a la derecha están en las pestañas inferiores.

13 Anexo

13.1 Símbolos, abreviaturas y convenciones

°C	Grados celsius
CA	Corriente alterna
CC	Corriente continua
DOL	Directo en línea
CEM	Compatibilidad electromagnética
FLA	Amperaje a plena carga
FLC	Corriente a plena carga
FLT	Par a plena carga
IP	Protección ingress
LCP	Panel de control local
LRA	Amperios de rotor bloqueado
MSTC	Constante de tiempo de arranque del motor
PAM	Amplitud de los polos modulada
PCB	Placa de circuito impreso
PELV	Tensión de protección muy baja
PFC	Corrección del factor de potencia
SCCR	Intensidad nominal de cortocircuito
SELV	Tensión muy baja de seguridad
TVR	Rampa de tensión temporizada

Tabla 13.1 Símbolos y abreviaturas

Convenciones

Las listas numeradas indican procedimientos.

Las listas de viñetas indican otra información.

El texto en cursiva indica:

- Referencia cruzada.
- Vínculo.
- Nombre del parámetro.

Todas las dimensiones se indican en [mm].

Índice

A

Abreviaturas.....	92
Accesorios	
Kit de conector.....	87, 88
consulte también <i>Terminal de presión</i>	
Kit de protección contra sobretensiones.....	89
Kit de protección para dedos.....	87, 89
Terminal de presión.....	87, 88
consulte también <i>Kit de conector</i>	
Aj ganancia.....	61, 69
Ajustes de protección.....	17, 60, 80
Ajustes del motor primario.....	48, 49, 60
Alimentación.....	6, 7, 8, 13, 26, 36, 40, 43, 44, 45, 46, 48, 49, 50, 78, 79, 80, 81, 83, 86
Altitud.....	20, 22, 24, 26, 87
Amperios de rotor bloqueado.....	31, 92
consulte también <i>LRA</i>	
Aplicaciones	
Conforme a las normas UL.....	31
Arrnq aut.....	51, 67
Aviso intens.....	57, 59, 65, 66
Aviso temperat motor.....	65, 66

B

Baja corriente.....	8, 56, 59, 62, 66, 67, 72, 82
Barra conductora.....	6, 15, 88, 90, 91
Barra conductora, entrada.....	16, 17
Barra conductora, salida.....	16

C

Cableado	
Configuración de dos velocidades.....	50
Configuración de frenado suave.....	48
Capacidad de cortocircuito.....	86
Capacidad electromagnética.....	86

Características

Bypass interno.....	8, 71
Conexión en línea.....	8, 17, 19, 21, 22, 25, 26, 51, 78, 80, 86
Conexión triángulo interno...	8, 17, 23, 24, 25, 26, 41, 78, 84, 86
Configuración de frenado suave.....	48
Control adaptativo.....	8, 26, 36, 37, 38, 39, 41, 57, 58, 60, 61, 68, 69, 78, 84
Ctrl desaceleración adaptativa.....	8
Desactivación del arrancador.....	8, 41, 47, 64, 81, 82, 83
Freno CC.....	40, 47, 84
Freno de CC.....	8
Freno suave.....	8
Función emergencia.....	8, 45, 46, 59, 64, 71
Instalac en triáng intern.....	20, 84
Instalación en línea.....	18, 19, 84
Instalación en triángulo interno.....	19
Modelo térmico.....	8, 35, 40, 41, 56, 69, 70, 73, 75
Parad en inercia.....	38, 39, 40, 41, 51, 52, 61, 64, 68
Pulso de inercia.....	8, 38, 59, 60, 68
Rampa de tensión temporizada.....	8, 38, 41, 61, 68, 92
consulte también <i>TVR</i>	
Simulación de protección.....	8
Simulación de señal de salida.....	8, 74
Simulación protección.....	56, 74
Simulación salida.....	56
Triáng intern.....	80
TVR.....	8, 38, 41, 61, 68, 92
consulte también <i>Rampa de tensión temporizada</i>	
Velocidad fija.....	8, 41, 51, 52, 59, 64, 72, 82, 84
Características térmicas.....	35
Categorías de desconexión.....	67
Certificación.....	87
Clasificación AC1.....	26
Clasificación AC3.....	26
Clasificación AC-53.....	22, 24
Clasificación de entrada.....	86
Código de acceso.....	56, 59, 71, 73, 74, 75, 76, 85
Comunicación de red.....	81
Comunicación serie.....	13, 14, 51, 53, 63, 64
Condensadores	
Condensador corrección factor potencia.....	6, 26, 83
Conexiones	
Bypass interno.....	8
Conexión en línea.....	8, 17, 19, 21, 22, 25, 26, 51, 78, 80, 86
Conexión motor.....	8, 17, 19, 59, 72, 80
Conexión triángulo interno...	8, 17, 23, 24, 25, 26, 41, 78, 84, 86
Triáng intern.....	80
Configuración rápida.....	56
Conjunto de motor secundario.....	48, 49, 68

Contadores		FLC....	17, 19, 25, 26, 31, 35, 37, 39, 55, 57, 60, 62, 66, 68, 78, 82, 83, 84, 92
Bypass interno.....	71	consulte también <i>Corriente a plena carga</i>	
Contactor bypass.....	6, 17, 18, 19, 20, 21, 23, 26, 44, 71, 72, 77, 79	FLT.....	41, 92
Contactor de alta velocidad.....	49	consulte también <i>Par a plena carga</i>	
Contactor de baja velocidad.....	49	Freno	
Contactor de estrella.....	49	Desactivación del arrancador.....	8, 41, 64, 81, 82, 83
Contactor principal.....	6, 18, 19, 20, 26, 43, 51, 52, 61, 65, 72, 81	Frenado total.....	40
Sobrecarga del contactor de bypass.....	8	Freno.....	39, 40, 41, 51, 52, 62, 68, 69
Contador.....	8, 56, 67, 71, 73, 75	CC.....	8, 40, 47, 84
Control local.....	14, 51, 52, 63, 83	suave.....	8
Control remoto.....	13, 14, 51, 53, 63, 64, 83, 88	Inyección CC.....	40, 62, 69
Convenciones.....	92	Par freno.....	40, 59, 62, 69
Corrección del factor de potencia.....	92	Previa al frenado.....	40
Corriente a plena carga.....	17, 19, 25, 26, 31, 35, 37, 39, 55, 57, 60, 62, 66, 68, 78, 82, 83, 84, 92	Fuente de alimentación de CA.....	16
consulte también <i>FLC</i>		Funcionamiento continuo.....	22, 24, 41
D		Funcionamiento en bypass.....	22, 24
Descon entr.....	47, 64	Fusibles	
Descon entr A.....	77, 79, 80, 81, 82	Circuito derivado del motor.....	40
Desconex frec.....	63	Clasificación de cortocircuito.....	31, 32
Desconexión de entrada.....	8	Cuerpo cuadrado.....	27
Desequilibrio de intensidad.....	8, 41, 59, 62, 67, 72, 77	Estilo británico (BS88).....	28
Detalles de estado.....	52	Estilo europeo (PSC 690).....	31
Detalles de programación.....	52	Estilo norteamericano (PSC 690).....	30
Diagramas esquemáticos		Ferraz.....	29, 32
Con bypass interno.....	33	Fusible.....	18, 20
Directo en línea.....	37, 40, 71, 92	Fusible Bussmann.....	27
consulte también <i>DOL</i>		Fusible de la fuente de alimentación.....	26
Disipación de calor.....	87	Fusible de protección.....	40
Disipador.....	6, 59, 72, 79	Fusible HRC.....	26, 86
DOL.....	37, 40, 71, 92	Fusible semiconductor.....	18, 19, 20, 26, 32, 43, 44, 86
consulte también <i>Directo en línea</i>		de red nominales del motor.....	26
E		HSJ.....	29
Entradas		Recomendación de fusibles.....	26
Entrada A.....	41, 45, 46, 47, 49, 50, 56, 59, 63, 64, 67, 72, 79, 81, 83, 84	Selección de fusibles UL.....	31
Entrada de control.....	17	Tipo 1.....	26, 86
Entrada de control local.....	8	Tipo 2.....	26, 86
Entrada de control remoto.....	8, 33, 34, 43, 44, 45, 46, 48, 50	I	
Entrada programable.....	33, 34, 41, 71, 75, 77, 79, 81, 82, 83, 86	Instalación	
Potencia de entrada.....	16	Con bypass externo.....	18, 19
Remoto.....	6, 13, 51, 52, 63	Con bypass interno.....	18, 19
Reset.....	13, 64	Conforme a las normas UL.....	17, 87, 88, 89
Estado.....	52, 75	Contactor bypass.....	44
Exceso de tiempo de arranque.....	8, 56, 57, 59, 61, 68, 72, 78	Contactor principal.....	43
F		Dimensión.....	12
Factor de potencia.....	54, 66, 69, 70, 83	Instalac en triáng intern.....	20, 84
		en línea.....	18, 19, 84
		en triángulo interno.....	19
		Lado a lado.....	10
		Peso.....	12
		Separación.....	10
		Sin bypass.....	18, 19
		Valores de reducción de potencia.....	10
		Intens en triáng intern.....	17, 19
		Intens inicial.....	68

L

LCP..... 8, 13, 41, 51, 52, 53, 54, 56, 58, 64, 69, 71, 74, 77, 85, 88, 90, 92

consulte también *Panel de control local*

Listado como UL..... 87

LRA..... 31, 92

consulte también *Amperios de rotor bloqueado*

M

Magnetotérmico de desconexión..... 26

Medioambiental..... 87

Mensajes de desconexión..... 82

Mensajes de fallo general..... 85

Menú principal..... 52, 56, 58, 73, 74, 81

Menú rápido..... 52, 56

Modelos

Con bypass interno..... 16, 17, 21, 23, 33, 80, 82

Sin bypass..... 17, 18, 20, 22, 26, 34, 71, 90

Modo Automático..... 6, 51, 52, 53, 63, 67, 84

Modo local..... 13, 64

Modo Manual..... 51, 52, 53

Modo remoto..... 13, 47, 63, 64

Modos de funcionamiento

Función emergencia..... 8, 45, 46, 59, 71

Modos de arranque

Control adaptativo..... 8, 26, 37, 39, 41, 57, 58, 60, 61, 68, 69, 78, 84

Intensidad constante..... 8, 36, 37, 38, 41, 57, 58, 60, 68

Pulso de inercia..... 8, 38, 59, 60, 68

Rampa de intensidad..... 8, 36, 38, 60, 68

Velocidad fija..... 8, 41, 51, 52, 59, 64, 72, 82, 84

Modos parada

Control adaptativo..... 38, 39, 61, 68

Ctrl desaceleración adaptativa..... 8

Desactivación del arrancador..... 8, 41, 47, 64, 81, 82, 83

Freno..... 39, 40, 41, 51, 52, 61, 62, 64, 68, 69

Freno CC..... 8, 40, 47, 84

Freno suave..... 8

Parad en inercia..... 38, 39, 40, 41, 51, 52, 61, 64, 68

Rampa de tensión temporizada..... 8, 38, 41, 61, 68, 92
consulte también *TVR*

TVR..... 8, 38, 41, 61, 68, 92

consulte también *Rampa de tensión temporizada*

Módulos de comunicación

DeviceNet..... 8, 88

Ethernet..... 8, 88

Ethernet/IP..... 88

Modbus..... 8

Modbus RTU..... 88

Modbus TCP..... 88

PROFIBUS..... 8, 88

PROFINET..... 88

USB..... 88

Motor

Bobinados mot..... 35, 77, 80

Capacidad térmica..... 35, 54, 63, 66, 80, 83

Comportam térmico..... 35

Conexión del motor..... 6, 8

Conexión motor..... 17, 19, 59, 72, 80

Cuerpo mot..... 35

Sobrecarga..... 8, 35, 59, 60, 67, 72, 80

Temperatura motor..... 83

Termistor.... 8, 13, 33, 34, 40, 41, 43, 44, 45, 46, 48, 59, 67, 72,

75, 81, 82, 84, 86, 90

N
Normas

CEI 60947-4-2..... 26, 86, 87

CEI 61140..... 13

Directiva europea 2002/95/CE..... 87

Especificación de Lloyds Marine n.º 1..... 87

GB 14048-6..... 87

RoHS..... 87

UL 508..... 31

UL 508C..... 87

P

Panel control local..... 13, 41, 51, 52, 53, 54, 56, 58, 64, 69, 71, 74, 77, 85, 88, 90

consulte también *LCP*

Panel de control local..... 8, 92

consulte también *LCP*

Pantalla estado..... 54, 73, 75

Par a plena carga..... 41, 92

consulte también *FLT*

Parad aut..... 51, 67

Pedidos

Código descriptivo..... 9

Formulario de pedido..... 9

Pérd pot..... 67, 81

Pérdida de potencia..... 8

Perfil de arranque..... 36, 37, 84

Perfil de parada..... 36

Perfil de velocidad..... 26

Protección baja corr..... 62

Protección de la bifurcación del motor..... 26

Protección de sobrecarga térmica..... 35

Protección sobreintens instantánea..... 62

R

Reconocimiento de UL..... 87

Refrigeración del ventilador..... 35

Registro de alarmas..... 52, 75, 76

Registro de desconexiones..... 75

Registro de eventos..... 8, 75

Relés		Terminales	
Relé A.....	56, 59, 65, 74, 86	A4.....	13, 80, 86
Relé B.....	56, 59, 65, 86	A5.....	13, 80, 86
Relé C.....	56, 59, 65, 66, 86	A6.....	13, 80, 86
Relé de salida B.....	44, 50	Bypass.....	17
Relé de salida C.....	49	Entrada de control.....	14
Relé salida.....	74	Potencia.....	15
Relé salida A.....	43	Terminal 05.....	13, 82, 86
Requisito de intensidad de arranque.....	42	Terminal 06.....	13, 82, 86
Requisito de par de arranque.....	42	Terminal 07.....	86
Retardo.....	48, 56, 59, 62, 63, 64, 65, 66, 67, 68, 72, 81, 83	Terminal 08.....	86
Retardo de reinicio.....	40, 41, 59, 63, 83	Terminal 11.....	45, 46, 47, 64, 81, 83, 86
S		Terminal 13.....	43, 72, 86
Salida de la fuente de alimentación.....	8	Terminal 14.....	43, 72, 86
Salidas		Terminal 15.....	86
Potencia de salida.....	16	Terminal 16.....	45, 46, 47, 64, 81, 83, 86
Relé de salida B.....	44, 50	Terminal 17.....	45, 46, 86
Relé de salida C.....	49	Terminal 18.....	45, 46, 64, 86
Sal analógica.....	66	Terminal 21.....	44, 86
Salida A.....	66	Terminal 22.....	44, 86
Salida analógica programable.....	8	Terminal 24.....	44, 86
Salida de relé.....	8, 17, 33, 34	Terminal 25.....	64, 86
Salida de relé A.....	33, 34, 43, 44, 45, 46	Terminal 33.....	86
Salida de relé B.....	33, 34, 43, 44, 45, 46, 50	Terminal 34.....	86
Salida de relé C.....	33, 34, 43, 44, 45, 46	Terminal de bypass.....	18, 20, 34
Salida programable.....	18, 20, 61, 66, 75, 86	Terminal de control.....	13
Sensor externo de velocidad cero.....	47, 48	Terminal relé.....	13, 83
Símbolos.....	92	Tiempo de parada... 38, 39, 40, 41, 56, 57, 59, 61, 62, 67, 69, 84	
Sobrecorriente.....	8, 56, 59, 62, 66, 67, 72, 79, 82	U	
Software para PC.....	89	UL tipo interior 1.....	87
T		UL tipo interior abierto.....	87
Teclas		V	
de control.....	51, 52, 53	Valores sugeridos.....	57, 58
de navegación.....	52	W	
LCP.....	64	WinMaster.....	89
Temperatura ambiente.....	20, 22, 24, 26		
Temperatura calculada motor.....	63		
Temperatura del disipador.....	8		
Temperatura motor.....	55, 60, 66, 69, 70, 73, 74		
Temporizador de arranque automático.....	67		
Tensión de alimentación.....	27, 28, 29, 30		
Tensión de control.....	33, 34		



.....
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

