



Manual de funcionamiento

VLT[®] AutomationDrive FC 302 Low Harmonic Drive
132-630 kW





Danfoss A/S

6430 Nordborg
Denmark
CVR nr.: 20 16 57 15

Telephone: +45 7488 2222
Fax: +45 7449 0949

EU DECLARATION OF CONFORMITY

Danfoss A/S

Danfoss Drives A/S

declares under our sole responsibility that the

Product category: Frequency Converter

Type designation(s): FC-302XXXXZZ*****

Character X: N or P

Character YYY: K25, K37, K55, K75, 1K1, 1K5, 2K2, 3K0, 3K7, 4K0, 5K5, 7K5, 11K, 15K, 18K, 22K, 30K, 37K, 45K, 55K, 75K, 90K, 110, 132, 150, 160, 200, 250, 315, 355, 400, 450, 500, 560, 630, 710, 800, 900, 1M0, 1M2

Character ZZ: T2, T5, T6, T7

* may be any number or letter indicating drive options which do not impact this DoC.

The meaning of the 39 characters in the type code string can be found in appendix 00729776.

Covered by this declaration is in conformity with the following directive(s), standard(s) or other normative document(s), provided that the product is used in accordance with our instructions.

Low Voltage Directive 2014/35/EU

EN61800-5-1:2007 + A1:2017

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 5-1:
Safety requirements – Electrical, thermal and energy.

EMC Directive 2014/30/EU

EN61800-3:2004 + A1:2012

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 3: EMC
requirements and specific test methods.

RoHS Directive 2011/65/EU including amendment 2015/863.

EN63000:2018

Technical documentation for the assessment of electrical and
electronic products with respect to the restriction of

Date: 2020.09.15 Place of issue:	Issued by  Signature: Name: Gert Kjær Title: Senior Director, GDE	Date: 2020.09.15 Place of issue:	Approved by  Signature: Name: Michael Termansen Title: VP, PD Center Denmark
Graasten, DK		Graasten, DK	

Danfoss only vouches for the correctness of the English version of this declaration. In the event of the declaration being translated into any other language, the translator concerned shall be liable for the correctness of the translation

hazardous substances

For products including available Safe Torque Off (STO) function according to unit typecode on the nameplate: **X, B or R at character 18 of the typecode.**

Machine Directive 2006/42/EC

EN/IEC 61800-5-2:2007
(Safe Stop function conforms with STO – Safe Torque Off, SIL 2 Capability)

Adjustable speed electrical power drive systems – Part 5-2: Safety requirements – Functional

Other standards considered:

EN ISO 13849-1:2015
(Safe Stop function, PL d
(MTTFd=14000 years, DC=90%, Category 3)
EN/IEC 61508-1:2011, EN/IEC 61508-2:2011
(Safe Stop function, SIL 2 (PFH = 1E-10/h, 1E-8/h for specific variants, PFD = 1E-10, 1E-4 for specific variants, SFF>99%, HFT=0))

Safety of machinery - Safety-related parts of control systems - Part 1: General principles for design

Functional safety of electrical/electronic/ programmable electronic safety-related systems
Part 1: General requirements

Part 2: Requirements for electrical/ electronic / programmable electronic safety-related systems
Safety of machinery - Functional safety of safety-related electrical, electronic and programmable electronic control systems

EN/IEC 62061:2005 + A1:2013
(Safe Stop function, SILCL 2)

Safety of machinery - Electrical equipment of machines - Part 1: General requirements

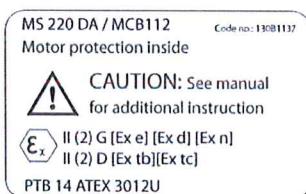
EN/IEC 60204-1:2006 + A1:2009
(Stop Category 0)

For products including ATEX option, it requires STO function in the products. The products can have the VLT PTC Thermistor Card MCB112 installed from factory (**2 at character 32 in the typecode**), or it can be separately installed as an additional part.

2014/34/EU - Equipment for explosive atmospheres (ATEX)

Based on EU harmonized standard:
EN 50495: 2010

Safety devices required for safe functioning of equipment with respect to explosion risks.



Notified Body:

PTB Physikalisch-Technische Bundesanstalt, Bundesallee 100, 38116 Braunschweig,
has assessed the conformity of the "ATEX certified motor thermal protection systems" of Danfoss FC VLT Drives with Safe Torque Off function and has issued the certificate PTB 14 ATEX 3009.

Índice

1 Introducción	5
1.1 Objetivo de este manual	5
1.2 Recursos adicionales	5
1.3 Vista general del producto	5
1.3.1 Uso previsto	5
1.3.2 Principio de funcionamiento	6
1.3.3 Dibujos de despiece	7
1.4 Tipos de alojamientos y potencias de salida	15
1.5 Homologaciones y certificados	15
1.5.1 Homologaciones	15
1.5.2 Conformidad con ADN	15
1.6 Resumen de armónicos	15
1.6.1 Armónicos	15
1.6.2 Análisis de armónicos	15
1.6.3 Efecto de los armónicos en un sistema de distribución de potencia	16
1.6.4 Normas CEI sobre armónicos	17
1.6.5 Normas IEEE sobre armónicos	18
2 Seguridad	20
2.1 Seguridad	20
2.2 Personal cualificado	20
2.3 Medidas de seguridad	20
3 Instalación	21
3.1 Lista de verificación del lugar de instalación	21
3.2 Desembalaje	21
3.2.1 Elementos suministrados	21
3.3 Montaje	22
3.3.1 Refrigeración y flujo de aire	22
3.3.2 Elevación	24
3.3.3 Entrada de cable y anclaje	25
3.3.4 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D1n/D2n	29
3.3.5 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño E9	31
3.3.6 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño F18	32
3.3.7 Par	35
4 Instalación eléctrica	36
4.1 Instrucciones de seguridad	36
4.2 Compatibilidad electromagnética (CEM)	36
4.2.1 Interferencia CEM	37

4.3 Conexiones de potencia	38
4.4 Toma de tierra	39
4.5 Opciones de entrada	39
4.5.1 Protección adicional (RCD)	39
4.5.2 Interruptor RFI	39
4.5.3 Cables apantallados	40
4.6 Conexión del motor	40
4.6.1 Cable de motor	40
4.6.2 Cable de freno	41
4.6.3 Aislamiento del motor	41
4.6.4 Corrientes en los cojinetes del motor	41
4.7 Conexión de red de CA	42
4.7.1 Conexión de red	42
4.7.2 Fuente de alimentación del ventilador externo	42
4.7.3 Cableado de alimentación y de control para cables no apantallados	42
4.7.4 Desconexiones de red	44
4.7.5 Magnetotérmicos para bastidor F	44
4.7.6 Contactores de red del bastidor F	44
4.8 Cableado de control	44
4.8.1 Recorrido de los cables de control	44
4.8.2 Acceso a los terminales de control	46
4.8.3 Instalación eléctrica, terminales de control	46
4.8.4 Instalación eléctrica, cables de control	48
4.8.5 Safe Torque Off (STO)	50
4.9 Conexiones adicionales	50
4.9.1 Comunicación serie	50
4.9.2 Control de freno mecánico	50
4.9.3 Conexión en paralelo de motores	50
4.9.4 Protección térmica del motor	52
4.9.5 Selección de la entrada de tensión/intensidad (interruptores)	52
4.10 Ajuste final y prueba	52
4.11 Opciones de bastidor F	54
5 Arranque y pruebas de funcionamiento	56
5.1 Instrucciones de seguridad	56
5.2 Conexión de potencia al equipo	57
5.3 Funcionamiento del panel de control local	58
5.3.1 Panel de control local	58
5.3.2 Diseño del LCP	58
5.3.3 Ajustes de parámetros	60
5.3.4 Cargar / descargar datos al / del LCP	60

5.3.5 Cambio de los ajustes de parámetros	60
5.3.6 Restablecimiento de los ajustes predeterminados	60
5.4 Programación operativa básica	61
5.4.1 Programación del VLT® Low Harmonic Drive	61
5.4.2 Puesta en marcha con SmartStart	61
5.4.3 Puesta en marcha mediante [Main Menu]	61
5.4.4 Ajuste del motor asíncrono	62
5.4.5 Configuración del motor de magnetización permanente	63
5.4.6 Optimización automática de la energía (AEO)	64
5.4.7 Adaptación automática del motor (AMA)	65
5.5 Comprobación del giro del motor	65
5.6 Prueba de control local	65
5.7 Arranque del sistema	65
6 Ejemplos de aplicaciones	66
6.1 Introducción	66
6.2 Ejemplos de aplicaciones	66
7 Mensajes de estado	72
7.1 Pantalla de estado	72
7.2 Tipos de advertencias y alarmas	72
7.2.1 Advertencias	72
7.2.2 Desconexión por alarma	72
7.2.3 Bloqueo de desconexión de alarma	72
7.3 Definiciones de advertencias y alarmas: convertidor de frecuencia	73
7.4 Definiciones de advertencias y alarmas: filtro activo	82
7.5 Resolución de problemas	87
8 Especificaciones	91
8.1 Especificaciones dependientes de la potencia	91
8.1.1 Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA	91
8.1.2 Reducción de potencia por temperatura	94
8.2 Dimensiones mecánicas	96
8.3 Especificaciones técnicas generales	99
8.4 Fusibles	104
8.4.1 No conformidad con UL	105
8.4.2 Tabla de fusibles	105
8.4.3 Fusibles complementarios	106
8.5 Valores generales de pares de apriete	107
9 Apéndice A: parámetros	108
9.1 Descripción de parámetros	108

9.2 Listas de parámetros del convertidor de frecuencia	108
9.3 Listas de parámetros del filtro activo	114
10 Apéndice B	121
10.1 Abreviaturas y convenciones	121
Índice	122

1 Introducción

1.1 Objetivo de este manual

La finalidad de este manual es proporcionar información para la instalación y el funcionamiento del Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302 Low Harmonic Drive. El manual incluye información de seguridad relevante para su instalación y el funcionamiento. El *Capítulo 1 Introducción*, el *capítulo 2 Seguridad*, el *capítulo 3 Instalación* y el *capítulo 4 Instalación eléctrica* presentan el funcionamiento de la unidad y tratan los procedimientos adecuados de instalación mecánica y eléctrica. Algunos de los capítulos tratan del arranque y la puesta en servicio, las aplicaciones y la resolución básica de problemas. El *Capítulo 8 Especificaciones* proporciona una referencia rápida de las clasificaciones y las dimensiones, así como otras especificaciones de funcionamiento. Este manual proporciona un conocimiento básico de la unidad y explica la configuración y el funcionamiento básico.

VLT® es una marca registrada.

1.2 Recursos adicionales

Tiene a su disposición otros recursos para comprender la programación y las funciones avanzadas.

- La *Guía de programación* del Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302 proporciona información detallada sobre cómo trabajar con parámetros, así como numerosos ejemplos de aplicación.
- La *Guía de diseño* del Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302 proporciona capacidades y funciones detalladas para diseñar sistemas de control de motores.
- Danfoss proporciona publicaciones y manuales complementarios. Consulte vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/ para ver un listado.
- El equipo opcional podría cambiar algunos de los procedimientos aquí descritos. Consulte las instrucciones suministradas con las opciones para los requisitos específicos. Póngase en contacto con el distribuidor local de Danfoss o visite el sitio web de Danfoss: vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/ para realizar descargas u obtener información más detallada.
- El *Manual de funcionamiento del VLT® Active Filter AAF 006* proporciona información más detallada sobre la parte del filtro del convertidor de frecuencia de bajos armónicos.

1.3 Vista general del producto

1.3.1 Uso previsto

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

El convertidor de frecuencia:

- Controla el estado del sistema y el motor.
- Emite advertencias o alarmas de fallos.
- Arranca y detiene el motor.
- Optimiza la eficiencia energética.

Un sistema de control externo o red de comunicación serie tiene acceso a las funciones de funcionamiento y monitorización bajo la forma de indicaciones de estado.

Un convertidor de frecuencia de bajos armónicos (LHD) es una unidad que combina un convertidor de frecuencia con un filtro activo avanzado (AAF) para la mitigación de armónicos. El convertidor de frecuencia y el filtro se combinan en un sistema integrado, pero cada uno de ellos cuenta con un funcionamiento independiente. En este manual se recogen especificaciones independientes para el convertidor de frecuencia y el filtro. Dado que el convertidor de frecuencia y el filtro se encuentran en la misma protección, la unidad se transporta, se instala y se maneja como una única entidad.

1.3.2 Principio de funcionamiento

El convertidor de frecuencia de bajos armónicos es un convertidor de frecuencia de alta potencia con un filtro activo integrado. Un filtro activo es un dispositivo que supervisa de forma activa los niveles de distorsión de armónicos e inyecta corriente armónica de compensación en la línea para cancelar los armónicos.

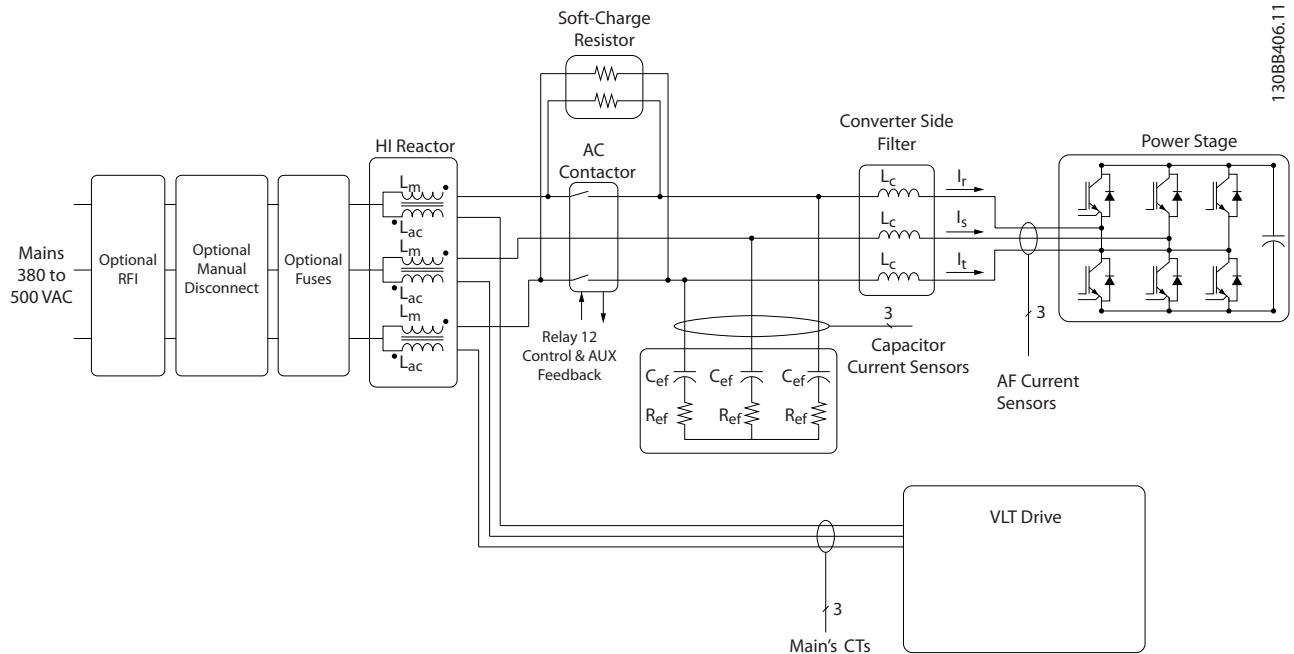
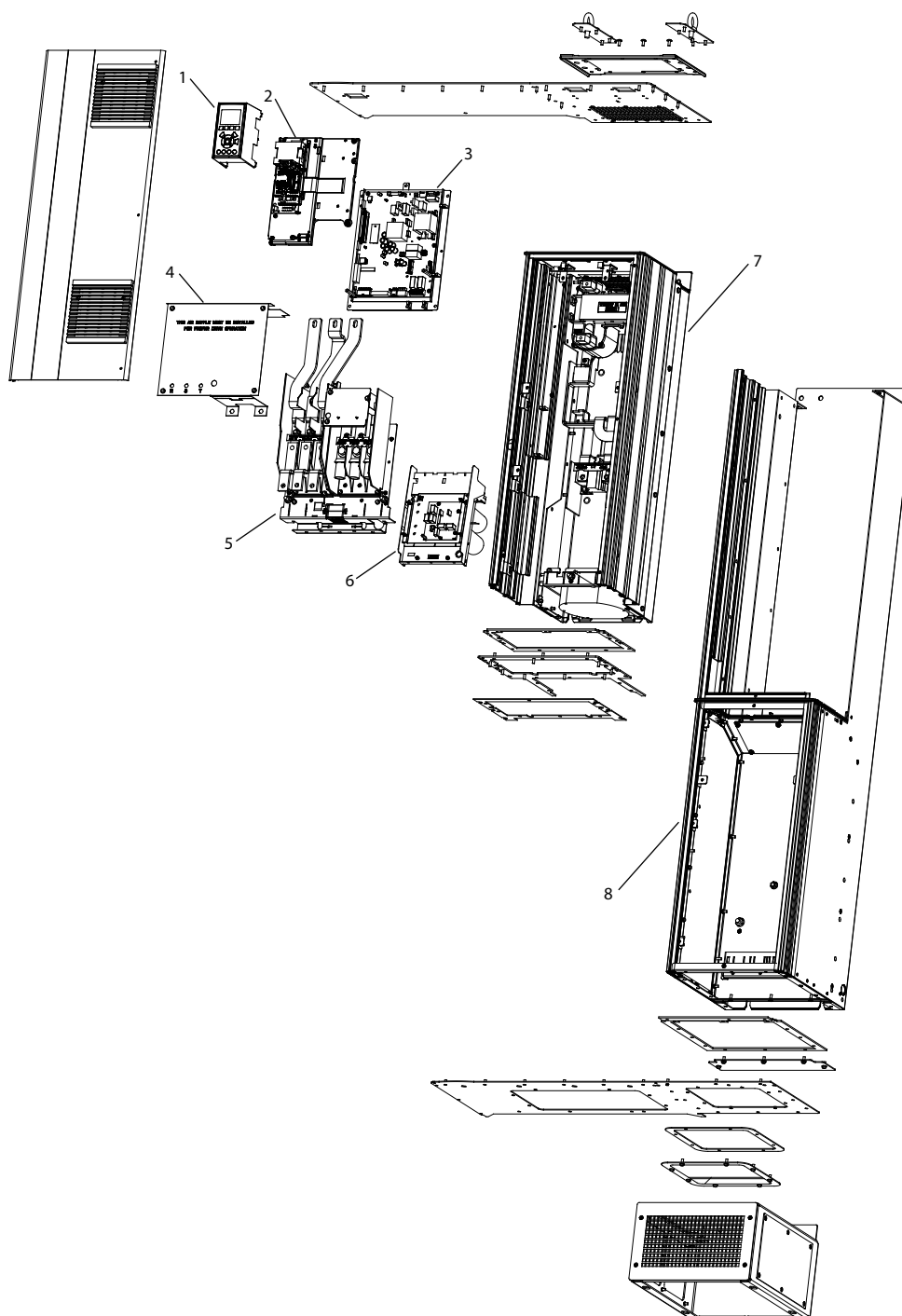


Ilustración 1.1 Disposición básica del convertidor de frecuencia de bajos armónicos

Los convertidores de frecuencia de bajos armónicos están diseñados para trazar una forma de onda de corriente senoidal ideal a partir de la red de alimentación con un factor de potencia de 1. Cuando la carga tradicional no lineal traza corrientes en forma de pulsos, el convertidor de frecuencia de bajos armónicos lo compensa mediante el trayecto del filtro paralelo, reduciendo el esfuerzo en la red de alimentación. El convertidor de frecuencia de bajos armónicos cumple con las normas más estrictas en materia de armónicos con un THDi de menos del 5 % con carga completa para una distorsión previa menor al 3 % en una red trifásica de desequilibrio del 3 %.

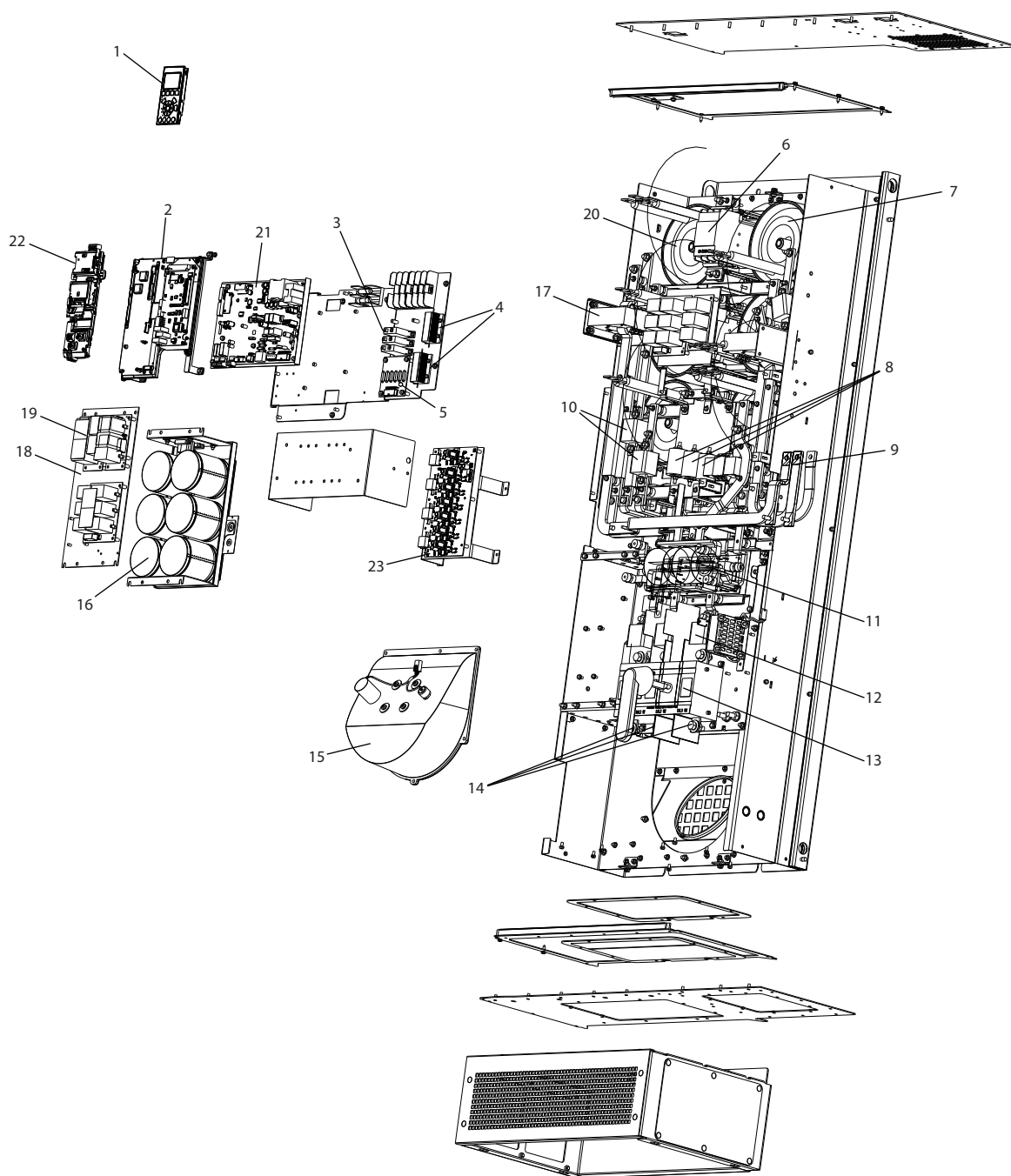
1.3.3 Dibujos de despiece



130BE136.10

1	Panel de control local (LCP)	5	Conjunto de terminal de entrada/salida
2	Conjunto de la tarjeta de control	6	Conjunto del banco de condensadores
3	Conjunto de la tarjeta de potencia	7	Conjunto D1/D2
4	Tapa de terminal	8	Conjunto EOC

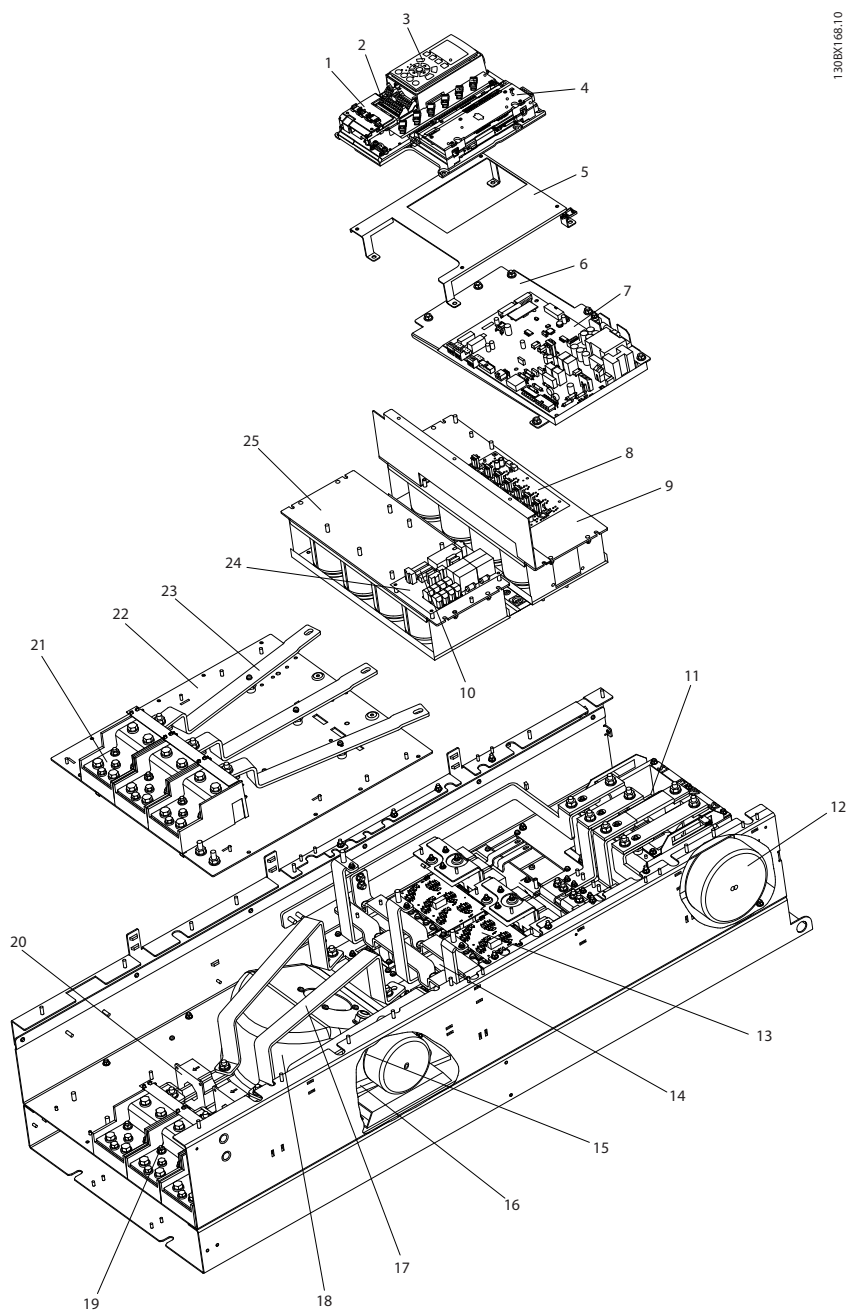
Ilustración 1.2 Alojamiento de tamaño D1n/D2n, alojamiento para convertidor de frecuencia



130BE110.10

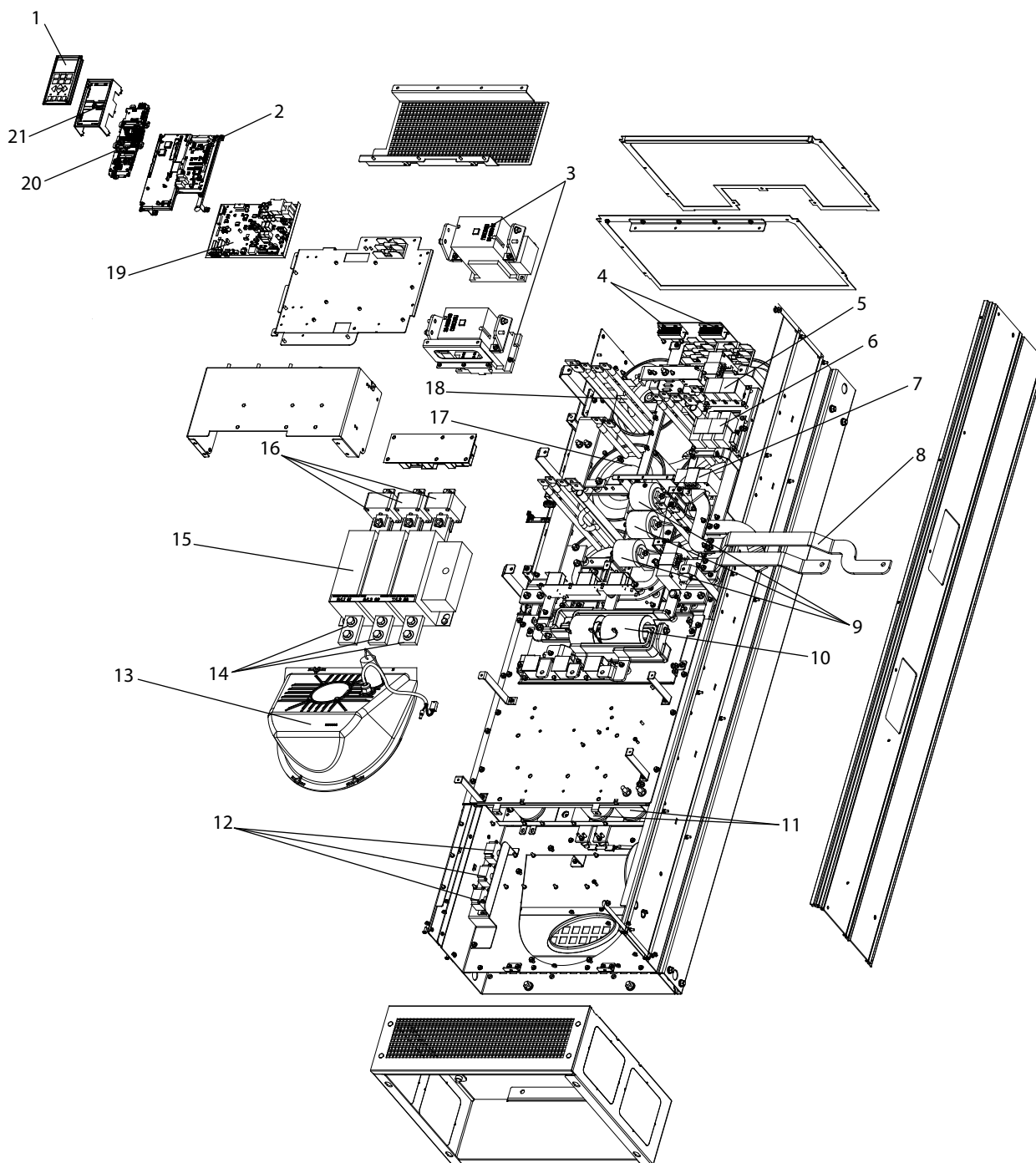
1	Panel de control local (LCP)	13	Fusibles de red
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	14	Desconexión de red
3	Varistor de óxido metálico (MOV)	15	Terminales de red
4	Resistencias de carga suave	16	Ventilador del disipador
5	Placa de descarga de los condensadores de CA	17	Banco de condensadores de CC
6	Contactador de red	18	Transformador de corriente
7	Inductor LC	19	Filtro RFI de modo diferencial
8	Condensadores de CA	20	Filtro RFI de modo común
9	Barra conductora de red a entrada de convertidor de frecuencia	21	Inductor HI
10	Fusibles IGBT	22	Tarjeta de potencia
11	Filtro RFI	23	Tarjeta de accionamiento de puerta
12	Fusibles		

Ilustración 1.3 Alojamiento de tamaño D1n/D2n, protección del filtro



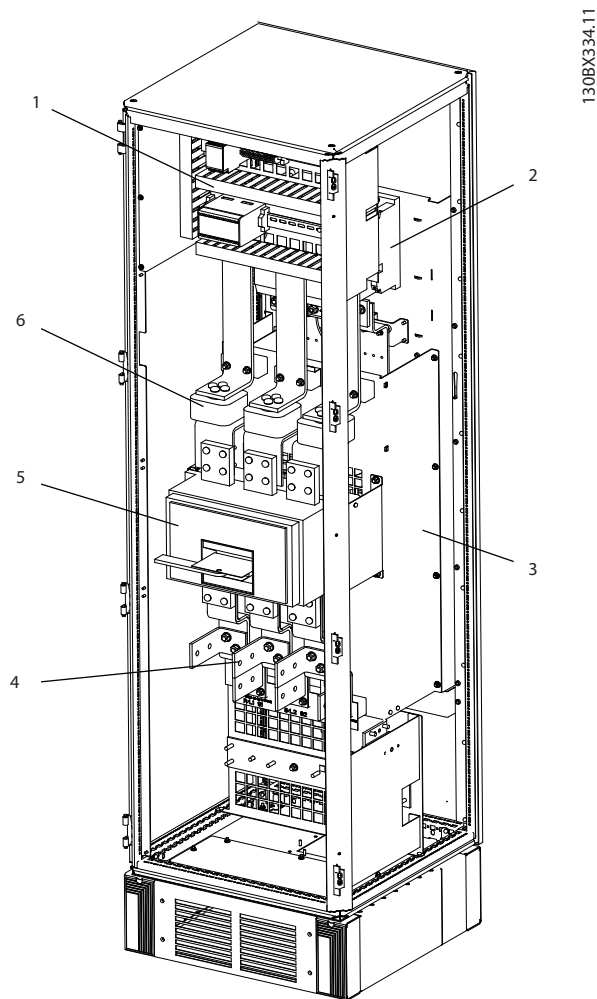
1	Tarjeta de control	14	SCR y diodo
2	Terminales de entrada de control	15	Inductor del ventilador (no en todas las unidades)
3	Panel de control local (LCP)	16	Conjunto de resistencia de carga suave
4	Opción de tarjeta de control C	17	Barra conductora de salida de IGBT
5	Soporte de montaje	18	Conjunto del ventilador
6	Placa de montaje de la tarjeta de potencia	19	Terminales de salida del motor
7	Tarjeta de potencia	20	Sensor de intensidad
8	Tarjeta de accionamiento de puerta IGBT	21	Terminales de entrada de alimentación de red CA
9	Conjunto del banco de condensadores superior	22	Placa de montaje del terminal de entrada
10	Fusibles de carga suave	23	Barra conductora de entrada de CA
11	Inductor de CC	24	Tarjeta de carga suave
12	Transformador del ventilador	25	Conjunto del banco de condensadores inferior
13	Módulo IGBT		

Ilustración 1.4 Alojamiento de tamaño E9, alojamiento para convertidor de frecuencia



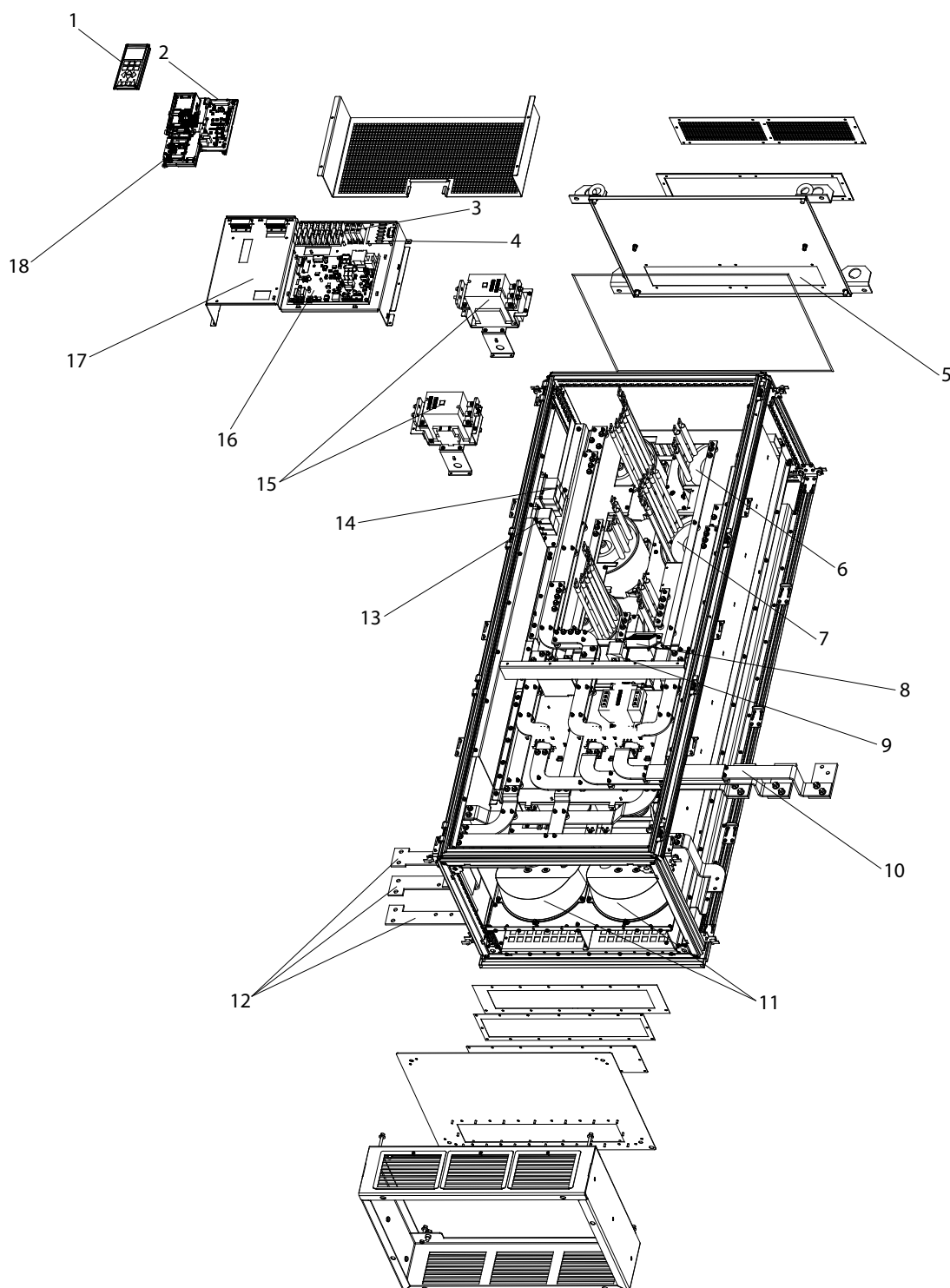
1	Panel de control local (LCP)	12	Transductores de corriente de los condensadores de CA
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	13	Ventilador del disipador
3	Contactores de red	14	Terminales de red
4	Resistencias de carga suave	15	Desconexión de red
5	Filtro RFI de modo diferencial	16	Fusibles de red
6	Filtro RFI de modo común	17	Inductor LC
7	Transformador de corriente (CT)	18	Inductor HI
8	Barras conductoras de red a salida de convertidor de frecuencia	19	Tarjeta de potencia
9	Condensadores de CA	20	Tarjeta de control
10	RFI	21	Soporte del LCP
11	Banco de condensadores de CC inferior		

Ilustración 1.5 Alojamiento de tamaño E9, protección del filtro



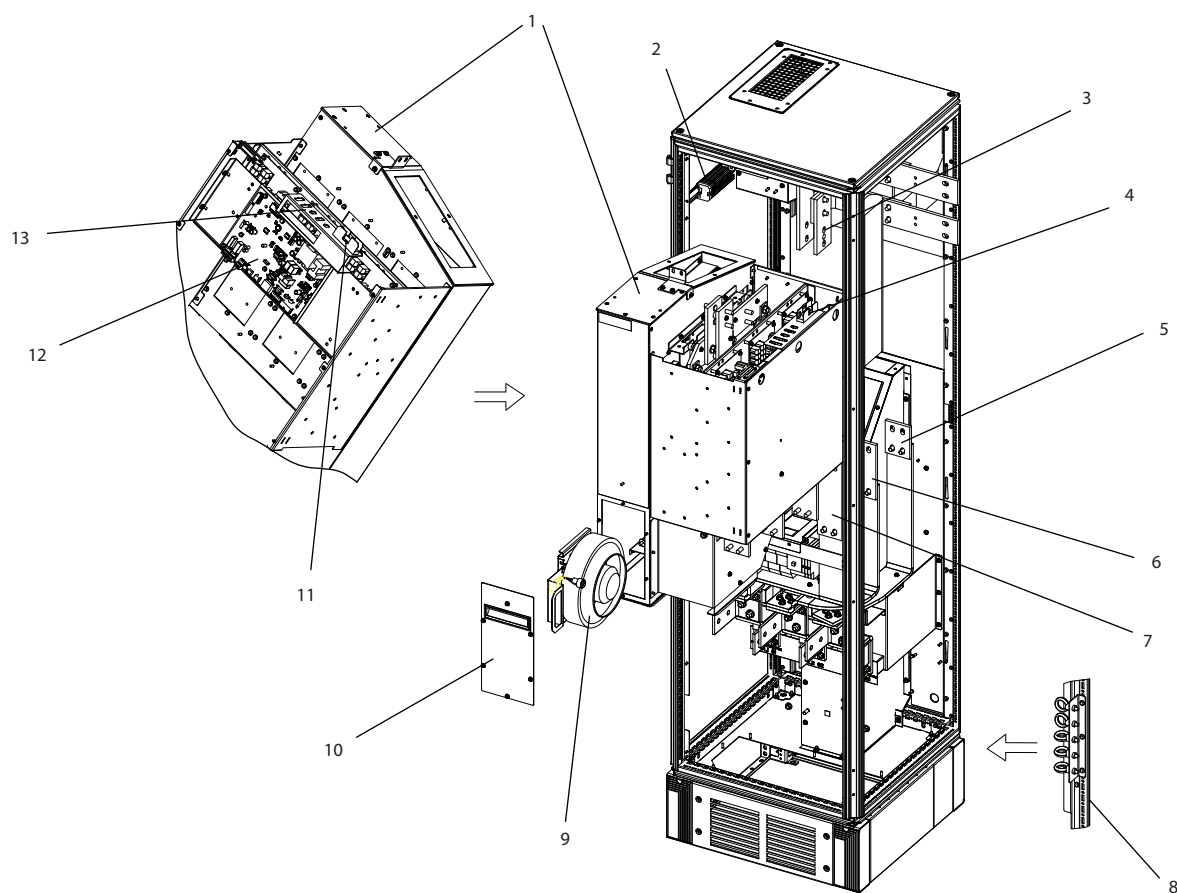
1	Contactador	4	Magnetotérmico o desconexión (si se ha adquirido)
2	Filtro RFI	5	Red de CA / fusibles de línea (si se han adquirido)
3	Terminales de entrada de alimentación de red CA	6	Desconexión de red

Ilustración 1.6 Alojamiento de tamaño F18, armario de opciones de entrada



1	Panel de control local (LCP)	10	Barras conductoras de red a entrada de convertidor de frecuencia
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	11	Ventiladores de disipador
3	Resistencias de carga suave	12	Terminales de red (R/L1, S/L2 y T/L3) del armario de opciones
4	Varistor de óxido metálico (MOV)	13	Filtro RFI de modo diferencial
5	Placa de descarga de los condensadores de CA	14	Filtro RFI de modo común
6	Inductor LC	15	Contactora de red
7	Inductor HI	16	Tarjeta de potencia
8	Ventilador mezclador	17	Tarjeta de control
9	Fusibles IGBT	18	SopORTE del LCP

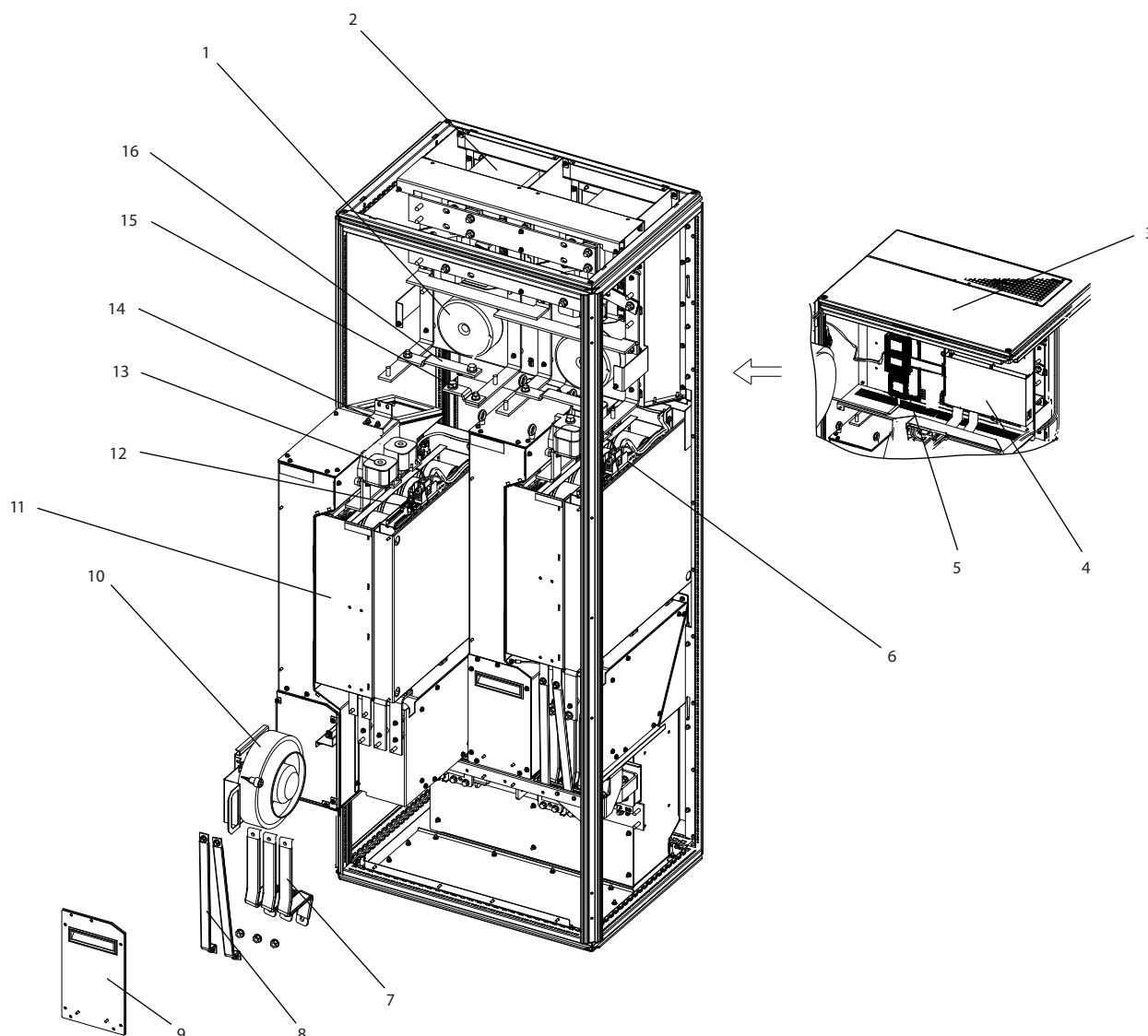
Ilustración 1.7 Alojamiento de tamaño F18, armario para filtro



1308X331.11

1	Módulo rectificador	8	Ventilador de disipador de módulo
2	Barra conductora de CC	9	Tapa del ventilador de la puerta
3	Fusible SMPS	10	Fusible SMPS
4	Soporte de montaje del fusible de CA trasero (opcional)	11	Tarjeta de potencia
5	Soporte de montaje del fusible de CA intermedio (opcional)	12	Conectores de panel
6	Soporte de montaje del fusible de CA delantero (opcional)	13	Tarjeta de control
7	Pernos de ojo de elevación del módulo (montados en un pilar vertical)		

Ilustración 1.8 Alojamiento de tamaño F18, armario para rectificador



1	Transformador del ventilador	9	Tapa del ventilador de la puerta
2	Inductor del enlace de CC	10	Ventilador de disipador de módulo
3	Placa protectora superior	11	Módulo del inversor
4	Tarjeta MDCIC	12	Conectores de panel
5	Tarjeta de control	13	Fusible de CC
6	Fusible SMPS y fusible de ventilador	14	Soporte de montaje
7	Barra conductora de la salida del motor	15	Barra conductora de CC (+)
8	Barra conductora de la salida del freno	16	Barra conductora de CC (-)

Ilustración 1.9 Alojamiento de tamaño F18, armario para inversor

1.4 Tipos de alojamientos y potencias de salida

Tamaño de la protección		D1n	D2n	E9	F18
Protección del armario	IP	21/54	21/54	21/54	21/54
	NEMA	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12	Tipo 1/Tipo 12
Dimensiones del convertidor de frecuencia [mm/in]	Altura	1740/68,5	1740/68,5	2000.7/78.77	2278.4/89.70
	Anchura	915/36,02	1020/40,16	1200/47,24	2792/109,92
	Profundidad	380/14,96	380/14,96	493.5/19.43	605.8/23.85
Pesos del convertidor de frecuencia [kg/lb]	Peso máximo	353/777	413/910	676/1490	1900/4189
	Peso del envío	416/917	476/1050	840/1851	2345/5171

Tabla 1.1 Dimensiones mecánicas, alojamientos de tamaño D, E y F

1.5 Homologaciones y certificados

1.5.1 Homologaciones



Tabla 1.2 Marcado de conformidad: CE, UL y C-tick

1.5.2 Conformidad con ADN

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

1.6 Resumen de armónicos

1.6.1 Armónicos

Las cargas no lineales, como las que se encuentran en los convertidores de frecuencia de seis pulsos, no consumen corriente de forma uniforme de la línea de suministro. Esta corriente no senoidal tiene componentes que son múltiplos de la frecuencia de corriente fundamental. Estos componentes se conocen como armónicos. Es importante controlar la distorsión armónica total en la fuente de alimentación de red. Aunque las corrientes armónicas no afectan directamente al consumo de energía eléctrica, generan calor en el cableado y los transformadores y pueden afectar a otros dispositivos de la misma línea de suministro.

1.6.2 Análisis de armónicos

Dado que los armónicos aumentan las pérdidas de calor, es importante tenerlos en cuenta a la hora de diseñar los sistemas, para evitar sobrecargar el transformador, los inductores y el cableado. Cuando sea necesario, realice un análisis de los armónicos del sistema para determinar los efectos sobre el equipo.

Mediante un análisis de series Fourier, una intensidad no senoidal se transforma en intensidades de onda senoidal con diferentes frecuencias, es decir, con diferentes corrientes armónicas I_n con 50 Hz o 60 Hz como frecuencia fundamental.

Abreviaturas	Descripción
f_1	Frecuencia fundamental (50 o 60 Hz)
I_1	Intensidad a la frecuencia fundamental
U_1	Tensión a la frecuencia fundamental
I_n	Intensidad a la enésima frecuencia armónica
U_n	Tensión a la enésima frecuencia armónica
n	Orden armónico

Tabla 1.3 Abreviaturas relativas a armónicos

	Corriente fundamental (I_1)	Corriente armónica (I_n)		
		I_5	I_7	I_{11}
Intensidad	I_1	I_5	I_7	I_{11}
Frecuencia [Hz]	50	250	350	550

Tabla 1.4 Corrientes armónicas y fundamentales

Intensidad	Corriente armónica				
	I_{RMS}	I_1	I_5	I_7	I_{11-49}
Intensidad de entrada	1,0	0,9	0,5	0,2	<0,1

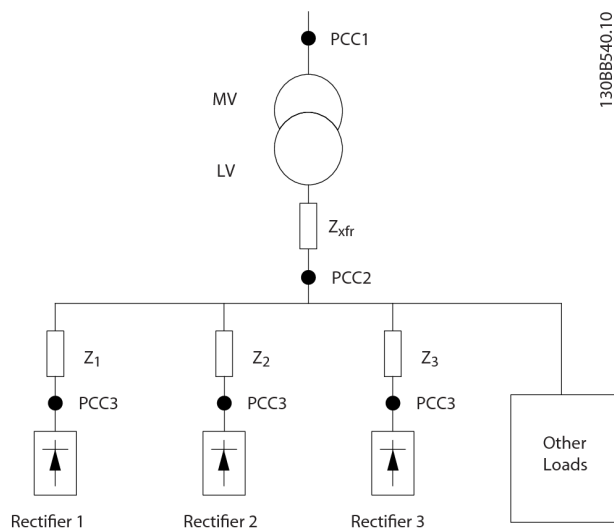
Tabla 1.5 Corrientes armónicas en comparación con la corriente de entrada RMS

La distorsión de tensión de la alimentación de red depende de la magnitud de las corrientes armónicas multiplicada por la impedancia interna de la red para la frecuencia dada. La distorsión de tensión total (THDi) se calcula según los distintos armónicos de tensión individual usando esta fórmula:

$$THDi = \frac{\sqrt{U_{25}^2 + U_{27}^2 + \dots + U_{2n}^2}}{U}$$

1.6.3 Efecto de los armónicos en un sistema de distribución de potencia

En la *Ilustración 1.10*, un transformador está conectado en el lado primario a un punto de acoplamiento común PCC1, en la fuente de alimentación de media tensión. El transformador tiene una impedancia Z_{xfr} y alimenta un número de cargas. El punto de acoplamiento común al que se conectan todas las cargas es el PCC2. Cada carga está conectada a través de cables con una impedancia Z_1 , Z_2 y Z_3 .



PCC	Punto de acoplamiento común
MV	Media tensión
LV	Tensión baja
Z_{xfr}	Impedancia del transformador
$Z_{\#}$	Modelización de la resistencia y la inductancia en el cableado

Ilustración 1.10 Sistema de distribución pequeño

Las corrientes armónicas consumidas por cargas no lineales causan distorsión de la tensión debido a la caída de tensión en las impedancias del sistema de distribución. Impedancias más elevadas se traducen en mayores niveles de distorsión de tensión.

La distorsión de corriente está relacionada con el rendimiento del aparato, el cual está relacionado con la carga individual. La distorsión de tensión está relacionada con el rendimiento del sistema. No es posible determinar la distorsión de tensión en el PCC sabiendo únicamente el rendimiento armónico de la carga. Para predecir la distorsión en el PCC, deben conocerse tanto la configuración del sistema de distribución como las impedancias relevantes.

Un término empleado comúnmente para describir la impedancia de una red es la relación de cortocircuito (R_{scc}). R_{scc} se define como la relación entre la potencia aparente de cortocircuito de la fuente de alimentación en el PCC (S_{sc}) y la potencia aparente nominal de la carga (S_{equ}).

$$R_{scc} = \frac{S_{sc}}{S_{equ}}$$

donde $S_{sc} = \frac{U^2}{Z_{fuente\ de\ alimentación}}$ y $S_{equ} = U \times I_{equ}$

Efectos negativos de los armónicos

- Las corrientes armónicas contribuyen a las pérdidas del sistema (en el cableado y el transformador).
- La distorsión de tensión armónica provoca interferencias e incrementa las pérdidas en otras cargas.

1.6.4 Normas CEI sobre armónicos

La tensión de red no suele ser una tensión senoidal uniforme de amplitud y frecuencia constantes, ya que las cargas que consumen corrientes no senoidales de la red tienen características no lineales.

Las fluctuaciones de armónicos y las de tensión son dos formas de interferencias de la red de baja frecuencia. Tienen un aspecto diferente en su origen del que tienen en cualquier otro punto del sistema de red cuando se ha conectado una carga. Por consiguiente, se deben tener en cuenta colectivamente toda una serie de influencias a la hora de evaluar los efectos de la interferencia de la red. Entre estas se incluyen la alimentación de la red, la estructura y las cargas.

La interferencia de la red puede causar los siguiente problemas:

Advertencias de baja tensión

- Mediciones de tensión incorrectas debido a la distorsión de la tensión de red senoidal.
- Mediciones de potencia incorrectas porque solo los sistemas de medición capaces de medir RMS reales tienen los armónicos en cuenta.

Mayores pérdidas funcionales

- Los armónicos reducen la potencia activa, la potencia aparente y la potencia reactiva.
- Distorsionan las cargas eléctricas produciendo interferencias audibles en otros dispositivos o, en el peor de los casos, incluso su destrucción.
- Reducen la vida útil de los dispositivos como resultado de su calentamiento.

En la mayor parte de Europa, la base para la evaluación objetiva de la calidad de la potencia de red es la Ley sobre compatibilidad electromagnética de dispositivos (EMVG). La conformidad con esta normativa garantiza que todos los dispositivos y redes conectados a los sistemas de distribución eléctrica cumplan su objetivo sin causar problemas.

Estándar	Definición
EN 61000-2-2, EN 61000-2-4, EN 50160	Definen los límites de la tensión de red requeridos en las redes eléctricas públicas e industriales.
EN 61000-3-2, 61000-3-12	Regulan la interferencia de la red producida por los dispositivos conectados en productos de menor intensidad.
EN 50178	Controla los equipos electrónicos que se usan en las instalaciones de potencia.

Tabla 1.6 Estándares de diseño EN para la calidad de la potencia de red

Hay dos normas europeas que se aplican a los armónicos situados en el rango de frecuencias desde 0 Hz hasta 9 kHz:

La norma EN 61000-2-2 (Niveles de compatibilidad para las perturbaciones conducidas de baja frecuencia y la transmisión de señales en las redes de suministro público en baja tensión) indica los requisitos de los niveles de compatibilidad para PCC (punto de acoplamiento común) de los sistemas CA de tensión baja en redes públicas de suministro eléctrico. Solo se especifican límites para la tensión armónica y la distorsión armónica total de la tensión. La norma EN 61000-2-2 no define límites para las corrientes armónicas. En situaciones donde la distorsión armónica total THD(V)=8 %, los límites de PCC son idénticos a los límites especificados en la norma EN 61000-2-4 de clase 2.

La norma EN 61000-2-4 (Niveles de compatibilidad para las perturbaciones conducidas de baja frecuencia en las instalaciones industriales) indica los requisitos de los niveles de compatibilidad en redes privadas e industriales. Asimismo, la norma define las siguientes tres clases de entornos electromagnéticos:

- La Clase 1 se refiere a los niveles de compatibilidad inferiores a la red pública de suministro eléctrico, que afectan a equipos sensibles a alteraciones (equipos de laboratorio, algunos equipos de automatización y ciertos dispositivos de protección).
- La Clase 2 se refiere a los niveles de compatibilidad iguales a la red pública de suministro eléctrico. Esta clase se aplica a los PCC de la red pública de suministro eléctrico y a los IPC (puntos internos de acoplamiento) de las redes de suministro industriales o de otras redes privadas. Cualquier equipo diseñado para funcionar en una red pública de suministro eléctrico está permitido en esta clase.
- La clase 3 se refiere a niveles de compatibilidad superiores a los de la red pública de suministro eléctrico. Esta clase solo se aplica a los IPC de entornos industriales. Utilice esta clase cuando se cuente con los siguientes equipos:
 - Grandes convertidores.
 - Máquinas de soldadura.
 - Grandes motores que arranquen con frecuencia.
 - Cargas que cambian rápidamente.

Normalmente, una clase no puede definirse por adelantado sin tener en cuenta el equipo y los procesos que se utilizarán en el entorno. Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302 Low Harmonic Drive cumple los límites de la Clase 3 en condiciones normales del sistema de suministro ($R_{SC} > 10$ o $V_k \text{ Línea} < 10$ %).

Orden armónico (h)	Clase 1 (V_h %)	Clase 2 (V_h %)	Clase 3 (V_h %)
5	3	6	8
7	3	5	7
11	3	3,5	5
13	3	3	4,5
17	2	2	4
$17 < h \leq 49$	$2,27 \times (17/h) - 0,27$	$2,27 \times (17/h) - 0,27$	$4,5 \times (17/h) - 0,5$

Tabla 1.7 Niveles de compatibilidad de los armónicos

	Clase 1	Clase 2	Clase 3
THD(V)	5%	8%	10%

Tabla 1.8 Niveles de compatibilidad de la distorsión de tensión armónica total, THD(V)

1.6.5 Normas IEEE sobre armónicos

La norma IEEE 519 (Prácticas recomendadas y requisitos para el control de armónicos en sistemas eléctricos) proporciona límites específicos de tensiones y corrientes armónicas para componentes individuales de la red de suministro. La norma también establece límites para la suma de todas las cargas en el punto de acoplamiento común (PCC).

Para determinar los niveles admisibles de tensión armónica, la norma IEEE 519 utiliza una relación entre la corriente de cortocircuito de la fuente de alimentación y la corriente máxima de la carga individual. Para conocer los niveles admisibles de tensión armónica para cargas individuales, consulte la *Tabla 1.9*. Para conocer los niveles admisibles para todas las cargas conectadas al PCC, consulte la *Tabla 1.10*.

I_{sc}/I_L (R_{SCE})	Tensiones armónicas individuales admisibles	Áreas típicas
10	2,5-3 %	Red débil
20	2,0-2,5 %	1-2 cargas grandes
50	1,0-1,5 %	Algunas cargas de salida alta
100	0,5-1 %	5-20 cargas de salida media
1000	0,05-0,1 %	Red fuerte

Tabla 1.9 THD de la tensión admisible en el PCC para cada carga individual

Tensión en el PCC	Tensiones armónicas individuales admisibles	THD(V) admisible
$V_{\text{Línea}} \leq 69 \text{ kV}$	3%	5%

Tabla 1.10 THD de la tensión admisible en el PCC para todas las cargas

Limite las corrientes armónicas a los niveles especificados en la *Tabla 1.11*. La norma IEEE 519 utiliza una relación entre la corriente de cortocircuito de la fuente de alimentación y el consumo máximo de corriente en el PCC, conforme a un promedio de 15 o 30 minutos. En algunos casos, cuando se trata de límites de armónicos con cifras bajas de armónicos, los límites de la norma IEEE 519 son inferiores a los límites de la norma 61000-2-4. Los convertidores de frecuencia de bajos armónicos cumplen con la distorsión armónica total conforme a la norma IEEE 519 para todos los R_{sce} . Cada corriente armónica individual cumple con la tabla 10-3 de la norma IEEE 519 para $R_{sce} \geq 20$.

$I_{sc}/I_L (R_{sce})$	$h < 11$	$11 \leq h < 17$	$17 \leq h < 23$	$23 \leq h < 35$	$35 \leq h$	Distorsión de la demanda total (TDD)
< 20	4%	2,0 %	1,5 %	0,6 %	0,3 %	5%
$20 < 50$	7%	3,5 %	2,5 %	1,0 %	0,5 %	8%
$50 < 100$	10%	4,5 %	4,0 %	1,5 %	0,7 %	12%
$100 < 1000$	12%	5,5 %	5,0 %	2,0 %	1,0 %	15%
> 1000	15%	7,0 %	6,0 %	2,5 %	1,4 %	20%

Tabla 1.11 Corrientes armónicas admisibles en el PCC

El Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302 Low Harmonic Drive cumple las siguientes normas:

- IEC61000-2-4
- IEC61000-3-4
- IEEE 519
- G5/4

2 Seguridad

2

2.1 Seguridad

En este documento se utilizan los siguientes símbolos:

⚠️ ADVERTENCIA

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

⚠️ PRECAUCIÓN

Indica una situación potencialmente peligrosa que puede producir lesiones leves o moderadas. También puede utilizarse para alertar contra prácticas inseguras.

AVISO!

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

2.2 Personal cualificado

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

El personal cualificado es aquel personal formado que está autorizado a instalar, poner en marcha y efectuar el mantenimiento de equipos, sistemas y circuitos de acuerdo con la legislación y la regulación vigente. Asimismo, el personal cualificado estará familiarizado con las instrucciones y medidas de seguridad descritas en este documento.

2.3 Medidas de seguridad

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una potencia de entrada de red de CA. Solo el personal cualificado deberá llevar a cabo la instalación, el arranque y el mantenimiento. En caso de que la instalación, el arranque y el mantenimiento no fueran efectuados por personal cualificado, podrían causarse lesiones graves o incluso la muerte.

⚠️ ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

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

⚠️ ADVERTENCIA

TIEMPO DE DESCARGA

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

Tensión [V]	Gama de potencias [kW]	Tiempo de espera mínimo (minutos)
380-500	132-200 kW	20
	250-630 kW	40

Tabla 2.1 Tiempos de descarga

3 Instalación

3.1 Lista de verificación del lugar de instalación

3.1.1 Planificación del lugar de instalación

PRECAUCIÓN

Es importante planificar el montaje del convertidor de frecuencia. La falta de planificación puede ser motivo de trabajo adicional durante la instalación y después de ella.

Seleccione el mejor lugar posible de funcionamiento, considerando lo siguiente:

- Temperatura ambiente de funcionamiento.
- Método de instalación.
- Refrigeración de la unidad.
- Posición del convertidor de frecuencia.
- Recorrido de los cables.
- Asegúrese de que la fuente de alimentación proporcione la tensión correcta y la intensidad necesaria.
- Asegúrese de que la intensidad nominal del motor no supere la intensidad máxima del convertidor de frecuencia.
- Si el convertidor de frecuencia no tiene fusibles incorporados, asegúrese de que los fusibles externos tienen los valores nominales adecuados.

3.1.2 Lista de verificación previa a la instalación del equipo

- Antes de desembalar el convertidor de frecuencia, compruebe que el embalaje no esté dañado. En caso de que la unidad esté dañada, rechace la entrega, póngase en contacto inmediatamente con la empresa de transporte y presente la correspondiente reclamación de daños.
- Antes de desembalar el convertidor de frecuencia, colóquelo lo más cerca posible del lugar donde se instalará finalmente.
- Compare el número de modelo de la placa de características con el del pedido para comprobar que se trata del equipo correcto.

- Asegúrese de que los siguientes componentes tengan la misma tensión nominal:
 - Red (potencia)
 - Convertidor de frecuencia
 - Motor
- Asegúrese de que la intensidad nominal de salida sea igual o superior a la corriente a plena carga del motor para un rendimiento máximo del motor.
 - El tamaño del motor y la potencia del convertidor de frecuencia deberán ajustarse de forma adecuada a la protección de sobrecarga.
 - Si el valor nominal del convertidor de frecuencia es inferior al del motor, no será posible una salida del motor completa.

3.2 Desembalaje

3.2.1 Elementos suministrados

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

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

VLT® Automation Drive
www.danfoss.com

1 T/C: FC-302PK37T2E20H1BGXXXXXXXA6BKC4XXXD0
2 P/N: 131X3537 S/N: 010122G430
3
4 0.37kW/ 0.50HP
5 IN: 3x200-240V 50/60Hz 2.2A
6 OUT: 3x0-Vin 0-1000Hz 2.4A
7 CHASSIS/ IP20 Tamb.50°C/122°F
8
9
10

130BD600.10

1 3 1 X 3 5 3 7 0 1 0 1 2 2 G 4 3 0

MADE IN DENMARK

UL US Listed 76X1 E134261 Ind. Contr. Eq.

CAUTION:
See manual for special condition/mains fuse
voir manual de conditions spéciales/fusibles

WARNING:
Stored charge, wait 4 min.
Charge résiduelle, attendez 4 min.

1	Código descriptivo
2	Número de pedido
3	Número de serie
4	Potencia de salida
5	Intensidad, frecuencia y tensión de entrada (con tensión baja/alta)
6	Intensidad, frecuencia y tensión de salida (con tensión baja/alta)
7	Tipo de protección y clasificación IP
8	Temperatura ambiente máxima
9	Certificados
10	Tiempo de descarga (advertencia)

Ilustración 3.1 Placa de características del producto (ejemplo)

AVISO!

No retire la placa de características del convertidor de frecuencia (pérdida de la garantía).

3.3 Montaje

3.3.1 Refrigeración y flujo de aire

Refrigeración

Refrigere la unidad introduciendo aire a través de la peana frontal y extrayéndolo por la parte superior, introduciéndolo y extrayéndolo por la parte trasera de la unidad o combinando los diferentes recursos de refrigeración.

Refrigeración trasera

El aire del canal posterior también puede ventilarse a través de la parte posterior de la unidad. Este tipo de refrigeración ofrece una solución en la que el canal posterior puede tomar aire del exterior de la instalación y conducir el calor desprendido al exterior, reduciendo así las necesidades de aire acondicionado.

Flujo de aire

Asegúrese de que exista el flujo de aire necesario sobre el disipador. El caudal de aire se muestra en la *Tabla 3.1*.

Protección del armario	Tamaño de la protección	Flujo de aire del ventilador de puerta/ventilador superior Flujo de aire total de ventiladores múltiples	Ventilador del disipador Flujo de aire total de ventiladores múltiples
IP21/NEMA 1 IP54/NEMA 12	D1n	3 ventiladores de puerta, 442 m ³ /h 2+1 = 2 × 170+102	2 ventiladores de disipador, 1185 m ³ /h (1+1 = 765+544)
	D2n	3 ventiladores de puerta, 544 m ³ /h 2+1 = 2 × 170+204	2 ventiladores de disipador, 1605 m ³ /h (1+1 = 765+840)
	E9	4 ventiladores de puerta, 680 m ³ /h (400 cfm) (2 + 2, 4 × 170 = 680)	2 ventiladores de disipador, 2675 m ³ /h (1574 cfm) (1+1, 1230+1445 = 2675)
	F18	6 ventiladores de puerta, 3150 m ³ /h (1854 cfm) (6 × 525 = 3150)	5 ventiladores de disipador, 4485 m ³ /h (2639 cfm) 2+1+2, (2 × 765)+(3 × 985) = 4485)

Tabla 3.1 Flujo de aire por el disipador

AVISO!

En el caso de la sección del convertidor de frecuencia, el ventilador funciona por las siguientes razones:

- AMA.
- CC mantenida.
- Premagnetización.
- Freno de CC.
- Se ha superado el 60 % de corriente nominal.
- Se ha superado la temperatura del disipador de calor especificada (dependiente de la potencia).
- Se ha superado la temperatura ambiente de la tarjeta de potencia especificada (dependiente de la potencia).
- Se ha superado la temperatura ambiente de la tarjeta de control especificada.

Una vez que el ventilador se inicie, funciona durante al menos 10 minutos.

AVISO!

En el caso del filtro activo, el ventilador funciona por las siguientes razones:

- El filtro activo está en funcionamiento.
- El filtro activo no funciona, pero la corriente de la red supera el límite (en función de la potencia).
- Se ha superado la temperatura del disipador de calor especificada (dependiente de la potencia).
- Se ha superado la temperatura ambiente de la tarjeta de potencia especificada (dependiente de la potencia).
- Se ha superado la temperatura ambiente de la tarjeta de control especificada.

Una vez que el ventilador se inicie, funciona durante al menos 10 minutos.

Tuberías externas

Si se añaden tuberías externas adicionales al armario Rittal, calcule la caída de presión en las tuberías. Utilice la *Ilustración 3.2*, la *Ilustración 3.3* y la *Ilustración 3.4* para reducir la potencia del convertidor de frecuencia conforme a la caída de presión.

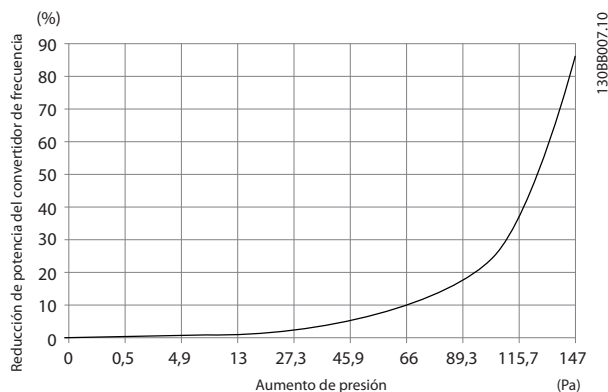


Ilustración 3.2 Reducción de potencia en protección D frente a cambio de presión Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 450 cfm (765 m³/h)

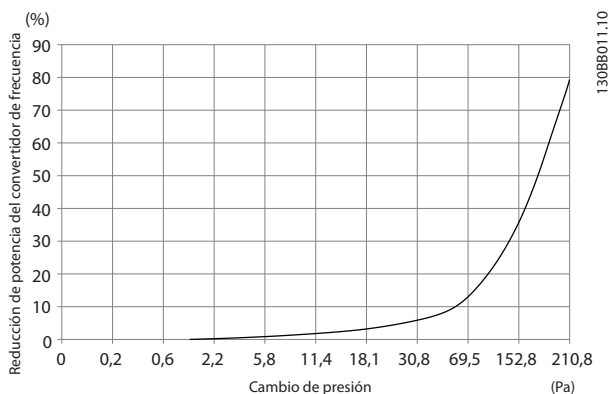


Ilustración 3.3 Reducción de potencia en protección E frente a cambio de presión Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 850 cfm (1445 m³/h)

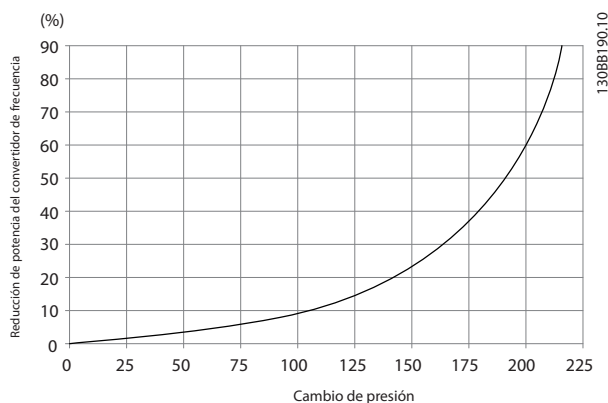
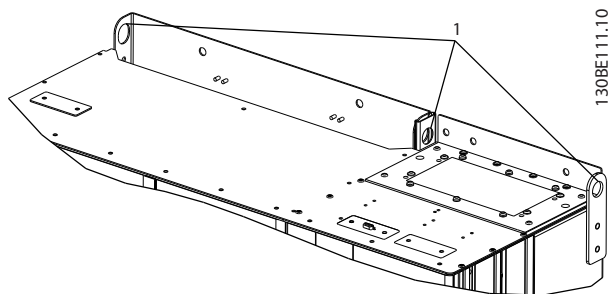


Ilustración 3.4 Reducción de potencia en protección F frente a cambio de presión Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 580 cfm (985 m³/h)

3

3.3.2 Elevación

Eleve el convertidor de frecuencia mediante las argollas de elevación dispuestas para tal fin. Para todos los bastidores D, utilice una barra para evitar doblar las anillas de elevación del convertidor de frecuencia.



1	Anillas de elevación
---	----------------------

Ilustración 3.5 Método de elevación recomendado para alojamientos de tamaño D1n/D2n

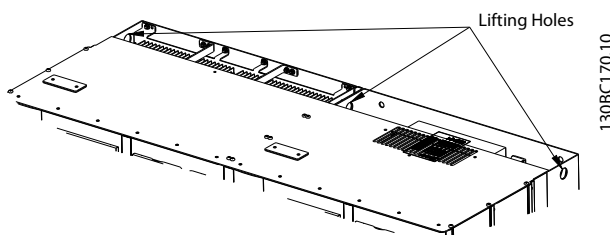
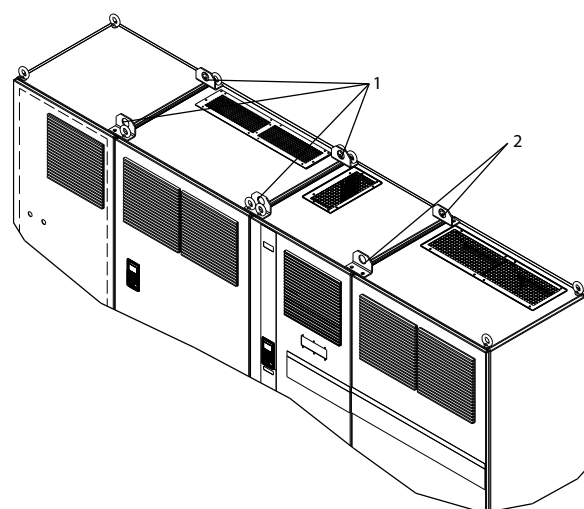


Ilustración 3.6 Método de elevación recomendado para alojamientos de tamaño E9

⚠️ ADVERTENCIA

La barra de elevación debe ser capaz de soportar el peso del convertidor de frecuencia. Consulte el capítulo 8.2 Dimensiones mecánicas para conocer el peso de los diferentes tipos de alojamientos. El diámetro máximo para la barra es de 2,5 cm (1 in). El ángulo existente entre la parte superior del convertidor de frecuencia y el cable de elevación debe ser de 60° o más.



1	Anillas de elevación para el filtro
2	Anillas de elevación para el convertidor de frecuencia

Ilustración 3.7 Método de elevación recomendado para alojamientos de tamaño F18

AVISO!

La barra de reparto también es un medio adecuado para elevar el bastidor F.

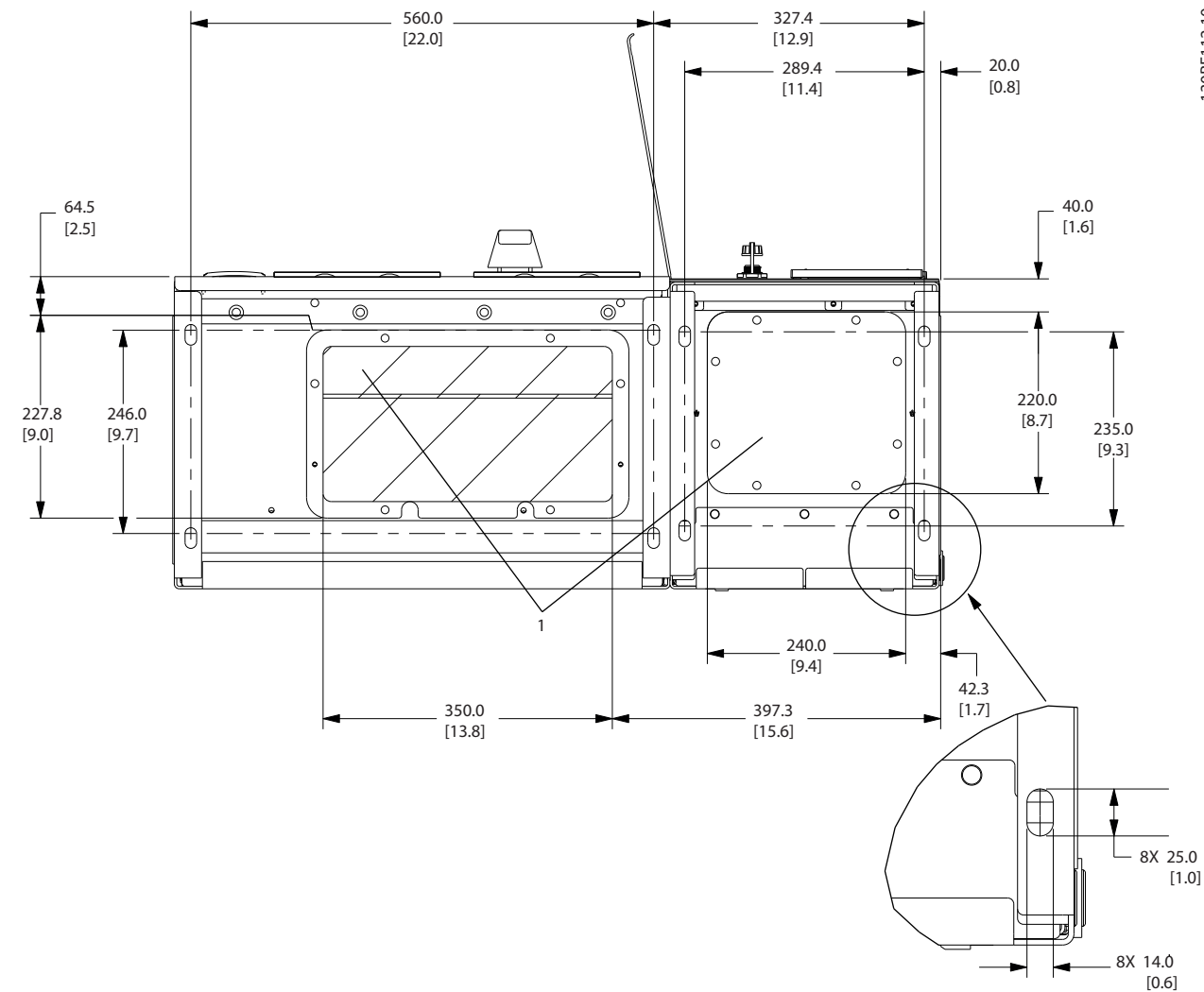
AVISO!

El pedestal F18 se empaqueta por separado y se incluye en el envío. Monte el convertidor de frecuencia en el pedestal en su lugar definitivo. El pedestal permite un flujo de aire y una refrigeración adecuados.

3.3.3 Entrada de cable y anclaje

Los cables se introducen en la unidad a través de los orificios de la placa de prensacables situados en la parte inferior. La *Ilustración 3.8*, la *Ilustración 3.9*, la *Ilustración 3.10* y la *Ilustración 3.11* muestran las ubicaciones de las entradas de prensacables y vistas detalladas con las dimensiones de los orificios de anclaje.

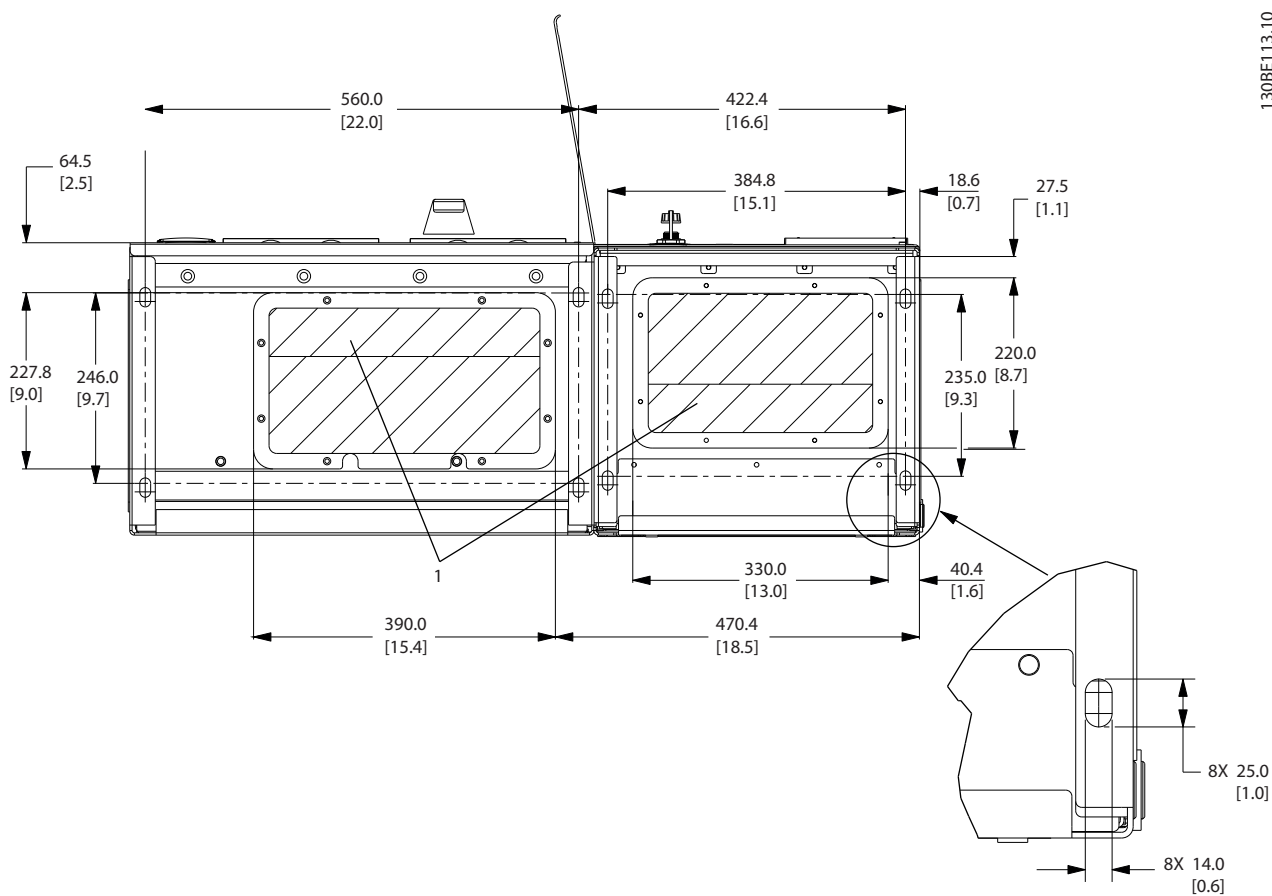
Vista inferior, D1n/D2n



1	Ubicaciones de las entradas de cable
---	--------------------------------------

Ilustración 3.8 Diagrama de entrada de cables, protección de tamaño D1n

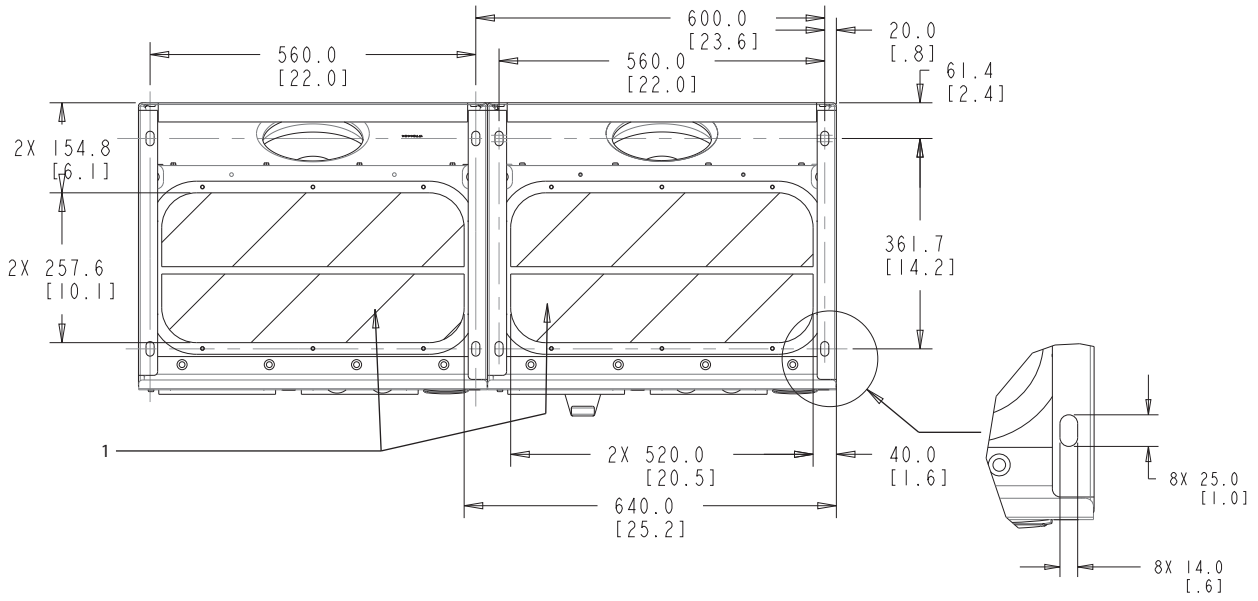
3



1	Ubicaciones de las entradas de cable
---	--------------------------------------

Ilustración 3.9 Diagrama de entrada de cables, protección de tamaño D2n

Vista inferior, alojamiento de tamaño E9



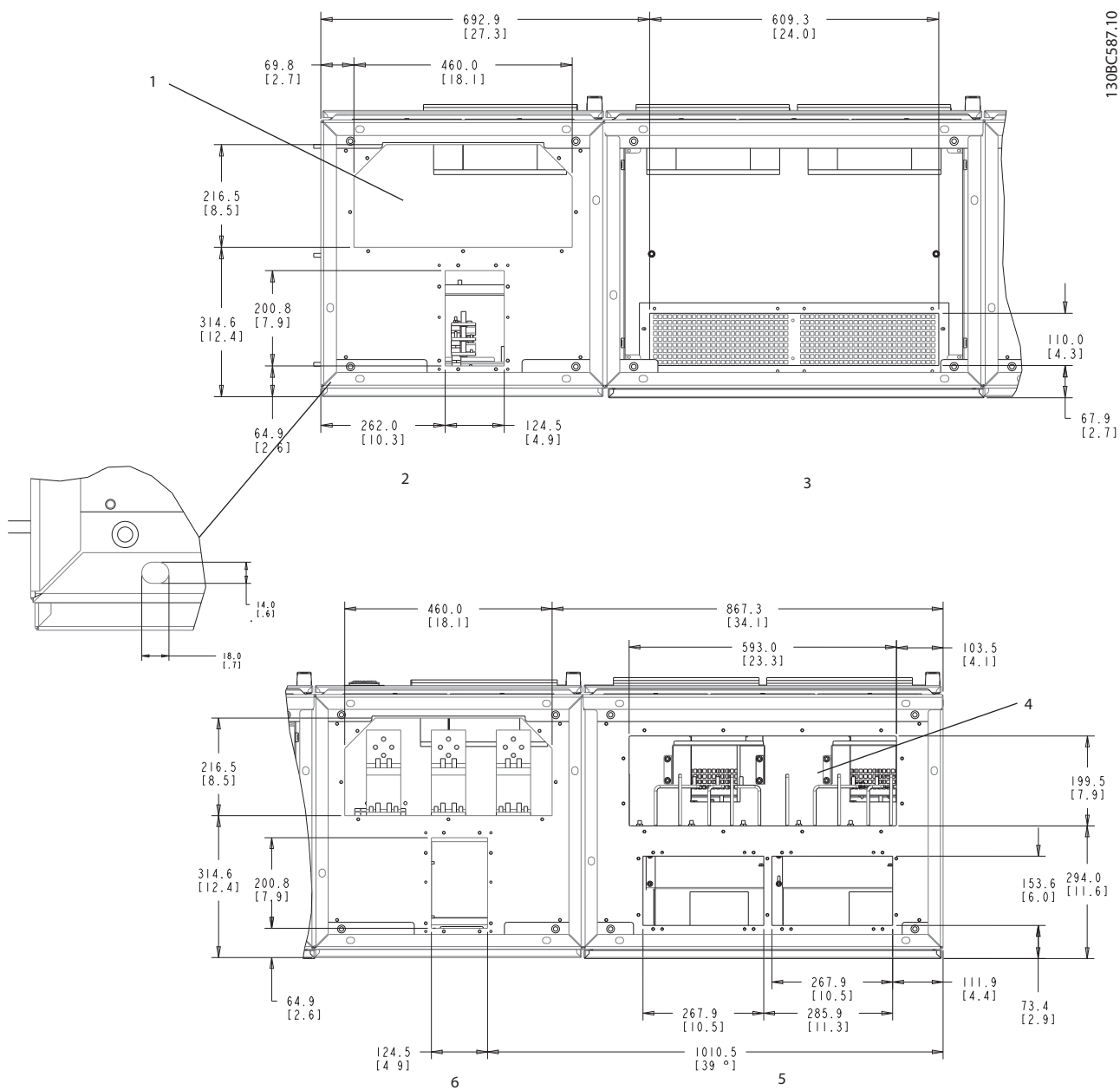
3

1	Ubicaciones de las entradas de cable
---	--------------------------------------

Ilustración 3.10 Diagrama de entrada de cables, E9

Vista inferior, F18

3



1	Entrada del cable de red	4	Entrada de cable de motor
2	Alojamiento de las opciones	5	Alojamiento del inversor
3	Protección para filtro	6	Protección para rectificador

Ilustración 3.11 Diagrama de entrada de cables, F18

3.3.4 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D1n/D2n

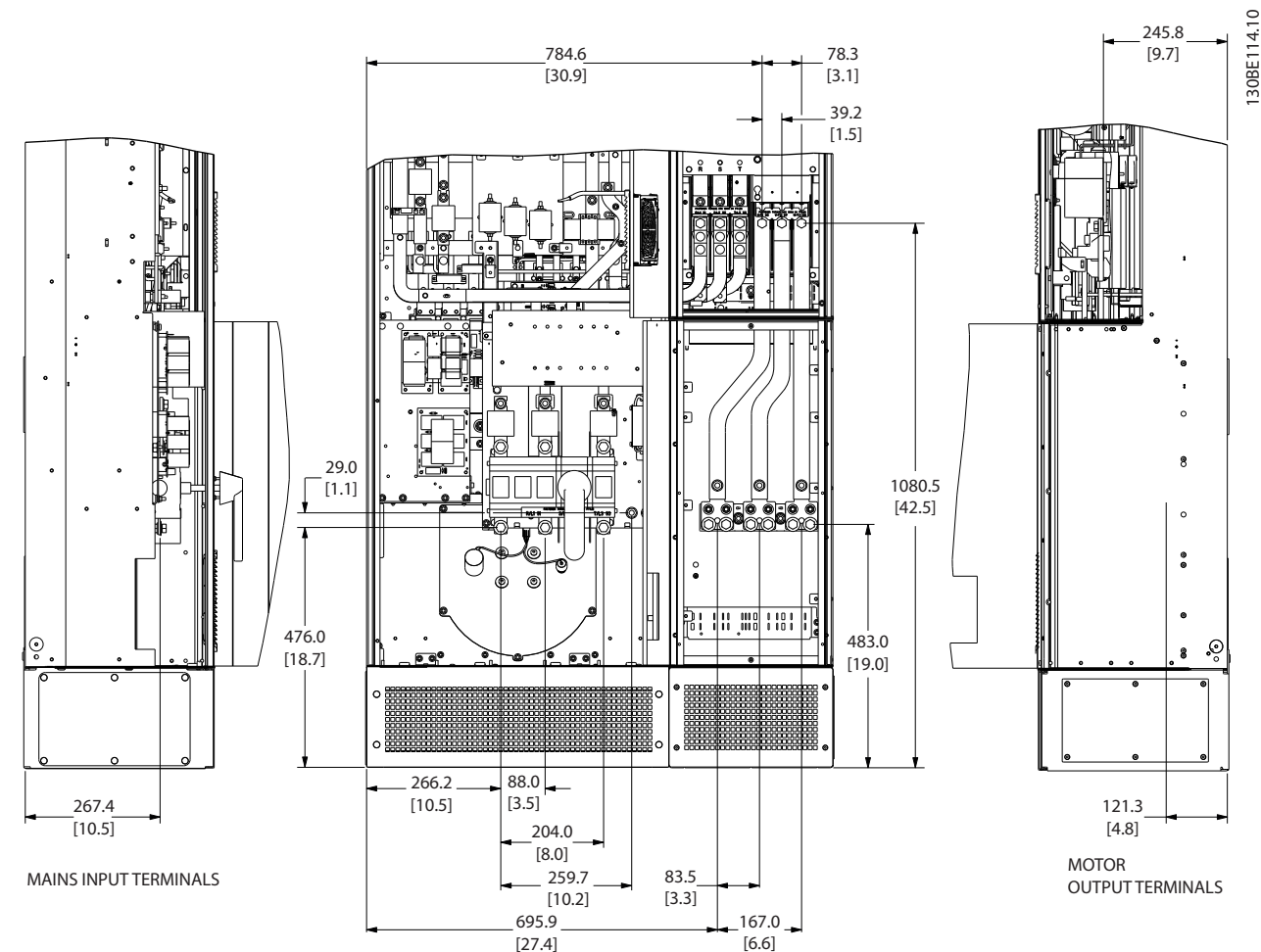


Ilustración 3.12 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D1n

3

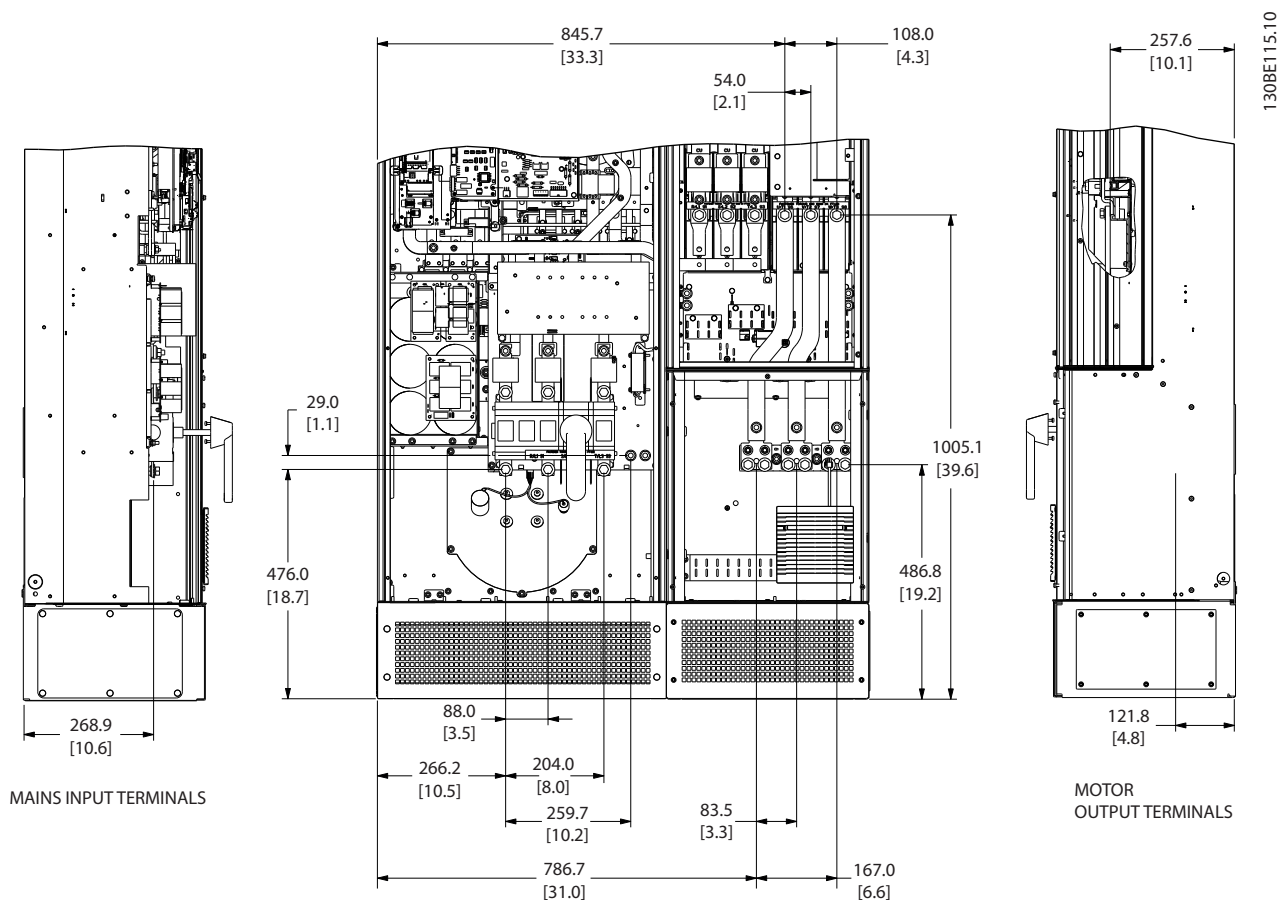


Ilustración 3.13 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D2n

Permite un radio de doblado de los cables de alimentación pesados.

AVISO!

Todos los bastidores D están disponibles con terminales de entrada, fusible o interruptor de desconexión de serie.

3.3.5 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño E9

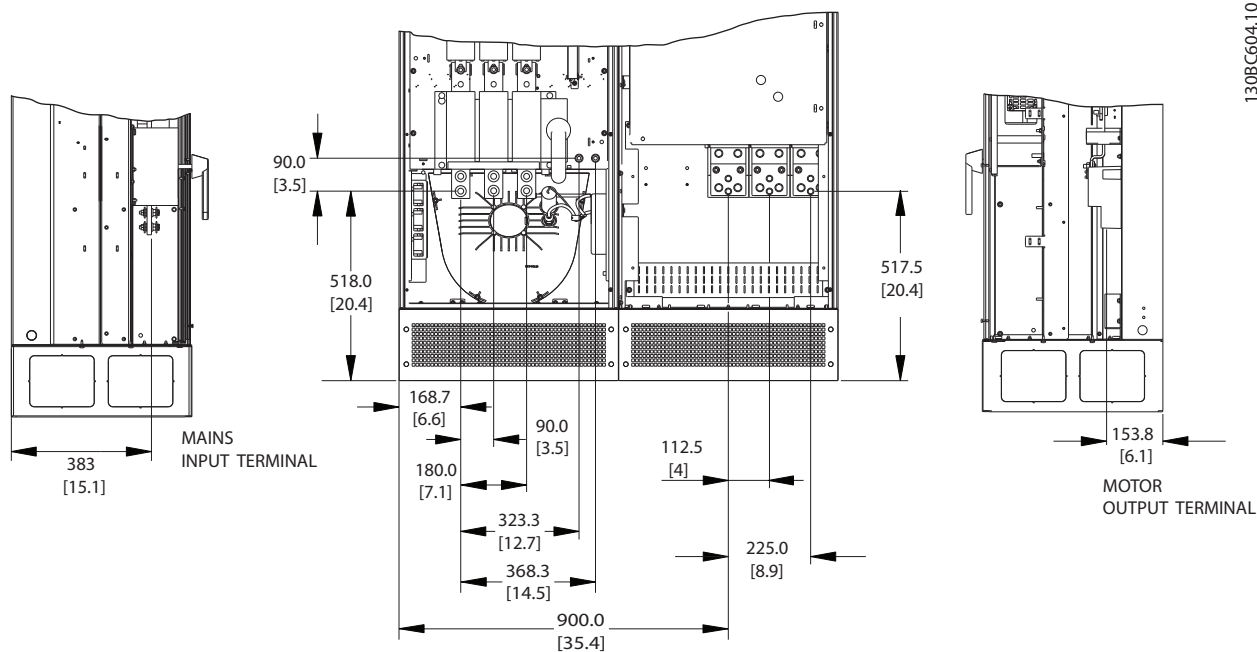


Ilustración 3.14 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño E9

Permite un radio de doblado de los cables de alimentación pesados.

AVISO!

Todos los bastidores E están disponibles con terminales de entrada, fusible o interruptor de desconexión de serie.

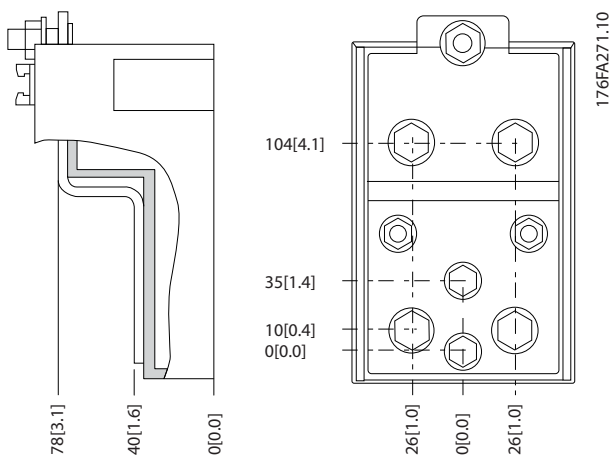


Ilustración 3.15 Detalle de los diagramas de terminales

3.3.6 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño F18

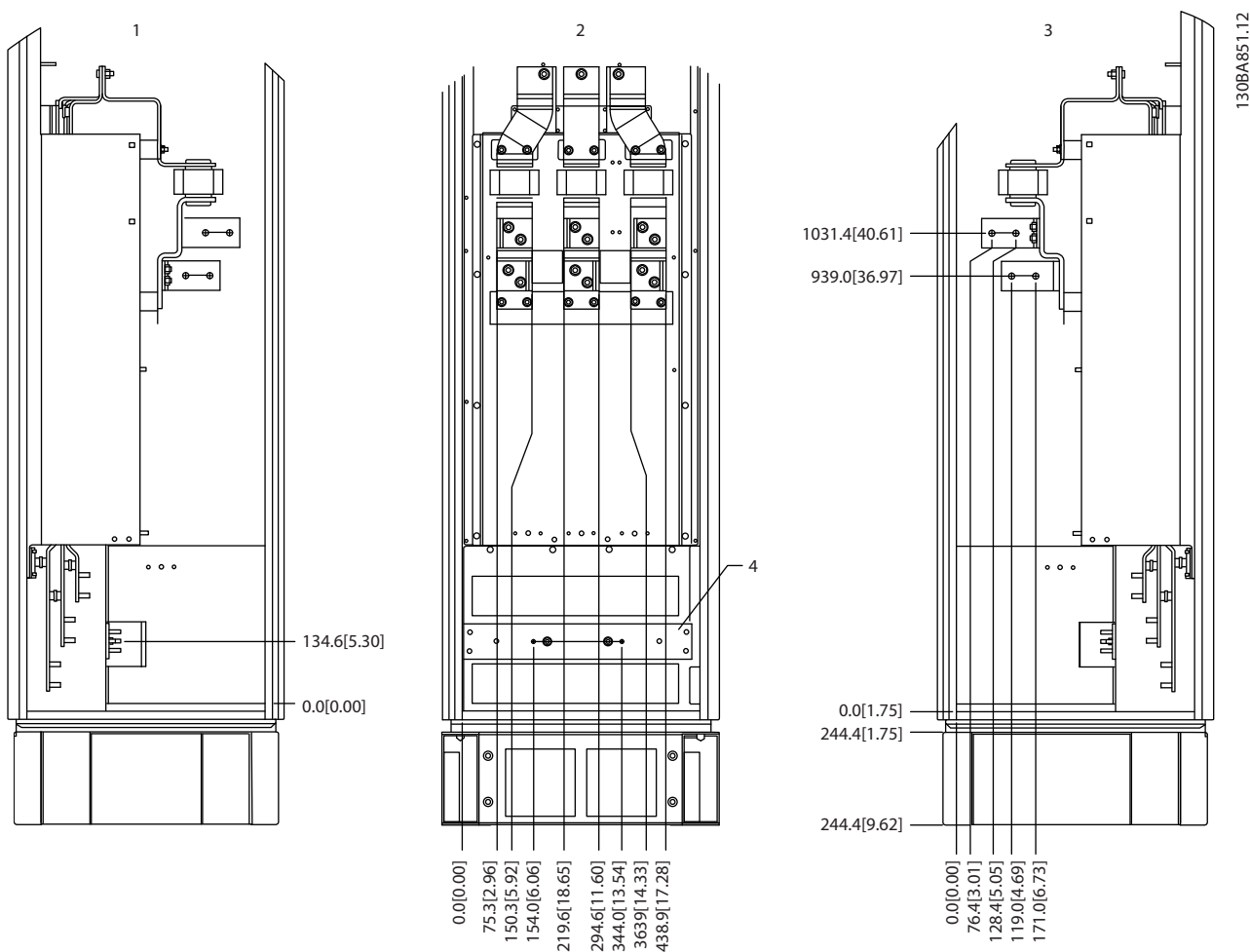
Al diseñar el acceso para los cables, tenga en cuenta las posiciones de los terminales.

3

Las unidades de bastidor F disponen de cuatro armarios bloqueados:

- Armario de opciones de entrada (no es opcional para LHD)
- Armario del filtro
- Armario del rectificador
- Armario del inversor

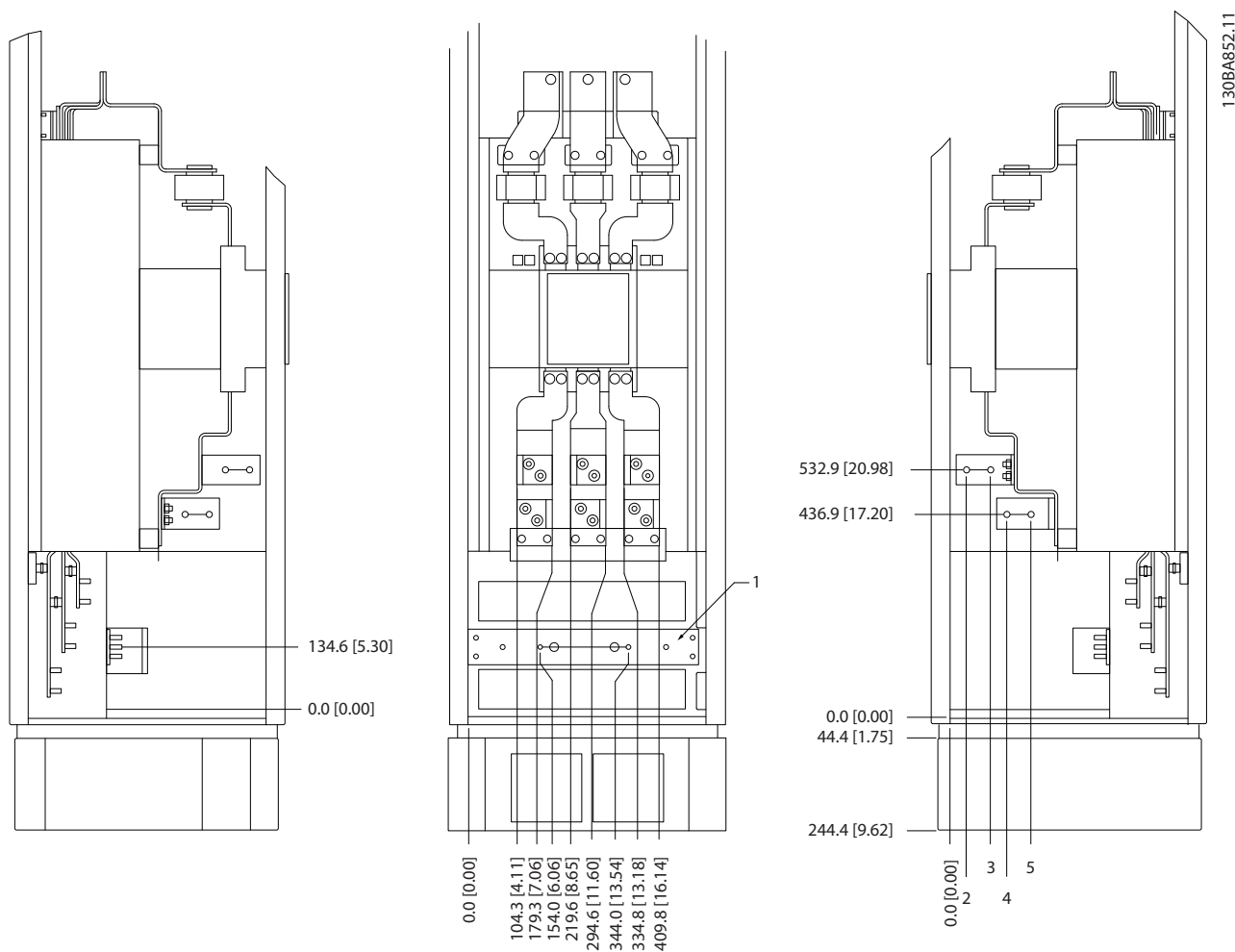
Consulte el capítulo 1.3.3 *Dibujos de despiece* para ver los despieces de cada armario. Las entradas de red se encuentran en el armario de opciones de entrada, que conduce la alimentación hasta el rectificador a través de las barras conductoras de interconexión. La salida de la unidad se efectúa desde el armario del inversor. En el armario del rectificador no existe ningún terminal de conexión. No se muestran las barras conectoras de interconexión.



1	Corte de sección del lado derecho	3	Corte de sección del lado izquierdo
2	Vista frontal	4	Barra de conexión a tierra

Ilustración 3.16 Armario de opciones de entrada, alojamiento de tamaño F18 (solo fusibles)

La placa prensacables está 42 mm por debajo del nivel 0. Se muestran las vistas delantera, lateral izquierda y lateral derecha.



3

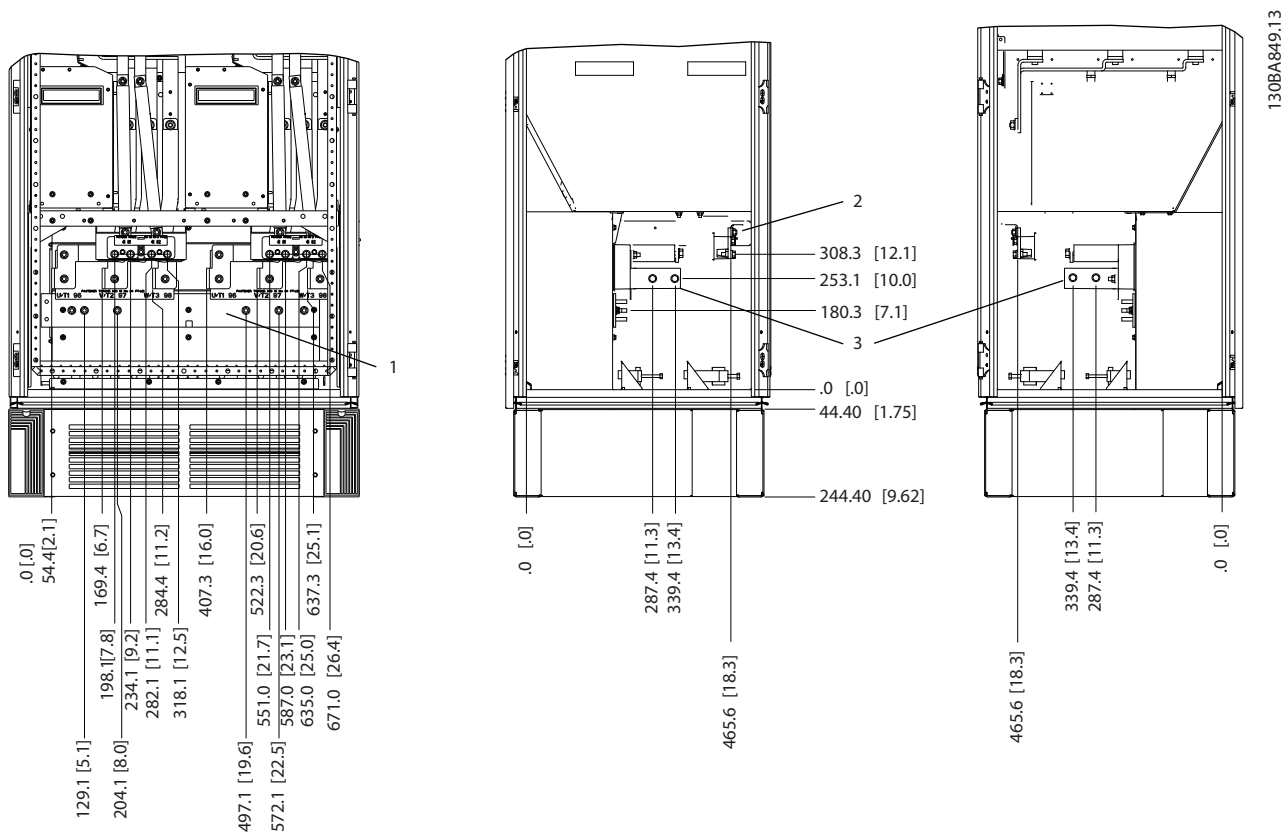
	500 kW ¹⁾ (mm [in])	560-710 kW ¹⁾ (mm [in])
1	Barra de conexión a tierra	
2	34,9 [1,4]	46,3 [1,8]
3	86,9 [3,4]	98,3 [3,9]
4	122,2 [4,8]	119 [4,7]
5	174,2 [6,9]	171 [6,7]

1) La ubicación de la desconexión y las dimensiones relacionadas varían en función de la clasificación en kilovatios.

Ilustración 3.17 Armario de opciones de entrada con magnetotérmico, alojamiento de tamaño F18

La placa prensables está 42 mm por debajo del nivel 0. Se muestran las vistas delantera, lateral izquierda y lateral derecha.

3



1	Vista frontal
2	Vista del lado izquierdo
3	Vista del lado derecho

Ilustración 3.18 Armario de inversor, alojamiento de tamaño F18

La placa prensacables está 42 mm por debajo del nivel 0. Se muestran las vistas delantera, lateral izquierda y lateral derecha.

3.3.7 Par

Es obligatorio un par correcto para todas las conexiones eléctricas. Los valores correctos se enumeran en la *Tabla 3.2*. Un par inadecuado se traduce en una conexión eléctrica deficiente. Utilice una llave dinamométrica para asegurar que el par de apriete sea el correcto.

Tamaño de la protección	Terminal	Par [Nm] (in-lb)	Tamaño de perno
D	Red Motor	19–40 (168–354)	M10
	Freno Regen	8,5-20,5 (75-181)	M8
E	Red Motor Freno	19–40 (168–354)	M10
	Regen	8,5-20,5 (75-181)	M8
F	Red Motor	19–40 (168–354)	M10
	Freno	8,5-20,5 (75-181)	M8
	Regen	8,5-20,5 (75-181)	M8

Tabla 3.2 Par para los terminales

4 Instalación eléctrica

4.1 Instrucciones de seguridad

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

4

ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

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

- Coloque los cables del motor de salida separados o
- utilice cables apantallados.

PRECAUCIÓN

RIESGO DE DESCARGA

El convertidor de frecuencia puede generar una intensidad de CC en los conductores de PE. Si no se sigue la recomendación, es posible que el RCD no proporcione la protección prevista.

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

Protección de sobreintensidad

- En aplicaciones con varios motores, es necesario un equipo de protección adicional entre el convertidor de frecuencia y el motor, como

protección contra cortocircuitos o protección térmica del motor.

- Se necesita un fusible de entrada para proporcionar protección de sobreintensidad y contra cortocircuitos. Si no vienen instalados de fábrica, los fusibles deben ser suministrados por el instalador. Consulte los valores nominales máximos de los fusibles en el *capítulo 8.4 Fusibles*.

Tipo de cables y clasificaciones

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

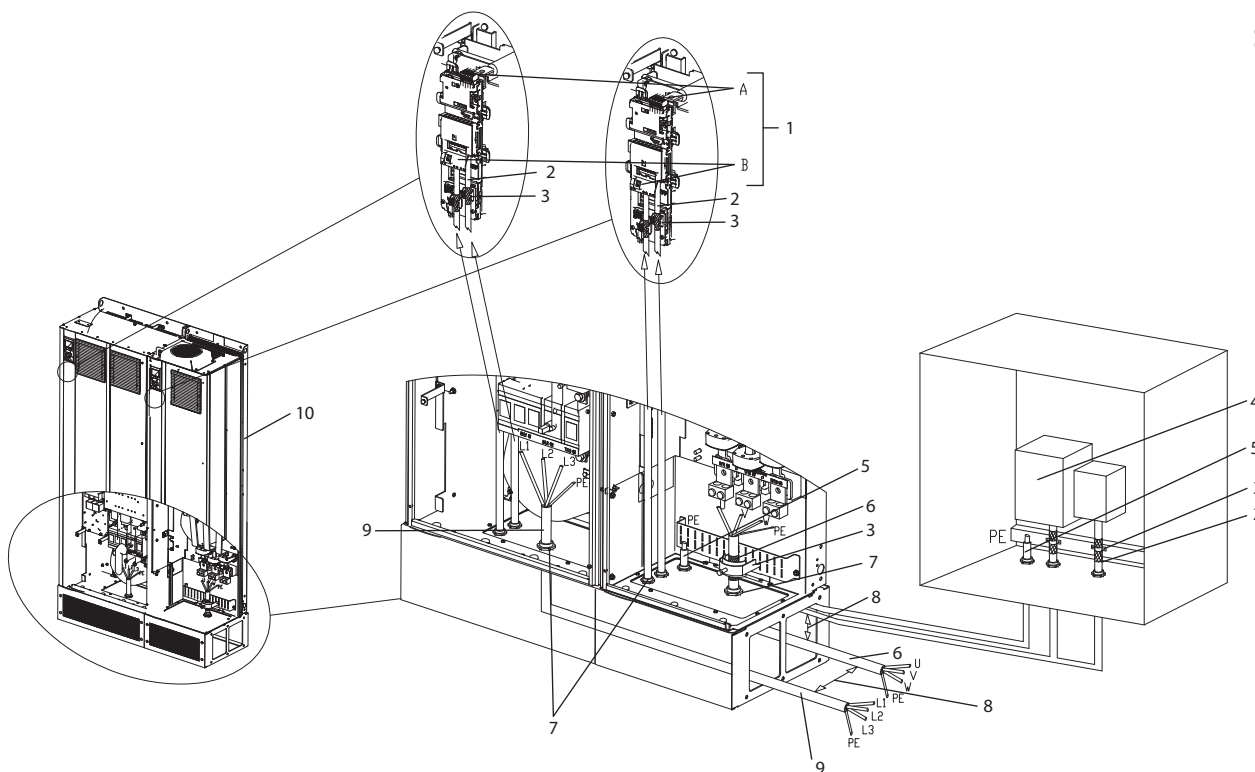
Consulte el *capítulo 8.3 Especificaciones técnicas generales* para obtener información sobre los tamaños y tipos de cable recomendados.

4.2 Compatibilidad electromagnética (CEM)

Para conseguir una instalación conforme a EMC, siga las instrucciones que se proporcionan en *capítulo 4.4 Toma de tierra*, *capítulo 4.3 Conexiones de potencia*, *capítulo 4.8 Cableado de control*, *capítulo 4.6 Conexión del motor*, , y .

4.2.1 Interferencia CEM

130BC644.10



1	Puntos de terminación controlados por el cliente: opciones A y B	6	Cable de salida del motor, trifásico con toma de tierra de seguridad (no apantallado)
2	Cableado de control apantallado	7	Prensacables
3	Abrazadera de cable	8	Espacio libre, 200 mm como mínimo
4	Entrada de control del cliente	9	Cable de entrada de red, trifásico con toma de tierra de seguridad (no apantallado)
5	Cable de equalización de potencial [16 mm ² como mínimo]	10	Convertidor de frecuencia de bajos armónicos (LHD)

Ilustración 4.1 Instalación correcta en cuanto a CEM

AVISO!

Interferencia CEM

Utilice cables apantallados para el cableado de control y del motor. Separe el cable de entrada de red, el cable de motor y el cableado de control del convertidor de bajos armónicos. Se requiere un espacio libre mínimo de 200 mm (7,9 in) entre los cables de control, del motor y de potencia. Aumente al máximo el espacio libre a fin de reducir al mínimo las emisiones CEM. Esto reduce el riesgo de interferencia entre el convertidor de bajos armónicos y otros dispositivos electrónicos.

4.3 Conexiones de potencia

AVISO!

Cables, información general

Todos los cableados deben cumplir las normas locales y nacionales sobre las secciones transversales de cables y la temperatura ambiente. Para las aplicaciones UL se requieren conductores de cobre de 75 °C. En aplicaciones no UL, los conductores de cobre de 75 y 90 ° son térmicamente aceptables.

Las conexiones para los cables de alimentación están situadas como en la *Ilustración 4.2*. Dele a la sección transversal del cable unas dimensiones conformes a las intensidades nominales y a la legislación local. Consulte el *capítulo 8.3.1 Longitudes y secciones transversales de cable* para obtener más información.

Para la protección del convertidor de frecuencia, utilice los fusibles recomendados, en caso de que no estén incorporados. Las recomendaciones de fusibles se encuentran en el *capítulo 8.4 Fusibles*. Asegúrese de que el fusible se ajuste a las normativas locales.

Si está incluido, la conexión de red se conectará al interruptor de red.

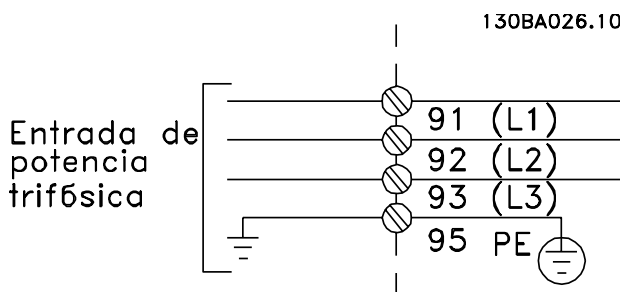


Ilustración 4.2 Conexiones de cable de alimentación

AVISO!

Para ajustarse a las especificaciones de emisión CEM, se recomiendan cables apantallados/blindados. Si se utiliza un cable no apantallado / no blindado, consulte el *capítulo 4.7.3 Cableado de alimentación y de control para cables no apantallados*.

Consulte el *capítulo 8 Especificaciones* para elegir las dimensiones correctas de sección transversal y longitud del cable de motor.

Apantallamiento de los cables

Evite la instalación con extremos de pantalla retorcidos (cables de pantalla retorcidos y embornados). Eliminan el efecto de apantallamiento a frecuencias elevadas. Si necesita interrumpir el apantallamiento para instalar un aislamiento de motor o un contactor de motor, continúe el apantallamiento con la menor impedancia de AF posible.

Conecte el apantallamiento del cable de motor a la placa de desacoplamiento del convertidor de frecuencia y a la carcasa metálica del motor.

Realice las conexiones del apantallamiento con la mayor superficie posible (abrazadera de cables). Utilice los dispositivos de instalación del convertidor de frecuencia.

Longitud y sección transversal del cable

Las pruebas de CEM efectuadas en el convertidor de frecuencia se han realizado con una longitud de cable determinada. Para reducir el nivel de interferencias y las corrientes de fuga, mantenga el cable de motor tan corto como sea posible.

Frecuencia de conmutación

Si los convertidores de frecuencia se utilizan con filtros senoidales para reducir el ruido acústico de un motor, ajuste la frecuencia de conmutación conforme al *parámetro 14-01 Switching Frequency*.

Número de terminal	96	97	98	99	
	U	V	W	PE ¹⁾	Tensión del motor un 0-100 % de la tensión de red. 3 cables que salen del motor
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Conexión en triángulo
	W2	U2	V2		6 cables que salen del motor
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Conexión en estrella U2, V2 y W2 U2, V2 y W2 tienen que interconectarse de forma independiente.

Tabla 4.1 Conexiones de terminal

1) Conexión a tierra de protección

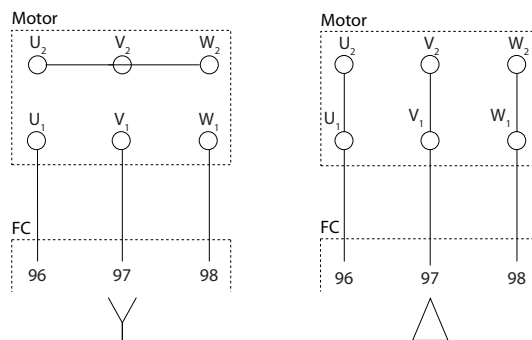


Ilustración 4.3 Configuraciones de terminales Y y en triángulo

175ZA114.11

4.4 Toma de tierra

⚠️ ADVERTENCIA

¡PELIGRO POR TOMA DE TIERRA!

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

AVISO!

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

- Siga todas las normas locales y nacionales para una conexión eléctrica a tierra adecuada para el equipo.
- Establezca una conexión a tierra de protección correcta para un equipo con corrientes de puesta a tierra superiores a 3,5 mA. Consulte el capítulo 4.4.1 *Corriente de fuga (>3,5 mA)*.
- Se necesita un cable de puesta a tierra específico para el cableado de control, de la potencia de entrada y de potencia del motor.
- Utilice las abrazaderas suministradas con el equipo para una correcta conexión a tierra.
- No conecte a tierra un convertidor de frecuencia unido a otro en un sistema de «cadena».
- Las conexiones del cable a tierra deben ser lo más cortas que sea posible.
- Utilice un cable con muchos filamentos para reducir el ruido eléctrico.
- Observe los requisitos de cableado del fabricante del motor.

4.4.1 Corriente de fuga (>3,5 mA)

Siga las normas locales y nacionales sobre la conexión protectora a tierra del equipo con una corriente de fuga >3,5 mA. La tecnología del convertidor de frecuencia implica una conmutación de alta frecuencia con alta potencia. Esto genera una corriente de fuga en la conexión a tierra. Es posible que una intensidad a tierra en los terminales de potencia de salida del convertidor de frecuencia contenga un componente de CC que pueda

cargar los condensadores de filtro y provocar una intensidad a tierra transitoria. La corriente de fuga a tierra depende de las diversas configuraciones del sistema, incluido el filtro RFI, los cables del motor apantallados y la potencia del convertidor de frecuencia.

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

- Cable de toma a tierra de 10 mm² como mínimo.
- Dos cables de conexión a tierra independientes que cumplan con las normas de dimensionamiento.

Para obtener más información, consulte el apartado 543.7 de la norma EN 60364-5-54.

4.5 Opciones de entrada

4.5.1 Protección adicional (RCD)

Los relés ELCB, las conexiones a tierra de protección múltiple o las tomas a tierra estándar proporcionan una protección adicional si se cumplen las normas de seguridad locales.

En caso de un fallo a tierra, se genera un componente de CC en la corriente de fallo.

Si se utilizan relés ELCB, cumpla la normativa local. Los relés deben ser adecuados para proteger equipos trifásicos con un puente rectificador y para una pequeña descarga en el momento de la conexión.

4.5.2 Interruptor RFI

Alimentación de red aislada de tierra

Si la alimentación del convertidor de frecuencia proviene de una fuente de red aislada o de redes TT/TN-S conectadas a tierra, se recomienda desconectar el interruptor RFI mediante el *parámetro 14-50 RFI Filter* en el convertidor de frecuencia y el filtro. Para obtener más referencias, consulte CEI 364-3. Cuando se requiera un rendimiento de CEM óptimo, que haya motores conectados en paralelo o que la longitud del cable de motor sea superior a 25 m, se recomienda ajustar el *parámetro 14-50 RFI Filter* en [Activado].

En la posición Desactivado, se desconectan los condensadores RFI internos (condensadores de filtro) entre el alojamiento y el enlace de CC para evitar dañar el circuito intermedio y reducir las intensidades de capacidad de puesta a tierra (norma CEI 61800-3).

Consulte la nota sobre la aplicación *VLT en redes IT*. Es importante utilizar monitores de aislamiento que funcionen con componentes electrónicos de potencia (CEI 61557-8).

4

4.5.3 Cables apantallados

Es importante conectar los cables apantallados correctamente, para garantizar una alta inmunidad CEM y bajas emisiones.

La conexión se puede realizar usando prensacables o con abrazaderas:

- Prensacables CEM: pueden utilizarse prensacables disponibles comercialmente, para asegurar una óptima conexión desde el punto de vista de la CEM.
- Abrazadera de cable CEM: con la unidad se suministran abrazaderas que permiten una sencilla conexión.

4.6 Conexión del motor

4.6.1 Cable de motor

Conecte el motor a los terminales U/T1/96, V/T2/97 y W/T3/98 ubicados en el extremo derecho de la unidad. Conecte el terminal 99 a tierra. Con este convertidor de frecuencia, pueden utilizarse todos los tipos de motores trifásicos asíncronos estándar. Según los ajustes de fábrica, el motor gira en sentido horario con la salida del convertidor de frecuencia conectada del modo siguiente:

Número de terminal	Función
96, 97, 98	Red U/T1, V/T2 y W/T3
99	Tierra

Tabla 4.2 Funciones de terminales

- Terminal U/T1/96 conectado a la fase U.
- Terminal V/T2/97 conectado a la fase V.
- Terminal W/T3/98 conectado a la fase W.

El sentido de giro puede cambiarse invirtiendo dos fases en el cable de motor o modificando el ajuste del parámetro 4-10 *Motor Speed Direction*.

Puede realizarse la verificación de la rotación del motor mediante el parámetro 1-28 *Motor Rotation Check* y siguiendo los pasos que se indican en el display.

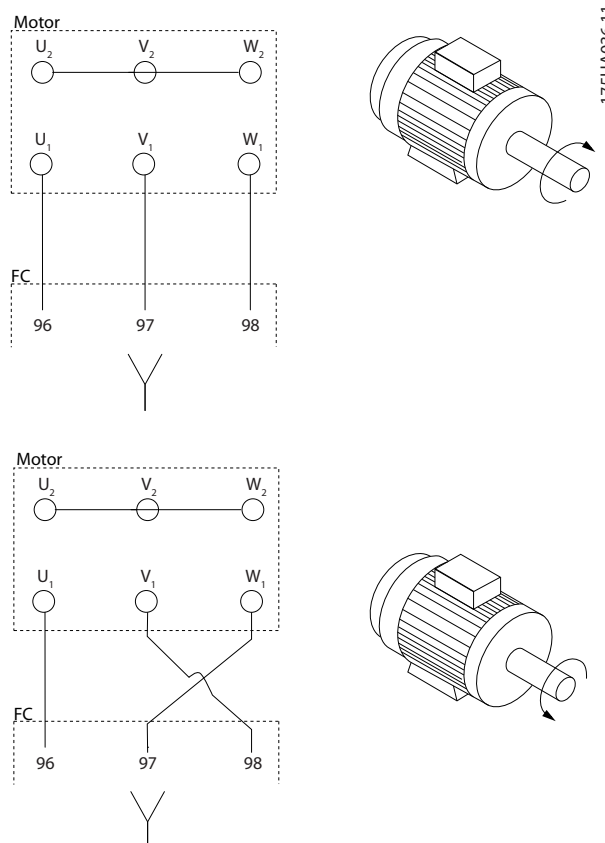


Ilustración 4.4 Verificación de la rotación del motor

Requisitos del bastidor F

Utilice los cables de fase del motor en cantidades múltiples de dos, es decir, 2, 4, 6 u 8 para tener el mismo número de cables conectados a ambos terminales del módulo del inversor. Es necesario que los cables tengan la misma longitud, dentro de un margen del 10 %, entre los terminales del módulo del inversor y el primer punto común de una fase. El punto común recomendado son los terminales del motor.

Requisitos para la caja de conexiones de salida

La longitud (2,5 m como mínimo) y el número de cables deben ser iguales desde cada módulo del inversor hasta el terminal común en la caja de conexiones.

AVISO!

Si una aplicación de actualización requiere un número desigual de cables por fase, consulte con el fabricante o utilice la opción de alojamiento lateral con entrada superior/inferior.

4.6.2 Cable de freno

Convertidores de frecuencia con opción de interruptor de freno instalada de fábrica.

(Únicamente de serie con la letra B en la posición 18 del código descriptivo).

El cable de conexión a la resistencia de freno debe estar apantallado y la longitud máxima desde el convertidor de frecuencia hasta la barra de CC está limitada a 25 m.

Número de terminal	Función
81, 82	Terminales de resistencia de freno

Tabla 4.3 Funciones de terminales

El cable de conexión a la resistencia de freno debe estar apantallado. Conecte el apantallamiento mediante abrazaderas de cable a la placa posterior conductora del convertidor de frecuencia y al armario metálico de la resistencia de freno.

Elija un cable de freno cuya sección transversal se adecue al par de frenado.

⚠️ ADVERTENCIA

Tenga en cuenta que pueden generarse tensiones de CC de hasta 790 V CC en los terminales, en función de la tensión de alimentación.

Requisitos del bastidor F

Conecte las resistencias de freno a los terminales de freno en cada módulo del inversor.

4.6.3 Aislamiento del motor

Para longitudes del cable de motor \leq la longitud del cable máxima, se recomienda la clasificación de los aislamientos enumerada en la *Tabla 4.4*. La tensión pico puede ser hasta el doble de la tensión de CC y 2,8 veces la tensión de red debido a los efectos de la línea de transmisión del cable de motor. Si un motor tiene una clasificación de aislamiento inferior, utilice un filtro dU/dt o senoidal.

Tensión nominal de red	Aislamiento del motor
$U_N \leq 420$ V	Estándar $U_{LL} = 1300$ V
420 V $< U_N \leq 500$ V	Reforzada $U_{LL} = 1600$ V

Tabla 4.4 Clasificaciones de aislamiento del motor recomendadas

4.6.4 Corrientes en los cojinetes del motor

Los motores con una clasificación de 110 kW o superior, combinados con convertidores de frecuencia, funcionan mejor con cojinetes aislados NDE (no acoplados) que eliminan las corrientes en los cojinetes provocadas por el tamaño del motor. Para reducir al mínimo las corrientes en el eje y los cojinetes del lado del convertidor de frecuencia (DE), es necesaria una conexión a tierra adecuada de:

- El convertidor de frecuencia.
- El motor.
- La máquina accionada por el motor.
- La conexión entre el motor y la máquina.

A pesar de que es raro que se produzca un fallo debido a las corrientes en los cojinetes, utilice las siguientes estrategias para reducir dicha posibilidad:

- Utilizar un cojinete aislado.
- Aplicar rigurosos procedimientos de instalación.
- Comprobar que el motor y el motor de carga estén alineados.
- Seguir estrictamente las directrices de instalación CEM.
- Reforzar la PE de modo que la impedancia de alta frecuencia sea inferior en la PE que los cables de alimentación de entrada
- Disponer una buena conexión de alta frecuencia entre el motor y el convertidor de frecuencia.
- Asegurarse de que la impedancia desde el convertidor de frecuencia hasta la tierra sea inferior que la impedancia de tierra de la máquina. Realizar una conexión a tierra directa entre el motor y el motor de carga.
- Aplicar un lubricante conductor.
- Equilibrar la tensión de línea con la conexión a tierra.
- Utilizar un cojinete aislado, como recomienda el fabricante del motor.

AVISO!

Normalmente, los fabricantes de prestigio incorporan de serie los cojinetes aislados en motores de este tamaño.

Si es necesario, y tras consultar con Danfoss:

- Reducir la frecuencia de conmutación de IGBT.
- Modificar la forma de onda del inversor, AVM de 60° frente a SFAVM.
- Instalar un sistema de conexión a tierra del eje o usar un acoplamiento aislante entre el motor y la carga.
- Usar el ajuste mínimo de velocidad, si es posible.
- Usar un filtro senoidal o dU/dt.

4.7 Conexión de red de CA

4.7.1 Conexión de red

Conecte la red a los terminales 91, 92 y 93 ubicados en el extremo izquierdo de la unidad. La tierra se conecta al terminal a la derecha del terminal 93.

Número de terminal	Función
91, 92, 93	Redes R/L1, S/L2 y T/L3
94	Tierra

Tabla 4.5 Funciones de terminales

Asegúrese de que se suministre la corriente necesaria al convertidor de frecuencia.

Si la unidad no dispone de fusibles incorporados, asegúrese de instalar los fusibles apropiados con la intensidad nominal adecuada.

4.7.2 Fuente de alimentación del ventilador externo

AVISO!

Aplicable únicamente a los alojamientos E y F.

Si el convertidor de frecuencia se alimenta con CC o el ventilador debe funcionar independientemente de la fuente de alimentación, utilice una fuente de alimentación externa. Realice la conexión en la tarjeta de potencia.

Número de terminal	Función
100, 101	Fuente de alimentación auxiliar S, T
102, 103	Fuente de alimentación interna S, T

Tabla 4.6 Funciones de terminales

El conector situado en la tarjeta de potencia proporciona la conexión de la línea de tensión para los ventiladores de refrigeración. Los ventiladores están conectados de fábrica para ser alimentados desde una línea común de CA (puentes entre 100-102 y 101-103). Si se necesita una fuente de alimentación externa, retire los puentes y conecte la alimentación a los terminales 100 y 101. Proteja con un fusible de 5 A. En aplicaciones UL, el fusible debe ser Littelfuse KLK-5 o equivalente.

4.7.3 Cableado de alimentación y de control para cables no apantallados

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

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

⚠️ PRECAUCIÓN

RENDIMIENTO COMPROMETIDO

El convertidor de frecuencia funciona de un modo menos eficiente si el cableado no está aislado de una manera apropiada. Para aislar el ruido de alta frecuencia, coloque los siguientes elementos en conductos metálicos independientes:

- Cableado de potencia
- Cableado del motor
- Cableado de control

Si no se aíslan estas conexiones, puede producirse una reducción del rendimiento del controlador y del equipo asociado.

Puesto que el cableado de potencia transporta pulsos eléctricos de alta frecuencia, es importante que la potencia de entrada y del motor vayan en conductos separados. Si el cableado de la potencia de entrada va por el mismo conducto que el cableado del motor, estos pulsos pueden acoplar el ruido eléctrico en la red de alimentación. Aísle el cableado de control del cableado de potencia de tensión alta. Consulte la *Ilustración 4.5*.

Cuando no se utilicen cables apantallados/blindados, deberán conectarse al menos tres conductos independientes al armario de opciones del panel.

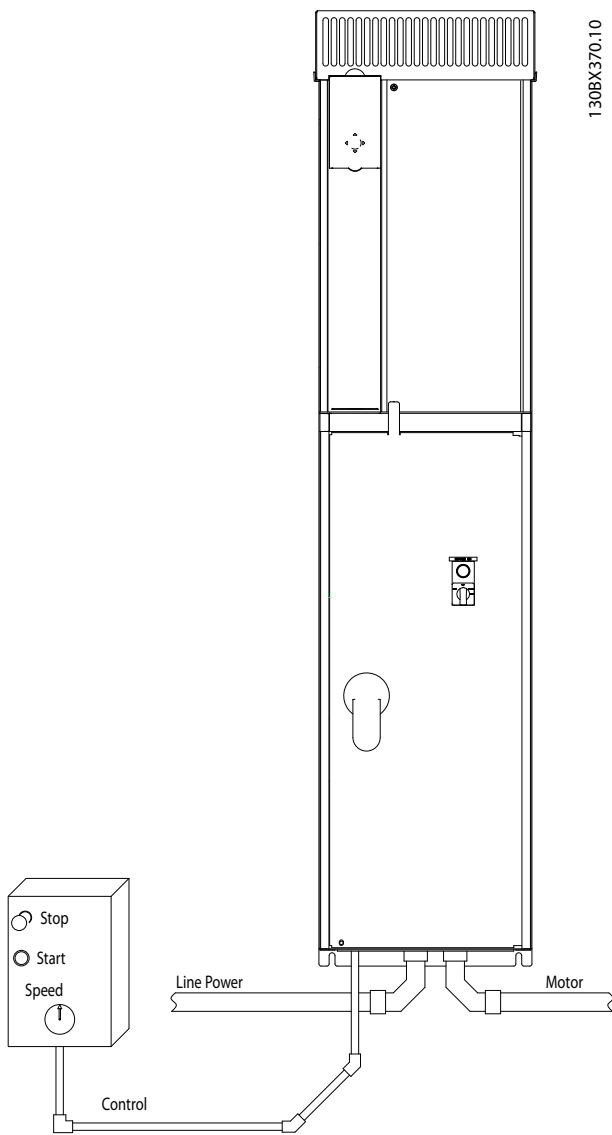


Ilustración 4.5 Ejemplo de instalación eléctrica correcta utilizando un conducto

4.7.4 Desconexiones de red

Tamaño de la protección	Potencia y tensión	Tipo
D	132-200 kW 380-500 V	OT400U12-9 o ABB OETL-NF400A
E	250 kW 380-500 V	ABB OETL-NF600A
E	315-400 kW 380-500 V	ABB OETL-NF800A
F	450 kW 380-500 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F	500-630 kW 380-500 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Tabla 4.7 Desconexiones de red recomendadas

4.7.5 Magnetotérmicos para bastidor F

Tamaño de la protección	Potencia y tensión	Tipo
F	450 kW 380-500 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
F	500-630 kW 380-500 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP

Tabla 4.8 Magnetotérmicos recomendados

4.7.6 Contactores de red del bastidor F

Tamaño de la protección	Potencia y tensión	Tipo
F	450-500 kW 380-500 V	Eaton XTCE650N22A
F	560-630 kW 380-500 V	Eaton XTCEC14P22B

Tabla 4.9 Contactores recomendados

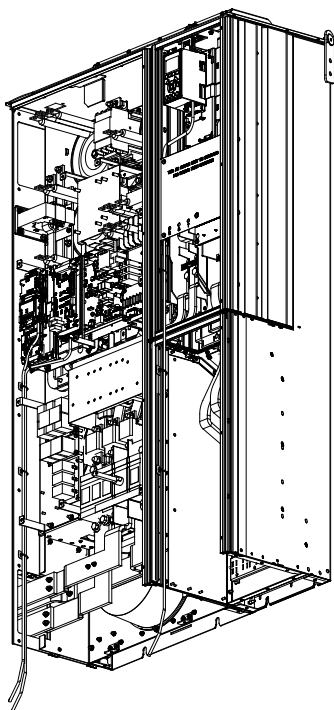
4.8 Cableado de control

4.8.1 Recorrido de los cables de control

Sujete todos los cables de control al recorrido designado para ellos, como se muestra en la *Ilustración 4.6*, la *Ilustración 4.7*, la *Ilustración 4.8* y la *Ilustración 4.9*. Recuerde conectar los apantallamientos de un modo correcto para asegurar una óptima inmunidad eléctrica.

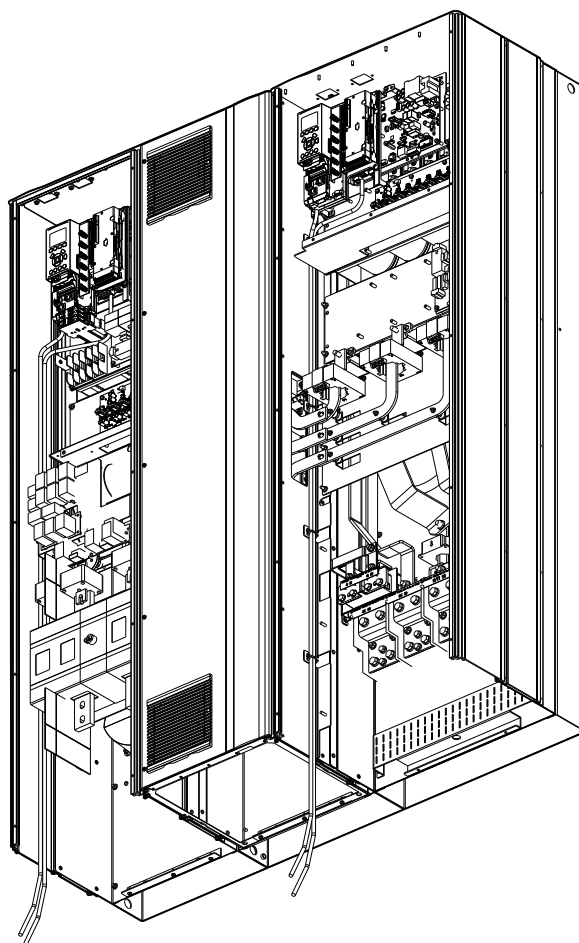
Conexión del bus de campo

Las conexiones se hacen a las opciones correspondientes de la tarjeta de control. Para obtener más información, consulte el manual correspondiente del bus de campo. El cable debe introducirse a través del punto de acceso superior o colocarse en el trayecto proporcionado en el interior del convertidor de frecuencia y sujetarse conjuntamente con otros cables de control (consulte la *Ilustración 4.6*, la *Ilustración 4.7* y la *Ilustración 4.8*).



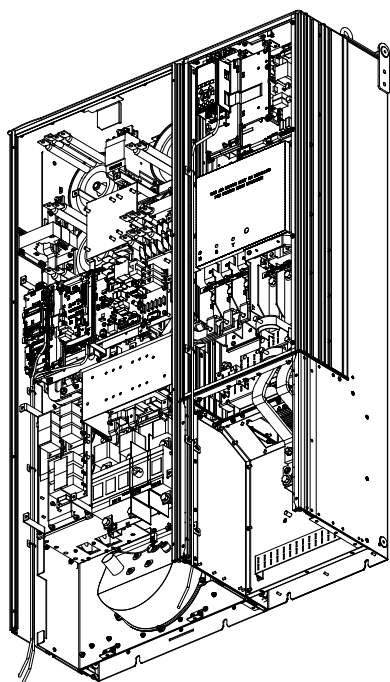
130BH136.10

Ilustración 4.6 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño D1n



130BB429.10

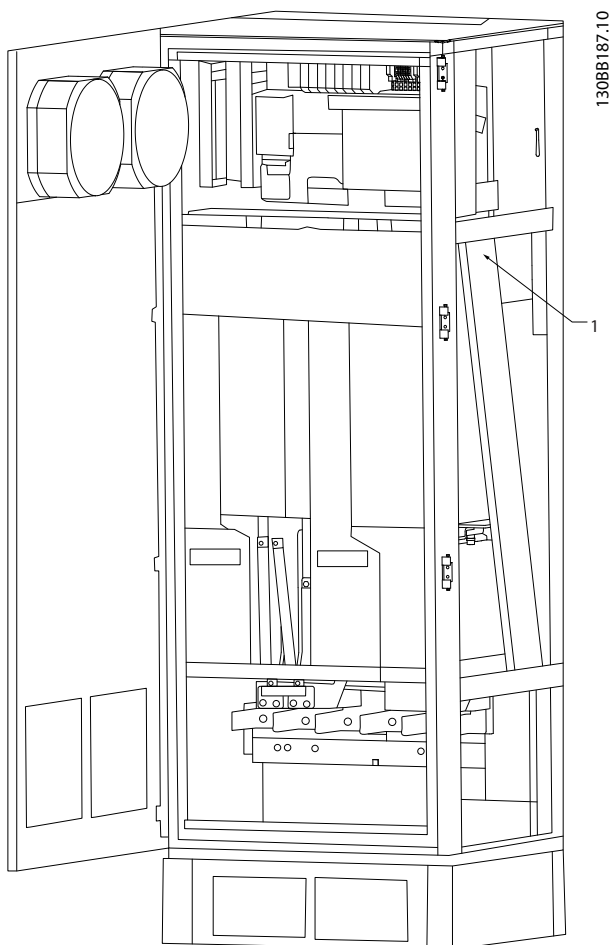
Ilustración 4.8 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño E9



130BB137.10

Ilustración 4.7 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño D2n

4



1 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en el interior del alojamiento del convertidor de frecuencia.

Ilustración 4.9 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño F18

4.8.2 Acceso a los terminales de control

Todos los terminales de los cables de control se encuentran debajo del LCP (tanto del LCP del filtro como del convertidor de frecuencia). Se accede a ellos abriendo la puerta de la unidad.

4.8.3 Instalación eléctrica, terminales de control

Para conectar el cable al terminal:

1. Pele unos 9 o 10 mm de aislante.

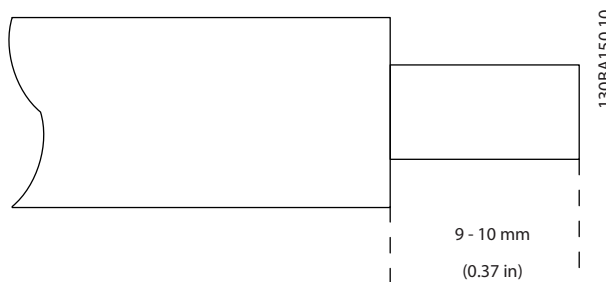


Ilustración 4.10 Longitud de retirada de aislante

2. Introduzca un destornillador (máximo 0,4 x 2,5 mm) en el orificio cuadrado.
3. Introduzca el cable en el orificio circular adyacente.

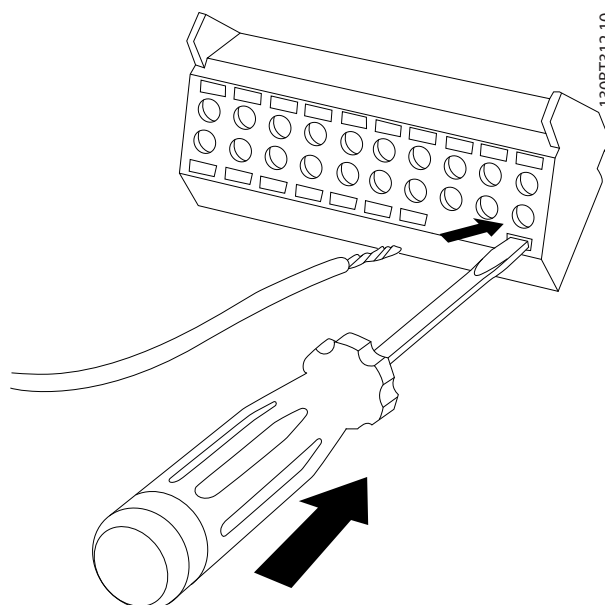


Ilustración 4.11 Introducción del cable en el bloque de terminales

4. Retire el destornillador. Ahora el cable está montado en el terminal.

Para quitar el cable del terminal:

1. Introduzca un destornillador (máximo 0,4 x 2,5 mm) en el orificio cuadrado.
2. Saque el cable.

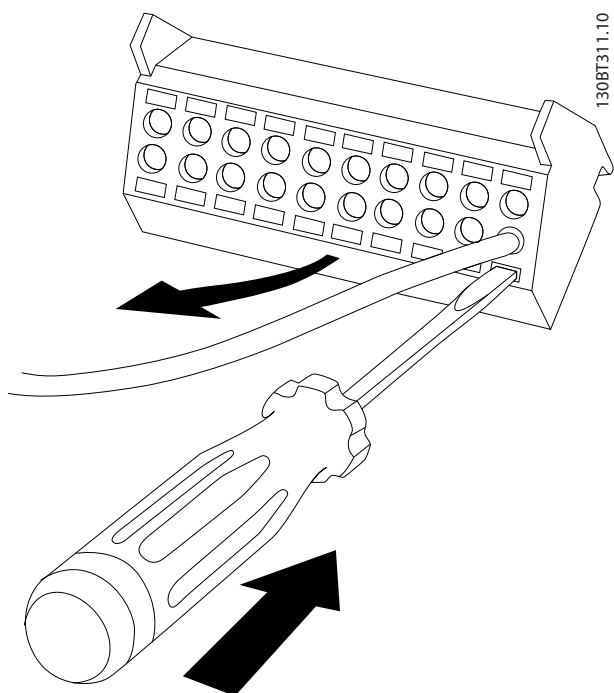


Ilustración 4.12 Retirada del destornillador tras la inserción del cable

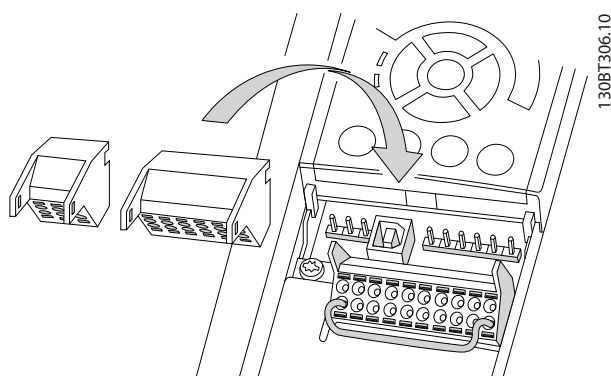
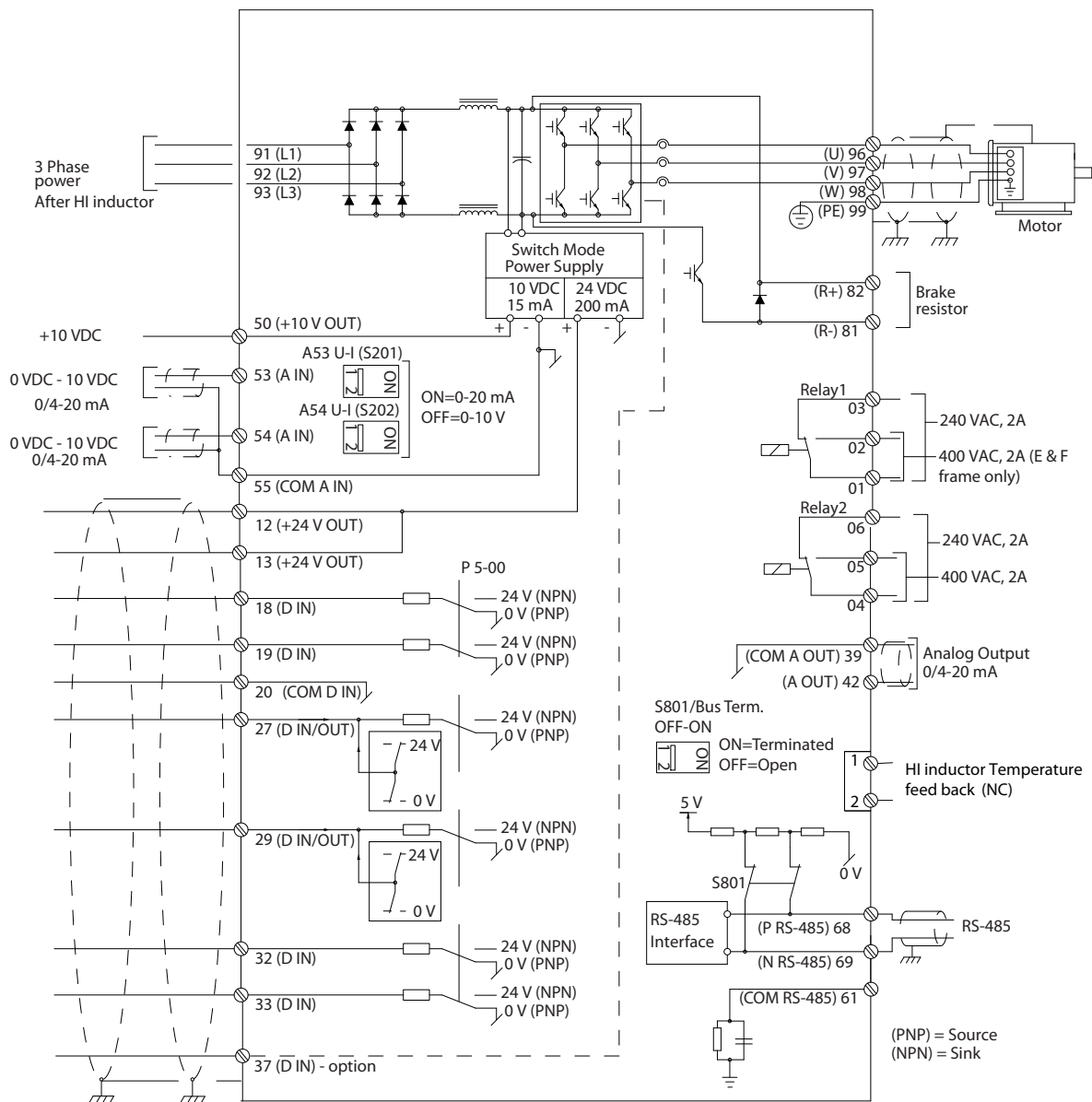


Ilustración 4.13 Ubicación de los terminales de control

4.8.4 Instalación eléctrica, cables de control

4



130BE195.10

Ilustración 4.14 Diagrama de terminales del lado del convertidor de frecuencia

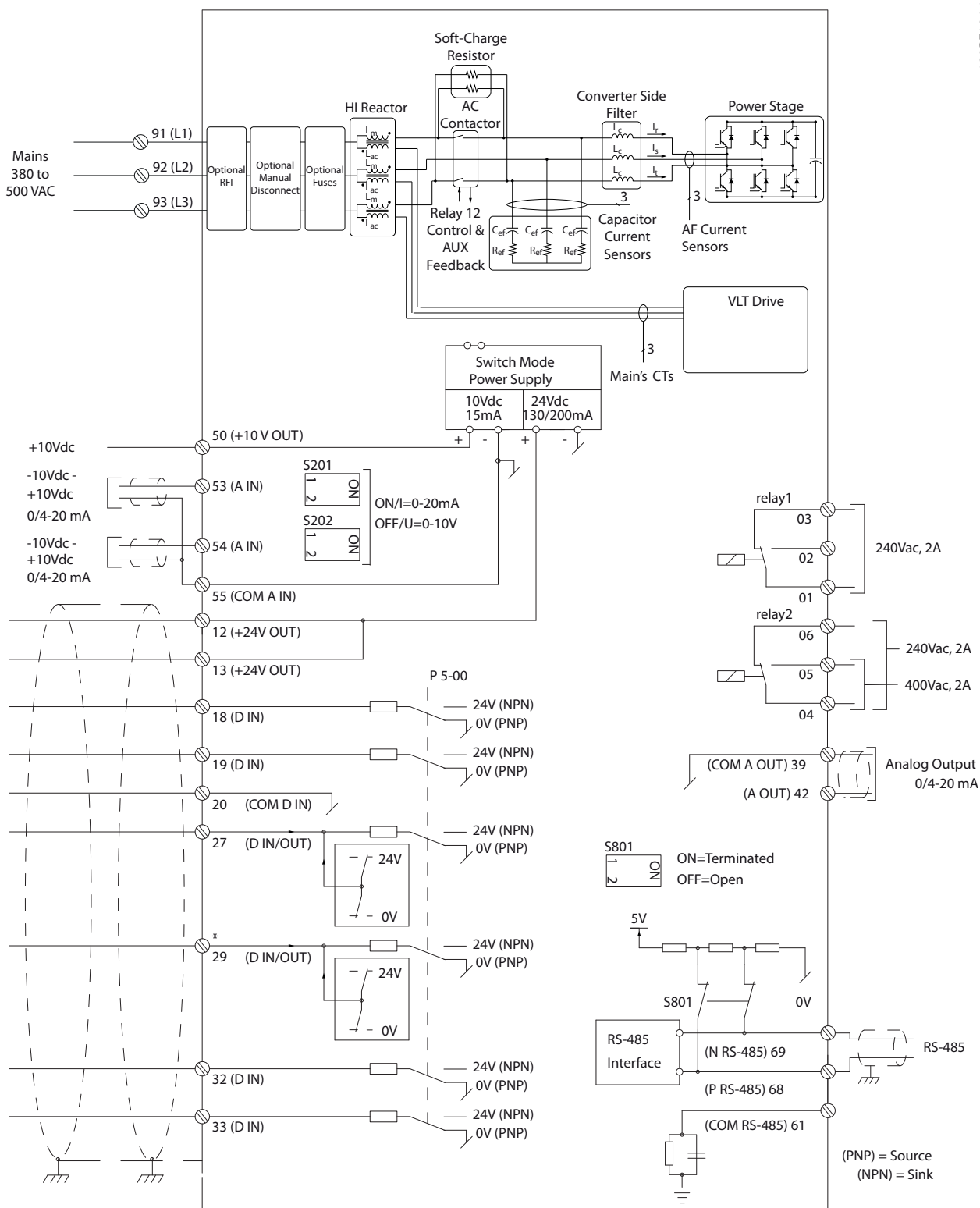


Ilustración 4.15 Diagrama de terminales del lado del filtro

4.8.5 Safe Torque Off (STO)

Para ejecutar la STO, se necesita cableado adicional para el convertidor de frecuencia. Consulte el *Manual de funcionamiento de Safe Torque Off para los convertidores de frecuencia VLT®* para obtener más información.

4.9 Conexiones adicionales

4.9.1 Comunicación serie

RS485 es una interfaz de bus de dos cables compatible con la topología de red multipunto, es decir, en la que los nodos se pueden conectar como un bus o mediante cables conectados a una línea troncal común. Se pueden conectar un total de 32 nodos a un único segmento de red. Los repetidores dividen las redes.

AVISO!

Cada repetidor funciona como un nodo dentro del segmento en el que está instalado. Cada nodo conectado en una red determinada debe tener una dirección de nodo única en todos los segmentos.

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

Es importante disponer de una conexión a tierra de baja impedancia para el apantallamiento de cada nodo, incluso a frecuencias altas. Conecte una gran superficie del apantallamiento a la toma de tierra, por ejemplo, mediante una abrazadera o un prensacables conductor. Puede ser necesario utilizar cables equalizadores de potencial para mantener el mismo potencial de masa en toda la red, especialmente en instalaciones que incluyen cables largos. Para evitar diferencias de impedancia, utilice siempre el mismo tipo de cable en toda la red. Cuando conecte un motor a los convertidores de frecuencia, utilice siempre cable de motor apantallado.

Cable	Par trenzado apantallado (STP)
Impedancia	120 Ω
Longitud del cable [m]	Máximo 1200 (incluidos los ramales conectables) Máximo 500 entre estaciones.

Tabla 4.10 Recomendaciones de cable

4.9.2 Control de freno mecánico

En las aplicaciones de elevación/descenso, es necesario poder controlar un freno electromecánico:

- Controle el freno utilizando una salida de relé o una salida digital (terminales 27 o 29).
- Mantenga la salida cerrada (sin tensión) mientras el convertidor de frecuencia no pueda controlar el motor, por ejemplo, debido a una carga demasiado pesada.
- Seleccione [32] *Ctrl. freno mec.* en el grupo de parámetros 5-4* *Relés* para las aplicaciones con freno electromecánico.
- El freno queda liberado cuando la intensidad del motor supera el valor preseleccionado en el parámetro 2-20 *Release Brake Current*.
- El freno se acciona cuando la frecuencia de salida es inferior a la frecuencia ajustada en el parámetro 2-21 *Activate Brake Speed [RPM]* o en el parámetro 2-22 *Activate Brake Speed [Hz]* y solo si el convertidor de frecuencia emite un comando de parada.

Si el convertidor de frecuencia se encuentra en modo de alarma o en una situación de sobretensión, el freno mecánico actúa inmediatamente.

4.9.3 Conexión en paralelo de motores

El convertidor de frecuencia puede controlar varios motores conectados en paralelo. El consumo total de corriente por parte de los motores no debe sobrepasar la corriente nominal de salida $I_{M, N}$ del convertidor de frecuencia.

AVISO!

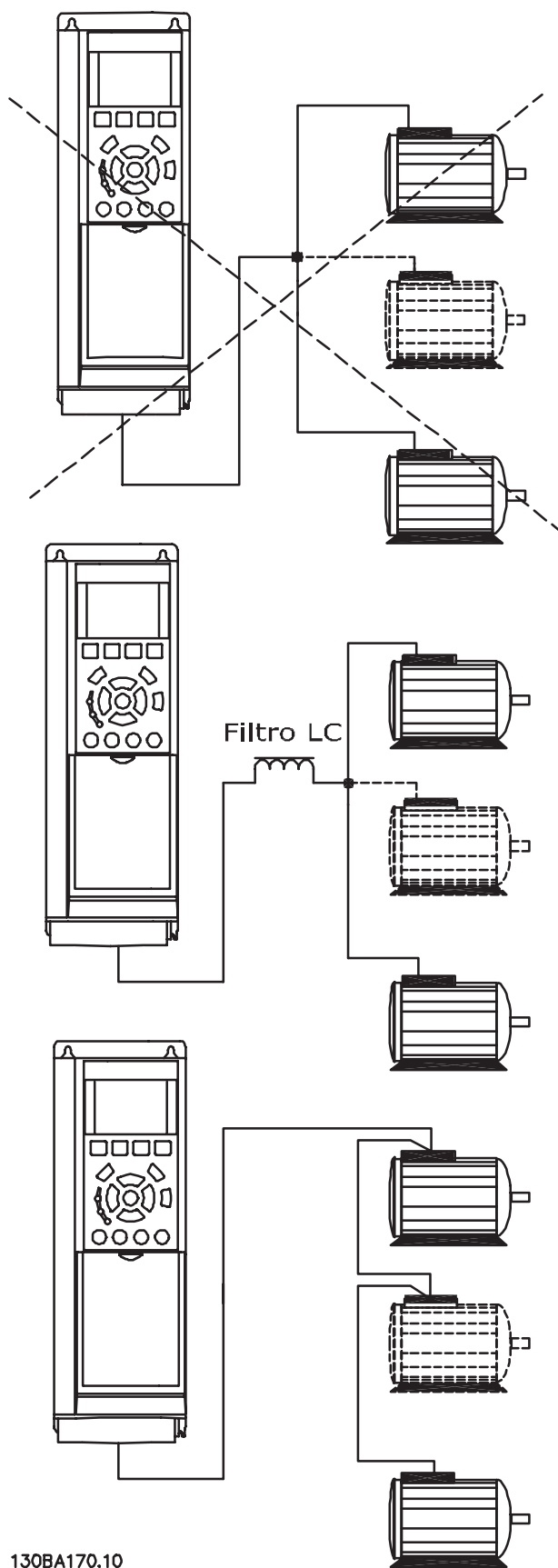
Las instalaciones con cables conectados a un punto común, como en la *Ilustración 4.16*, solo son recomendables para longitudes de cable cortas.

AVISO!

Cuando los motores se encuentran conectados en paralelo, no puede utilizarse el *parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)*.

AVISO!

El relé termoelectrónico (ETR) del convertidor de frecuencia no puede utilizarse como protección contra sobrecarga del motor para el motor individual de los sistemas con motores conectados en paralelo. Proporcione una mayor protección contra sobrecarga del motor, por ejemplo, mediante termistores en cada motor o relés térmicos individuales. Los magnetotérmicos no son adecuados como protección.



130BA170.10
Ilustración 4.16 Instalaciones con cables conectados a un punto común

4

Es posible que surjan problemas en el arranque y con valores de r/min bajos si los motores tienen un tamaño muy distinto. La resistencia óhmica del estátor de motores pequeños, relativamente alta, requiere una tensión más alta en el arranque y con valores de r/min bajos.

4.9.4 Protección térmica del motor

El relé termoelectrónico del convertidor de frecuencia habrá recibido la aprobación UL de protección contra sobrecarga de un único motor cuando el *parámetro 1-90 Motor Thermal Protection* se ajusta en [4] *Descon. ETR 1* y el *parámetro 1-24 Motor Current* está ajustado a la corriente nominal del motor (consulte la placa de características del mismo).

Para el mercado norteamericano: las funciones ETR proporcionan una protección de sobrecarga del motor de clase 20, de acuerdo con el Código Nacional de Seguridad Eléctrica (NEC).

Para la protección térmica del motor, también se puede utilizar la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112. Esta tarjeta cuenta con la certificación ATEX para proteger motores en zonas con peligro de explosiones, Zona 1/21 y Zona 2/22. Si el *parámetro 1-90 Motor Thermal Protection* está ajustado en [20] *ATEX ETR* y se combina con la MCB 112, se puede controlar un motor Ex-e en zonas con riesgo de explosión. Consulte la *Guía de programación* para obtener más información sobre cómo configurar el convertidor de frecuencia para un funcionamiento seguro de motores Ex-e.

4.9.5 Selección de la entrada de tensión/intensidad (interruptores)

Los terminales de red analógicos 53 y 54 permiten seleccionar señales de entrada tanto para la tensión (0-10 V) como para la intensidad (0/4-20 mA). Consulte la *Ilustración 4.14* y la *Ilustración 4.15* para conocer la ubicación de los terminales de control en el interior del convertidor de frecuencia de bajos armónicos.

Ajustes predeterminados de los parámetros:

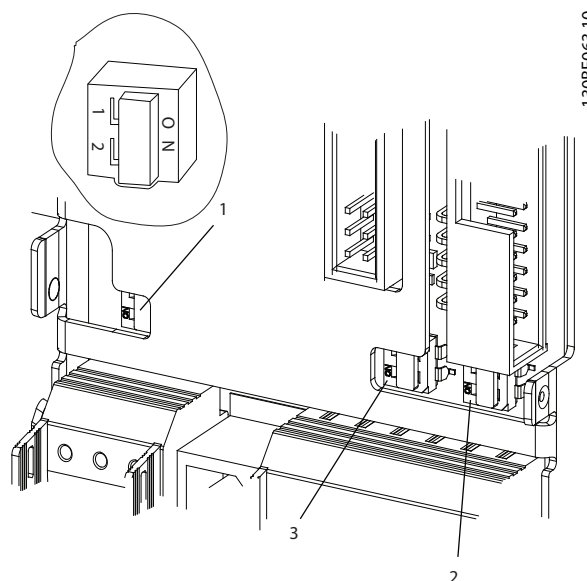
- Terminal 53: señal de referencia de velocidad en lazo abierto (consulte el *parámetro 16-61 Terminal 53 Switch Setting*).
- Terminal 54: señal de realimentación en lazo cerrado (consulte el *parámetro 16-63 Terminal 54 Switch Setting*).

AVISO!

DESCONECTE LA ALIMENTACIÓN

Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia de bajos armónicos antes de cambiar las posiciones del interruptor.

1. Extraiga el LCP (consulte la *Ilustración 4.17*).
2. Retire cualquier equipo opcional que cubra los interruptores.
3. Configure los interruptores A53 y A54 para seleccionar el tipo de señal. U selecciona la tensión; I selecciona la intensidad.



1308E063.10

1	Interruptor de terminación de bus
2	Interruptor A54
3	Interruptor A53

Ilustración 4.17 Ubicaciones del interruptor de terminación de bus y de los interruptores A53 y A54

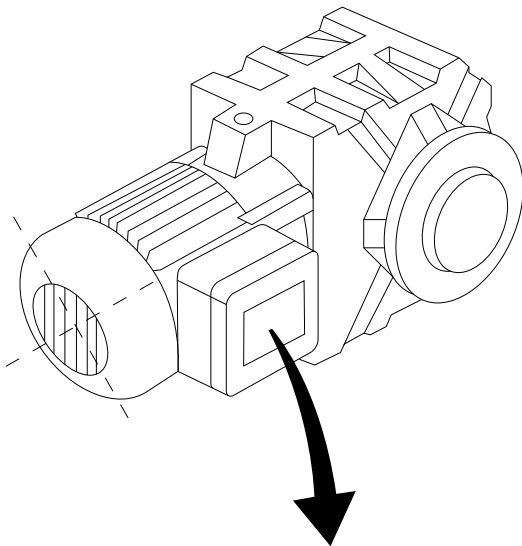
4.10 Ajuste final y prueba

Antes de poner en funcionamiento el convertidor de frecuencia, realice una prueba final de la instalación:

1. Localice la placa de características del motor para saber si el motor está conectado en estrella (Y) o en triángulo (Δ).
2. Escriba los datos de la placa de características del motor en esta lista de parámetros. Acceda a la lista pulsando la tecla [Quick Menu] y seleccionando Q2 *Ajuste rápido*. Consulte la *Tabla 4.11*.

1.	Parámetro 1-20 Motor Power [kW] Parámetro 1-21 Motor Power [HP]
2.	Parámetro 1-22 Motor Voltage
3.	Parámetro 1-23 Motor Frequency
4.	Parámetro 1-24 Motor Current
5.	Parámetro 1-25 Motor Nominal Speed

Tabla 4.11 Parámetros de Ajuste rápido



130BT307.10

BAUER D-7 3734 ESLINGEN				
3~ MOTOR NR. 1827421 2003				
S/E005A9				
	1,5	KW		
n ₂	31,5	/MIN.	400	Y V
n ₁	1400	/MIN.	50	Hz
cos	0,80		3,6	A
1,7L				
B	IP 65		H1/1A	

Ilustración 4.18 Placa de características del motor

3. Realice una adaptación automática del motor (AMA) para garantizar un rendimiento óptimo.
 - 3a Conecte el terminal 27 al terminal 12 o establezca el parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input a [0] Sin función.
 - 3b Active el AMA en el parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA).
 - 3c Elija entre un AMA reducido o completo. Si se monta un filtro LC, ejecute solo el AMA reducido o bien retire el filtro LC durante el procedimiento AMA.

- 3d Pulse [OK]. El display muestra el mensaje Pulse [Hand on] para arrancar.
- 3e Pulse [Hand On]. Una barra de progreso indica si el AMA está en proceso.
- 3f Pulse [Off]: el convertidor de frecuencia entrará en modo de alarma y el display mostrará que el usuario ha finalizado el AMA.

Parada del AMA durante el funcionamiento AMA correcto

- El display muestra el mensaje «Pulse la tecla [OK] para finalizar el AMA».
- Pulse [OK] para salir del estado AMA.

AMA fallido

- El convertidor de frecuencia entra en modo de alarma. Se puede encontrar una descripción de la alarma en el capítulo 7 Mensajes de estado.
- El valor de informe del registro de alarmas muestra la última secuencia de medición llevada a cabo por el AMA antes de que el convertidor de frecuencia entrase en modo de alarma. Este número, junto con la descripción de la alarma, ayuda a solucionar problemas. Indique el número y la descripción de la alarma cuando se ponga en contacto con el personal de asistencia de Danfoss.

Un AMA fallido se debe a la introducción incorrecta de los datos de la placa de características del motor o a una diferencia demasiado grande entre la potencia del motor y la del convertidor de frecuencia.

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

Referencia mínima	Parámetro 3-02 Minimum Reference
Referencia máxima	Parámetro 3-03 Maximum Reference

Tabla 4.12 Parámetros de referencia

Límite bajo de la velocidad del motor	Parámetro 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] o parámetro 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz]
Límite alto de la velocidad del motor	Parámetro 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] o parámetro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]

Tabla 4.13 Límites de velocidad

Tiempo de aceleración 1 [s]	Parámetro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time
Tiempo de deceleración 1 [s]	Parámetro 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time

Tabla 4.14 Tiempos de rampa

4.11 Opciones de bastidor F

Calefactores y termostato

Hay calefactores montados en el armario interior de los convertidores de frecuencia de bastidor F. Estos calefactores se controlan mediante un termostato automático y ayudan a controlar la humedad del interior del alojamiento. Con los ajustes predeterminados, el termostato enciende los calefactores a 10 °C (50 °F) y los apaga a 15,6 °C (60 °F).

Luz de alojamiento con enchufe de alimentación

Una luz montada en el interior del armario del convertidor de frecuencia de bastidor F mejora la visibilidad durante las operaciones de servicio y mantenimiento. El armario incluye una toma eléctrica para conectar temporalmente herramientas u otros dispositivos, disponibles en dos tipos de tensión:

- 230 V, 50 Hz, 2,5 A, CE/ENEC
- 120 V, 60 Hz, 5 A, UL/cUL

Configuración de las tomas del transformador

Si la luz del armario, la toma eléctrica y/o los calefactores y el termostato están instalados, el transformador T1 requiere que sus tomas se ajusten a la tensión de entrada adecuada. Un convertidor de frecuencia de 380-480/500 V se ajustará inicialmente a la toma de 525 V para garantizar que no se produzca sobretensión en el equipo secundario si la toma no se modifica antes de conectar la alimentación. Consulte la *Tabla 4.15* para ajustar la toma correcta en el terminal T1 situado en el armario del rectificador.

Intervalo de tensión de entrada [V]	Toma para seleccionar [V]
380-440	400
441-500	460

Tabla 4.15 Configuración de las tomas del transformador

Terminales NAMUR

NAMUR es una asociación internacional de usuarios de tecnología de automatización de procesos en Alemania, sobre todo de los sectores químico y farmacéutico. Esta opción proporciona terminales organizados y etiquetados de acuerdo con las especificaciones de la norma NAMUR para terminales de entrada y salida de convertidores de frecuencia. Esto requiere una VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 y una VLT® Extended Relay Card MCB 113.

RCD (dispositivo de corriente diferencial)

Utiliza el método de equilibrado central para supervisar las corrientes de fallo a tierra en sistemas conectados a tierra y en sistemas conectados a tierra de alta resistencia (sistemas TN y TT en la terminología CEI). Hay un valor de consigna de advertencia previa (un 50 % del valor de consigna de alarma principal) y uno de alarma principal. Para cada valor de consigna hay asociado un relé de alarma SPDT para uso externo. Requiere un transformador de corriente externo de tipo ventana (suministrado e instalado por el cliente).

- Integrado en el circuito de Safe Torque Off del convertidor de frecuencia.
- El dispositivo CEI 60755 de tipo B supervisa las corrientes de fallo a tierra de CA, CC con pulsos y CC pura.
- Indicador LED de gráfico de barras para el nivel de corriente de fallo a tierra desde el 10 hasta el 100 % del valor de consigna.
- Memoria de fallos.
- Tecla TEST/RESET.

Monitor de resistencia de aislamiento (IRM)

Supervisa la resistencia del aislamiento en sistemas sin toma de tierra (sistemas IT en terminología CEI) entre los conductores de fase del sistema y la toma de tierra. Hay una advertencia previa mediante resistencia y un valor de consigna de alarma principal para el nivel de aislamiento. Hay un relé de alarma SPDT para uso externo asociado a cada valor de consigna.

AVISO!

Solo puede conectarse un sistema de control de resistencia del aislamiento a cada sistema sin toma de tierra (IT).

- Integrado en el circuito de safe torque off del convertidor de frecuencia.
- Visualización LCD del valor en ohmios de la resistencia del aislamiento.
- Memoria de fallos.
- Teclas INFO, TEST y RESET.

Parada de emergencia CEI con relé de seguridad Pilz

Incluye un botón de parada de emergencia redundante de cuatro cables montado en el frontal del alojamiento y un relé Pilz que lo supervisa junto con el circuito de STO (Safe Torque Off) del convertidor de frecuencia y el contactor de red situado en el armario de opciones.

Arrancadores manuales del motor

Proporcionan potencia trifásica para los ventiladores eléctricos que suelen necesitar los motores de mayor tamaño. La alimentación de los arrancadores proviene del lado de carga de cualquier contactor, magnetotérmico o interruptor de desconexión suministrado. La alimentación se activa antes de cada arrancador del motor y se desactiva cuando la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia está desconectada. Pueden usarse hasta dos arrancadores (uno si se ha solicitado un circuito de 30 A protegido por fusible) y se integran en el circuito de STO del convertidor de frecuencia.

La unidad presenta las siguientes funciones:

- Interruptor de funcionamiento (activado/desactivado).
- Protección contra cortocircuitos y sobrecargas con función de prueba.
- Función de reset manual.

30 A, terminales protegidos con fusible

- Potencia trifásica ajustada a la tensión de red entrante para alimentar equipos auxiliares del cliente.
- No disponible si se seleccionan dos arrancadores manuales del motor.
- Los terminales estarán desactivados cuando la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia esté desconectada.
- La alimentación para los terminales protegidos por fusible se suministra desde el lado de carga de cualquier contactor, magnetotérmico o interruptor de desconexión suministrado.

En aplicaciones en las que el motor se utiliza como freno, se genera energía en el motor y se devuelve al convertidor de frecuencia. Si la energía no puede ser transportada de nuevo al motor, se incrementará la tensión en la línea de CC del convertidor de frecuencia. En aplicaciones con frenados frecuentes y/o cargas de inercia elevada, este aumento puede producir una desconexión por sobretensión en el convertidor de frecuencia y, finalmente, una parada del sistema. Se utilizan resistencias de freno para disipar el exceso de energía resultante del frenado regenerativo. La resistencia se selecciona conforme a su valor en ohmios, su velocidad de disipación de potencia y su tamaño físico. Danfoss ofrece una amplia variedad de resistencias diseñadas específicamente para los convertidores de frecuencia de Danfoss.

5 Arranque y pruebas de funcionamiento

5.1 Instrucciones de seguridad

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

ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

Los convertidores de frecuencia contienen tensión alta cuando están conectados a una potencia de entrada de red de CA. En caso de que la instalación, el arranque y el mantenimiento no fueran efectuados por personal cualificado, podrían causarse lesiones graves o incluso la muerte.

- La instalación, puesta en marcha y mantenimiento solo deben realizarlos personal cualificado.

Antes de conectar la potencia:

1. Cierre correctamente la cubierta.
2. Compruebe que todos los prensacables estén bien apretados.

5.1.1 Arranque previo

PRECAUCIÓN

Antes de aplicar potencia a la unidad, inspeccione toda la instalación tal y como se indica en la *Tabla 5.1*. Marque los elementos una vez los haya inspeccionado.

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Equipo auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> • Busque los equipos auxiliares, interruptores, desconectores, fusibles de entrada o magnetotérmicos que pueda haber en el lado de la potencia de entrada del convertidor de frecuencia o en el de salida al motor. Asegúrese de que están listos para un funcionamiento a máxima velocidad. • Compruebe el estado funcional y la instalación de los sensores utilizados para la realimentación al convertidor de frecuencia. • Elimine los condensadores de corrección del factor de potencia de los motores, si los hubiese. 	
Recorrido de los cables	<ul style="list-style-type: none"> • Utilice conductos metálicos independientes para cada uno de los siguientes elementos: <ul style="list-style-type: none"> - Potencia de entrada - Cableado del motor - Cableado de control 	
Cableado de control	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe que no existan cables rotos o dañados ni conexiones flojas. • Compruebe que el cableado de control está aislado del cableado de potencia para protegerlo contra los ruidos. • Compruebe la fuente de tensión de las señales. • Utilice cable apantallado o de par trenzado. Asegúrese de que la pantalla está correctamente terminada. 	

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Espacio libre para la refrigeración	<ul style="list-style-type: none"> Realice las mediciones necesarias para comprobar que la zona despejada por encima y por debajo es adecuada para garantizar el flujo de aire correcto para su refrigeración. 	
Consideraciones sobre CEM	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que la instalación es correcta en cuanto a compatibilidad electromagnética. 	
Consideraciones medioambientales	<ul style="list-style-type: none"> Consulte en la etiqueta del equipo los límites de temperatura de la temperatura ambiente de funcionamiento máxima. Los niveles de humedad deben situarse entre el 5 y el 95 %, sin condensación. 	
Fusibles y magnetotérmicos	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe si los fusibles o magnetotérmicos son los adecuados. Compruebe que todos los fusibles estén bien insertados y en buen estado, y que todos los magnetotérmicos estén en la posición abierta. 	
Toma de tierra	<ul style="list-style-type: none"> La unidad requiere un cable de toma de tierra desde el alojamiento hasta la toma de tierra del edificio. Compruebe que las conexiones a tierra son buenas y están bien apretadas y sin óxido. La conexión a tierra a un conducto o el montaje del panel posterior en una superficie metálica no son suficientes. 	
Cableado de entrada y salida de alimentación	<ul style="list-style-type: none"> Revise posibles conexiones sueltas. Compruebe que el motor y la red están en conductos separados o en cables apantallados separados. 	
Panel interior	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que el interior de la unidad no presente suciedad ni corrosión. 	
Interruptores	<ul style="list-style-type: none"> Asegúrese de que todos los ajustes de conmutación y desconexión se encuentren en las posiciones correctas. 	
Vibración	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que la unidad esté montada de manera sólida o bien sobre soportes amortiguadores si fuese necesario. Compruebe que no exista ninguna vibración excesiva. 	

Tabla 5.1 Lista de verificación de arranque

5.2 Conexión de potencia al equipo

ADVERTENCIA

¡TENSIÓN ALTA!

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

ADVERTENCIA

¡ARRANQUE ACCIDENTAL!

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

1. Confirme que la tensión de entrada está equilibrada en un margen del 3 %. De no ser así,

corrija el desequilibrio de tensión de entrada antes de continuar.

2. Asegúrese de que el cableado del equipo opcional, si lo hay, es compatible con la aplicación de la instalación.
3. Asegúrese de que todos los dispositivos del operador están apagados. Las puertas del panel deben estar cerradas o montadas en la cubierta.
4. Encienda la alimentación de la unidad. No arranque el convertidor de frecuencia en este momento. En el caso de unidades con interruptor de desconexión, active el interruptor para conectar la alimentación.

AVISO!

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

5.3 Funcionamiento del panel de control local

5.3.1 Panel de control local

El panel de control local (LCP) es la combinación del display y el teclado de la parte frontal de la unidad. El convertidor de frecuencia de bajos armónicos incluye 2 LCP: uno para controlar el lado del convertidor de frecuencia y otro para controlar el lado del filtro.

5

El LCP dispone de varias funciones:

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

AVISO!

Para la puesta en servicio a través del PC, instale el Software de configuración MCT 10. El software se puede descargar (versión básica) o pedir (versión avanzada, número de pedido 130B1000). Para obtener más información y descargarlo, consulte www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Software+MCT10/MCT10+Downloads.htm.

5.3.2 Diseño del LCP

El LCP se divide en cuatro grupos funcionales (consulte la Ilustración 5.1).

- A. Área del display
- B. Teclas de menú del display
- C. Teclas de navegación y luces indicadoras (LED)
- D. Teclas de funcionamiento y reinicio

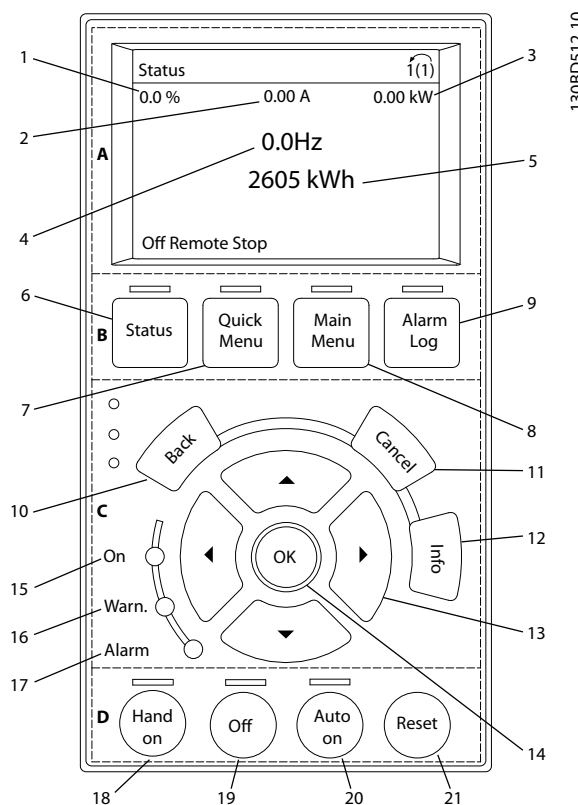


Ilustración 5.1 Panel de control local (LCP)

A. Área del display

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

La información visualizada en el LCP puede personalizarse para la aplicación del usuario. Seleccione las opciones en el Menú rápido Q3-13 Ajustes de display.

Llamada	Display	Número de parámetro	Ajustes predeterminados
1	1.1	0-20	Referencia %
2	1.2	0-21	Intensidad motor
3	1.3	0-22	Potencia [kW]
4	2	0-23	Frecuencia
5	3	0-24	Contador kWh

Tabla 5.2 Leyenda de la Ilustración 5.1, área del display (Lado del convertidor de frecuencia)

B. Teclas de menú del display

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

Llamada	Tecla	Función
6	Status	Muestra la información de funcionamiento.
7	Quick Menu	Permite acceder a parámetros de programación para obtener instrucciones de ajuste inicial, así como muchas otras instrucciones detalladas sobre la aplicación.
8	Main Menu	Permite el acceso a todos los parámetros de programación.
9	Alarm Log	Muestra una relación de advertencias actuales, las últimas 10 alarmas y el registro de mantenimiento.

Tabla 5.3 Leyenda de la *Ilustración 5.1*, teclas de menú del display

C. Teclas de navegación y luces indicadoras (LED)

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

Llamada	Tecla	Función
10	Back	Vuelve al paso o lista anterior en la estructura del menú.
11	Cancel	Cancela el último cambio o comando, siempre y cuando el modo display no haya cambiado.
12	Info	Púlsela para obtener una definición de la función que se está visualizando.
13	Teclas de navegación	Utilícelas para desplazarse entre los elementos del menú.
14	OK	Pulse para acceder a los grupos de parámetros o para activar una opción.

Tabla 5.4 Leyenda de la *Ilustración 5.1*, teclas de navegación

Llamada	Indicación	Luz	Función
15	ON	Verde	La luz de encendido se activa cuando el convertidor de frecuencia recibe potencia de la tensión de red, a través de un terminal de bus de CC o de una fuente de alimentación externa de 24 V.
16	WARN	Amarillo	Cuando se emite una advertencia, la luz de advertencia amarilla se enciende y aparece un texto en el display que identifica el problema.
17	ALARM	Rojo	Un fallo hace que la luz de alarma roja parpadee y aparezca un texto de alarma.

Tabla 5.5 Leyenda de la *Ilustración 5.1*, luces indicadoras (LED)

D. Teclas de funcionamiento y reinicio

Las teclas de funcionamiento están en la parte inferior del LCP.

Llamada	Tecla	Función
18	Hand On	Arranca el convertidor de frecuencia en control local. <ul style="list-style-type: none"> Una señal de parada externa emitida por la entrada de control o por comunicación serie invalida la tecla [Hand on] local.
19	Off	Detiene el funcionamiento pero no desconecta la alimentación del convertidor de frecuencia.
20	Auto On	Pone el sistema en modo de funcionamiento remoto. <ul style="list-style-type: none"> Responde a un comando de arranque externo emitido por los terminales de control o por comunicación serie.
21	Reset	Reinicia manualmente el convertidor de frecuencia o el filtro activo una vez se ha eliminado un fallo.

Tabla 5.6 Leyenda de la *Ilustración 5.1*, teclas de funcionamiento y reinicio

AVISO!

El contraste del display se puede ajustar pulsando las teclas [Status] y [▲] / [▼].

5.3.3 Ajustes de parámetros

El establecimiento de la programación adecuada para aplicaciones requiere a menudo el ajuste de las funciones en diferentes parámetros relacionados.

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

- Para hacer una copia de seguridad, cargue los datos en la memoria del LCP.
- Para descargar los datos a otro convertidor de frecuencia, conecte el LCP a esa unidad y descargue los ajustes guardados.
- El restablecimiento de los ajustes predeterminados de fábrica no cambia los datos almacenados en la memoria del LCP.

5.3.4 Cargar / descargar datos al / del LCP

1. Pulse [Off] para detener el funcionamiento antes de cargar o descargar datos.
2. Pulse [Main Menu] *parámetro 0-50 LCP Copy* y después pulse [OK].
3. Seleccione [1] *Trans. LCP tod. par.* para cargar los datos al LCP o seleccione [2] *Tr d LCP tod. par.* para descargar datos del LCP.
4. Pulse [OK]. Una barra de progreso muestra el proceso de carga o de descarga.
5. Pulse [Hand On] o [Auto On] para volver al funcionamiento normal.

5.3.5 Cambio de los ajustes de parámetros

Se puede acceder a los ajustes de parámetros y modificarlos desde el *Menú rápido* o desde el *Menú principal*. El *Menú rápido* solo permite acceder a un número limitado de parámetros.

1. Pulse [Quick Menu] o [Main Menu] en el LCP.
2. Pulse [▲] [▼] para desplazarse por los grupos de parámetros; pulse [OK] para seleccionar un grupo de parámetros.
3. Pulse [▲] [▼] para desplazarse por los parámetros; pulse [OK] para seleccionar un parámetro.
4. Pulse [▲] [▼] para cambiar el valor de ajuste de un parámetro.
5. Pulse [◀] [▶] para saltarse un dígito cuando se está editando un parámetro decimal.
6. Pulse [OK] para aceptar el cambio.

7. Pulse [Back] dos veces para entrar en *Estado*, o bien pulse [Main Menu] una vez para entrar en el *Menú principal*.

Visualización de los cambios

En el *Menú rápido Q5, Changes Made* (Cambios realizados), se muestra una lista de todos los parámetros modificados desde los ajustes predeterminados.

- La lista muestra únicamente los parámetros que se han cambiado en el ajuste de edición actual.
- No se indican los parámetros que se han restablecido a los valores predeterminados.
- El mensaje «Vacío» indica que no se ha cambiado ningún parámetro.

5.3.6 Restablecimiento de los ajustes predeterminados

AVISO!

Existe el riesgo de perder los registros de seguimiento y programación al restablecer los ajustes predeterminados. Para obtener una copia de seguridad, cargue los datos al LCP antes de la inicialización.

El restablecimiento de los ajustes predeterminados de los parámetros se lleva a cabo a través de la inicialización del convertidor de frecuencia. La inicialización puede efectuarse a través del *parámetro 14-22 Operation Mode* (recomendado) o manualmente.

- La inicialización mediante el *parámetro 14-22 Operation Mode* no restablece los ajustes del convertidor de frecuencia, como las horas de funcionamiento, las selecciones de comunicación serie, los ajustes personales del menú, el registro de fallos, el registro de alarmas y otras funciones de monitorización.
- La inicialización manual elimina todos los datos del motor, de programación, de ubicación y de seguimiento y restablece los ajustes predeterminados de fábrica.

Procedimiento de inicialización recomendado a través del *parámetro 14-22 Operation Mode*

1. Pulse [Main Menu] dos veces para acceder a los parámetros.
2. Desplácese hasta el *parámetro 14-22 Operation Mode* y pulse [OK].
3. Desplácese hasta [2] *Inicialización* y pulse [OK].
4. Apague la alimentación de la unidad y espere a que el display se apague.
5. Encienda la alimentación de la unidad.

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

6. Se muestra la alarma 80.
7. Pulse [Reset] para volver al modo de funcionamiento.

Procedimiento de inicialización manual

1. Apague la alimentación de la unidad y espere a que el display se apague.
2. Mantenga pulsados [Status], [Main Menu] y [OK] simultáneamente mientras suministra potencia a la unidad (durante aproximadamente 5 s o hasta que se oiga un clic y el ventilador arranque).

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

La inicialización manual no efectúa un reinicio de la siguiente información del convertidor de frecuencia:

- Parámetro 15-00 Operating hours
- Parámetro 15-03 Power Up's
- Parámetro 15-04 Over Temp's
- Parámetro 15-05 Over Volt's

5.4 Programación operativa básica

5.4.1 Programación del VLT® Low Harmonic Drive

El convertidor de frecuencia de bajos armónicos incluye 2 LCP: uno para controlar el lado del convertidor de frecuencia y otro para controlar el lado del filtro. Por su exclusivo diseño, la información detallada de los parámetros del producto se encuentra en dos lugares diferentes.

Puede encontrarse información de programación detallada para la parte del convertidor de frecuencia en la *Guía de programación* correspondiente. Puede encontrarse información de programación detallada para el filtro en el *Manual de funcionamiento del VLT® Active Filter AAF 006*. Los demás apartados de este capítulo se refieren al lado del convertidor de frecuencia. Los filtros activos de los convertidores de frecuencia de bajos armónicos están preconfigurados para un rendimiento óptimo y solo se necesita encenderlos pulsando la tecla [Hand On] una vez que se ha puesto en marcha el lado del convertidor de frecuencia.

5.4.2 Puesta en marcha con SmartStart

El asistente SmartStart permite una configuración rápida de los parámetros básicos de la aplicación y del motor.

- SmartStart se ejecuta automáticamente durante el primer arranque o tras la inicialización del convertidor de frecuencia.
- Siga las instrucciones que aparecen en la pantalla para completar la puesta en marcha del convertidor de frecuencia. Reactive siempre SmartStart seleccionando el menú rápido Q4 - SmartStart.
- Consulte el capítulo 5.4.3 Puesta en marcha mediante [Main Menu] o la Guía de programación para obtener información sobre la puesta en marcha sin utilizar el asistente SmartStart.

AVISO!

Los datos del motor son necesarios para la configuración de SmartStart. Por lo general, los datos requeridos se pueden encontrar en la placa de características del motor.

5.4.3 Puesta en marcha mediante [Main Menu]

Los ajustes de parámetros recomendados se proporcionan para el arranque y las comprobaciones. Los ajustes de la aplicación pueden variar.

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

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

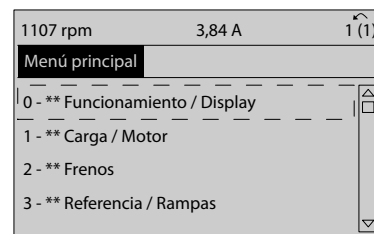


Ilustración 5.2 Menú principal

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

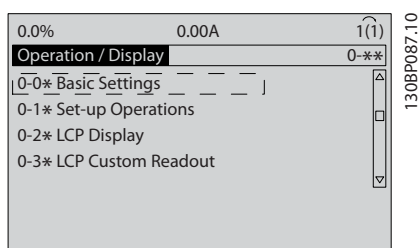


Ilustración 5.3 Func./Display

4. Utilice las teclas de navegación para avanzar hasta *parámetro 0-03 Regional Settings* y pulse [OK].

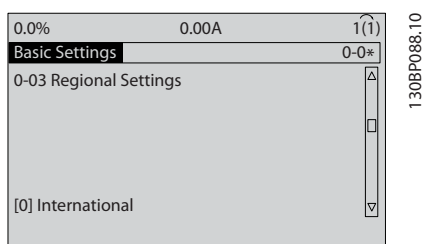


Ilustración 5.4 Ajustes básicos

5. Pulse las teclas de navegación para seleccionar [0] Internacional o [1] Norteamérica según corresponda y pulse [OK] (esto cambia los ajustes predeterminados de una serie de parámetros básicos).
6. Pulse [Main Menu] en el LCP.
7. Pulse las teclas de navegación para avanzar hasta *parámetro 0-01 Language*.
8. Seleccione el idioma y pulse [OK].
9. Si el cable de un puente se coloca entre los terminales de control 12 y 27, deje *parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input* en el valor predeterminado de fábrica. De lo contrario, seleccione *Sin función* en *parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input*.
10. Realice los ajustes específicos de la aplicación en los siguientes parámetros:
 - 10a *Parámetro 3-02 Minimum Reference*.
 - 10b *Parámetro 3-03 Maximum Reference*.
 - 10c *Parámetro 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*.
 - 10d *Parámetro 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time*.
 - 10e *Parámetro 3-13 Reference Site*. Conex. a manual/auto Local Remoto.

5.4.4 Ajuste del motor asíncrono

Introduzca los siguientes datos del motor. Encontrará la información en la placa de características del motor.

1. *Parámetro 1-20 Motor Power [kW]* o *parámetro 1-21 Motor Power [HP]*.
2. *Parámetro 1-22 Motor Voltage*.
3. *Parámetro 1-23 Motor Frequency*.
4. *Parámetro 1-24 Motor Current*.
5. *Parámetro 1-25 Motor Nominal Speed*.

Al funcionar en modo de flujo, o para conseguir un rendimiento óptimo en modo VVC⁺, se necesitarán datos adicionales del motor a fin de ajustar los siguientes parámetros. Dichos datos pueden encontrarse en la hoja de datos del motor (normalmente este tipo de datos no consta en la placa de características del motor). Ejecute un AMA completo mediante *parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA) [1] Act. AMA completo* o introduzca los parámetros de forma manual. *Parámetro 1-36 Iron Loss Resistance (Rfe)* siempre se introduce de forma manual.

1. *Parámetro 1-30 Stator Resistance (Rs)*.
2. *Parámetro 1-31 Rotor Resistance (Rr)*.
3. *Parámetro 1-33 Stator Leakage Reactance (X1)*.
4. *Parámetro 1-34 Rotor Leakage Reactance (X2)*.
5. *Parámetro 1-35 Main Reactance (Xh)*.
6. *Parámetro 1-36 Iron Loss Resistance (Rfe)*.

Ajuste específico de la aplicación al funcionar en modo VVC⁺

VVC⁺ es el modo de control más fiable. En la mayor parte de las situaciones, proporciona un rendimiento óptimo sin ajustes adicionales. Ejecute un AMA completo para obtener unos mejores resultados.

Ajustes específicos de la aplicación para funcionamiento en modo de flujo

El modo de flujo es el modo de control preferible para un rendimiento óptimo del eje en las aplicaciones dinámicas. Ejecute un AMA, ya que este modo de control requiere datos precisos del motor. En función de la aplicación, pueden ser necesarios ajustes adicionales.

En *Tabla 5.7* encontrará recomendaciones relativas a la aplicación.

Aplicación	Ajustes
Aplicaciones de inercia baja	Conserve los valores calculados.
Aplicaciones de inercia alta	<p><i>Parámetro 1-66 Min. Current at Low Speed.</i></p> <p>Aumente la intensidad a un valor comprendido entre el predeterminado y el máximo, en función de la aplicación.</p> <p>Configure un tiempo de rampa que se adapte a la aplicación. Una rampa de aceleración demasiado rápida produce sobreintensidad o un exceso de par. Una rampa de deceleración muy rápida produce una desconexión por sobretensión.</p>
Carga elevada a velocidad baja	<p><i>Parámetro 1-66 Min. Current at Low Speed.</i></p> <p>Aumente la intensidad a un valor comprendido entre el predeterminado y el máximo, en función de la aplicación.</p>
Aplicación sin carga	Ajuste <i>parámetro 1-18 Min. Current at No Load</i> para obtener un funcionamiento más suave del motor mediante la reducción del rizado del par y de las vibraciones.
Solo control de flujo sin realimentación	<p>Ajuste <i>parámetro 1-53 Model Shift Frequency.</i></p> <p>Ejemplo 1: si el motor oscila a 5 Hz y se necesita un rendimiento dinámico a 15 Hz, configure <i>parámetro 1-53 Model Shift Frequency</i> a 10 Hz.</p> <p>Ejemplo 2: si la aplicación implica cambios de carga dinámica a baja velocidad, reduzca <i>parámetro 1-53 Model Shift Frequency.</i> Observe el comportamiento del motor para asegurarse de que el modelo de desplazamiento de la frecuencia no se reduce demasiado. Entre los síntomas de una frecuencia inadecuada de cambio de modelo se encuentran las oscilaciones del motor o la desconexión del convertidor de frecuencia.</p>

Tabla 5.7 Recomendaciones para aplicaciones en modo de flujo

5.4.5 Configuración del motor de magnetización permanente

AVISO!

Utilice únicamente motores de magnetización permanente (PM) con ventiladores y bombas.

Pasos para la programación inicial

1. Active el funcionamiento del motor PM en el *parámetro 1-10 Motor Construction* y seleccione [1] *PM no saliente SPM.*
2. Ajuste el *parámetro 0-02 Motor Speed Unit* a [0] *RPM.*

Programación de los datos del motor

Al seleccionar *motor PM* en el *parámetro 1-10 Motor Construction*, se activarán los parámetros relacionados con el motor PM en los grupos de parámetros *1-2* Datos de motor, 1-3* Dat avanz. motor* y *1-4**.

Encontrará los datos necesarios en la placa de características del motor y en la hoja de datos técnicos del motor. Programe los siguientes parámetros en el orden indicado:

1. *Parámetro 1-24 Motor Current.*
2. *Parámetro 1-26 Motor Cont. Rated Torque.*
3. *Parámetro 1-25 Motor Nominal Speed.*
4. *Parámetro 1-39 Motor Poles.*
5. *Parámetro 1-30 Stator Resistance (Rs).*
Introduzca resistencia de bobinado del estator (Rs) de línea a común. Si solo dispone de datos línea a línea, divida el valor línea a línea entre dos para lograr un valor (punto de inicio) común. Existe la posibilidad de medir el valor con un ohmímetro, que también tiene en cuenta la resistencia del cable. Divida el valor medido entre dos e introduzca el resultado.
6. *Parámetro 1-37 d-axis Inductance (Ld).*
Introduzca la línea en una inductancia directa al eje del motor PM.
Si solo dispone de datos línea a línea, divida el valor línea a línea entre dos para lograr un valor (punto de inicio) común.
También es posible medir el valor con un medidor de inductancia, que tiene en cuenta la inductancia del cable. Divida el valor medido entre dos e introduzca el resultado.
7. *Parámetro 1-40 Back EMF at 1000 RPM*
Introduzca la fuerza contraelectromotriz línea a línea del motor PM a una velocidad mecánica de 1000 r/min (valor RMS). La fuerza contraelectromotriz es la tensión que genera un motor PM cuando no se le conecta un convertidor de frecuencia y el eje se gira desde el exterior. La fuerza contraelectromotriz normalmente se

5

especifica para la velocidad nominal del motor o con la medición de 1000 r/min entre dos líneas. Si no dispone del valor para una velocidad del motor de 1000 r/min, calcule el valor correcto del siguiente modo: si la fuerza contraelectromotriz es, por ejemplo, de 320 V a 1800 r/min, puede calcularse a 1000 r/min de la siguiente manera: fuerza contraelectromotriz = (tensión/r/min) × 1000 = (320/1800) × 1000 = 178. Programe este valor para el *parámetro 1-40 Back EMF at 1000 RPM*.

Funcionamiento del motor de prueba

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

Detección de rotor

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

Estacionamiento

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

Arranque el motor a velocidad nominal. Si la aplicación no funciona bien, compruebe los ajustes PM de VVC+. La *Tabla 5.7* muestra recomendaciones en diferentes aplicaciones.

Aplicación	Ajustes
Aplicaciones de inercia baja $I_{carga}/I_{motor} < 5$	Aumente el <i>parámetro 1-17 Voltage filter time const.</i> en un factor de 5 a 10. Reduzca el <i>parámetro 1-14 Damping Gain</i> . Reduzca el <i>parámetro 1-66 Min. Current at Low Speed (<100 %)</i> .
Aplicaciones de inercia baja $50 > I_{carga}/I_{motor} > 5$	Conserve los valores calculados.
Aplicaciones de inercia alta $I_{carga}/I_{motor} > 50$	Aumente el <i>parámetro 1-14 Damping Gain</i> , el <i>parámetro 1-15 Low Speed Filter Time Const.</i> y el <i>parámetro 1-16 High Speed Filter Time Const.</i>
Carga elevada a velocidad baja <30 % (velocidad nominal)	Incremente el <i>parámetro 1-17 Voltage filter time const.</i> Aumente el <i>parámetro 1-66 Min. Current at Low Speed (>100 % durante un tiempo prolongado puede sobrecalentar el motor)</i> .

Tabla 5.8 Recomendaciones en diferentes aplicaciones

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

El par de arranque puede ajustarse en el *parámetro 1-66 Min. Current at Low Speed*. 100 % proporciona un par nominal como par de arranque.

5.4.6 Optimización automática de la energía (AEO)

AVISO!

La AEO no es relevante para los motores de magnetización permanente.

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

Para activar la AEO, ajuste *parámetro 1-03 Torque Characteristics* en [2] *Optim. auto. energía CT* o [3] *Optim. auto. energía VT*.

5.4.7 Adaptación automática del motor (AMA)

El AMA es un procedimiento que optimiza la compatibilidad entre el convertidor de frecuencia y el motor.

- El convertidor de frecuencia se basa en un modelo matemático para regular la intensidad del motor de salida. El procedimiento también somete a prueba el equilibrio de la fase de entrada de la potencia eléctrica y compara las características del motor con los datos de la placa de características introducidos.
- El eje del motor no gira y no se daña el motor mientras la AMA funciona.
- Algunos motores pueden no ser capaces de ejecutar la versión completa de la prueba. En ese caso, seleccione [2] Act. AMA reducido.
- Si hay un filtro de salida conectado al motor, seleccione [2] Act. AMA reducido.
- Si se producen advertencias o alarmas, consulte el capítulo 7 Mensajes de estado.
- Ejecute este procedimiento en un motor frío para obtener los mejores resultados.

Para ejecutar la AMA

1. Pulse [Main Menu] para acceder a los parámetros.
2. Avance hasta el grupo de parámetros 1-** Carga y motor y pulse [OK].
3. Avance hasta el grupo de parámetros 1-2* Datos de motor y pulse [OK].
4. Desplácese hasta *parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* y pulse [OK].
5. Seleccione [1] Act. AMA completo y pulse [OK].
6. Siga las instrucciones en pantalla.
7. La prueba empieza automáticamente e indica cuándo ha finalizado.
8. Los datos avanzados del motor se introducen en el grupo de parámetros 1-3* Dat avanz. motor.

5.5 Comprobación del giro del motor

AVISO!

Si el motor funciona en el sentido contrario, podrían dañarse las bombas y los compresores. Antes de poner en funcionamiento el convertidor de frecuencia, compruebe el giro del motor.

El motor funcionará brevemente a 5 Hz o a la frecuencia mínima fijada en *parámetro 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz]*.

1. Pulse [Main Menu].
2. Desplácese hasta *parámetro 1-28 Motor Rotation Check* y pulse [OK].
3. Desplácese hasta [1] Activado.

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

4. Pulse [OK].
5. Siga las instrucciones en pantalla.

AVISO!

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

5

5.6 Prueba de control local

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

En caso de existir problemas de aceleración o de desaceleración, consulte el capítulo 7.5 Resolución de problemas. Consulte el capítulo 7.3 Definiciones de advertencias y alarmas: convertidor de frecuencia para reiniciar el convertidor de frecuencia tras una desconexión.

5.7 Arranque del sistema

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

1. Pulse [Auto On] (Automático).
2. Aplique un comando de ejecución externo.
3. Ajuste la referencia de velocidad en todo el intervalo de velocidad.
4. Elimine el comando de ejecución externo.
5. Compruebe los niveles de ruido y vibración del motor para garantizar que el sistema funcione según lo previsto.

Si se producen advertencias o alarmas, consulte el capítulo 7.3 Definiciones de advertencias y alarmas: convertidor de frecuencia o el capítulo 7.4 Definiciones de advertencias y alarmas: filtro activo.

6 Ejemplos de aplicaciones

6.1 Introducción

Los ejemplos de este apartado pretenden ser una referencia rápida para aplicaciones comunes.

- Los ajustes de parámetros son los valores regionales predeterminados, salvo que se indique lo contrario (seleccionado en el *parámetro 0-03 Regional Settings*).
- Los parámetros asociados con los terminales y sus ajustes se muestran al lado de los dibujos.
- También se muestran los ajustes de interruptor necesarios para los terminales analógicos A53 o A54.

AVISO!

Si se usa la función opcional STO, puede ser necesario un puente entre el terminal 12 (o 13) y el 37 para que el convertidor de frecuencia funcione cuando esté usando los valores de programación ajustados en fábrica.

AVISO!

Los siguientes ejemplos se refieren únicamente a la tarjeta de control del convertidor de frecuencia (LCP de la derecha), no al filtro.

6.2 Ejemplos de aplicaciones

PRECAUCIÓN

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

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Act. AMA completo
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27	Parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input	[2]* Inercia
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37	*=Valor por defecto	
Notas/comentarios: el grupo de parámetros 1-2* Datos de motor debe ajustarse de acuerdo con el motor.			
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabla 6.1 AMA con T27 conectado

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)	[1] Act. AMA completo
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
COM	20		
D IN	27	Parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Sin función
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37	*=Valor por defecto	
Notas/comentarios: el grupo de parámetros 1-2* Datos de motor debe ajustarse de acuerdo con el motor.			
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabla 6.2 AMA sin T27 conectado

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 6-10	0,07 V*
+24 V	13	Terminal 53 Low Voltage	
D IN	18		
D IN	19	Parámetro 6-11	10 V*
COM	20	Terminal 53 High Voltage	
D IN	27		
D IN	29	Parámetro 6-14	0 r/min
D IN	32	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	Parámetro 6-15	1500 r/min
A IN	53	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		*=Valor por defecto Notas/comentarios:	

Tabla 6.3 Referencia analógica de velocidad (tensión)

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 5-10	[8] Arranque*
+24 V	13	Terminal 18	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	Parámetro 5-12	[0] Sin función
COM	20	Terminal 27	
D IN	27	Digital Input	
D IN	29	Parámetro 5-19	[1] Alarma
D IN	32	Terminal 37	parada seg.
D IN	33	Safe Stop	
D IN	37		
+10	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		*=Valor por defecto Notas/comentarios: si el parámetro 5-12 Terminal 27 Digital Input se ajusta a [0] Sin función, no se necesita un puente al terminal 27.	

Tabla 6.5 Comando de arranque/parada con Safe Torque Off

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 6-12	4 mA*
+24 V	13	Terminal 53 Low Current	
D IN	18		
D IN	19	Parámetro 6-13	20 mA*
COM	20	Terminal 53 High Current	
D IN	27		
D IN	29	Parámetro 6-14	0 r/min
D IN	32	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	Parámetro 6-15	1500 r/min
A IN	53	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		*=Valor por defecto Notas/comentarios:	

Tabla 6.4 Referencia analógica de velocidad (intensidad)

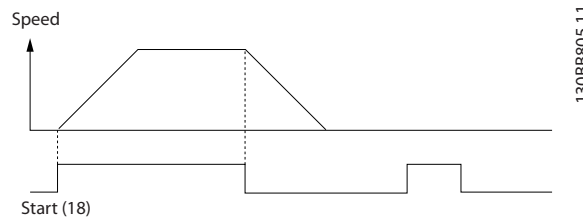


Ilustración 6.1 Arranque/parada con Safe Torque Off

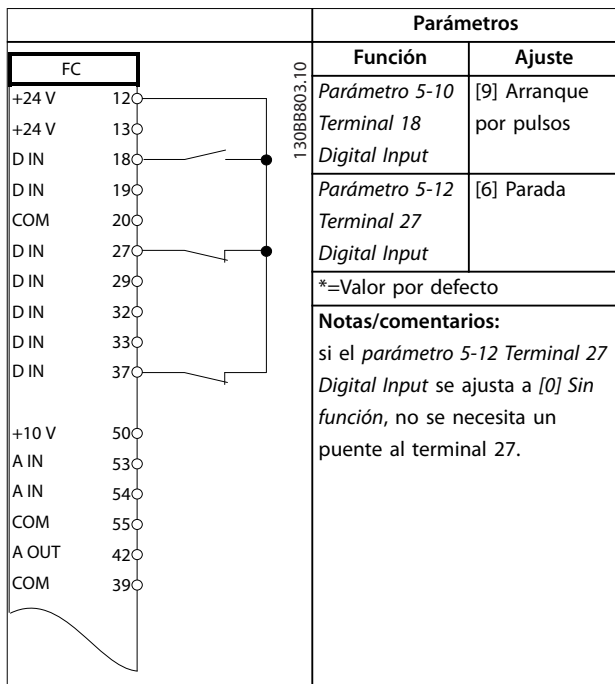
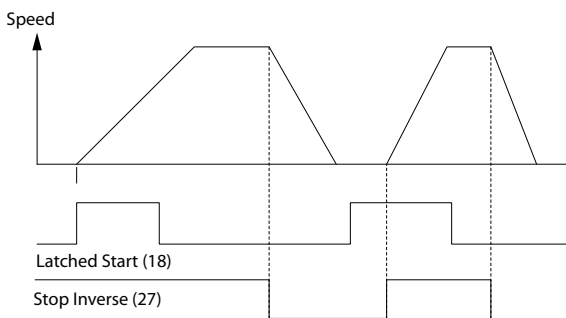


Tabla 6.6 Arranque/parada por pulsos



130BB806.10

Ilustración 6.2 Arranque de pulsos / parada inversa

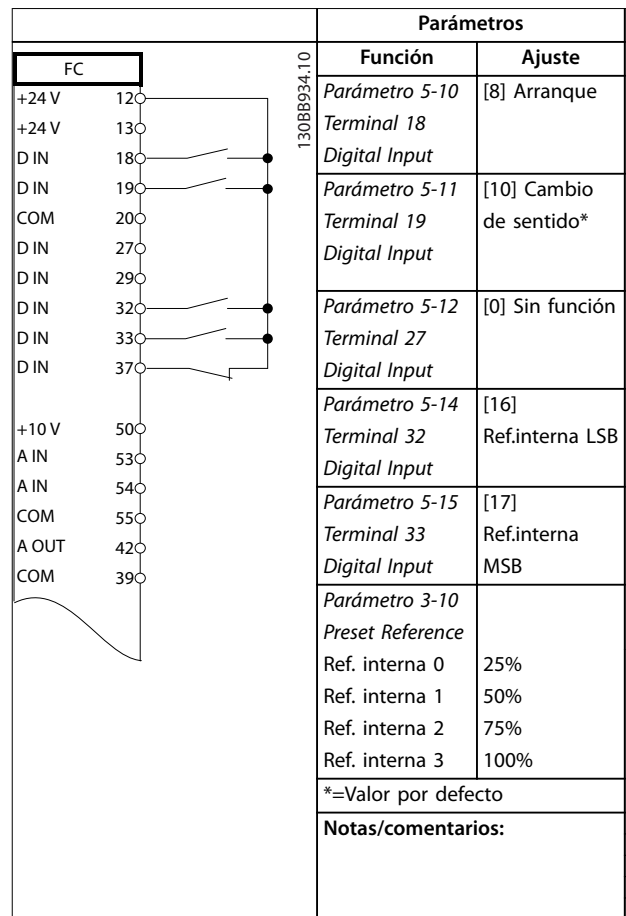


Tabla 6.7 Arranque/parada con cambio de sentido y cuatro velocidades predeterminadas

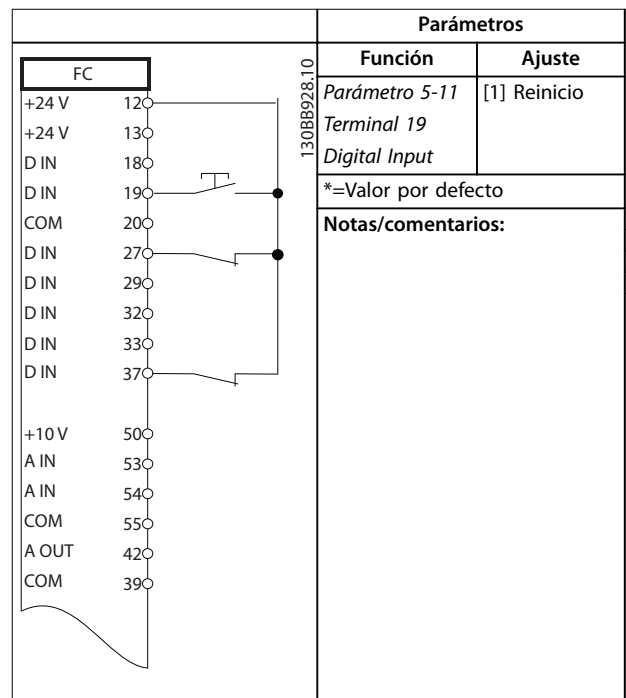


Tabla 6.8 Reinicio de alarma externa

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 6-10	0,07 V*
+24 V	13	Terminal 53 Low Voltage	
D IN	18	Parámetro 6-11	10 V*
D IN	19	Terminal 53 High Voltage	
COM	20	Parámetro 6-14	0 r/min
D IN	27	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
D IN	29	Parámetro 6-15	1500 r/min
D IN	32	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
D IN	33	*=Valor por defecto	
D IN	37	Notas/comentarios:	

Tabla 6.9 Referencia de velocidad (con un potenciómetro manual)

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 5-10	[8] Arranque*
+24 V	13	Terminal 18 Digital Input	
D IN	18	Parámetro 5-12	[19] Mantener referencia
D IN	19	Terminal 27 Digital Input	
COM	20	Parámetro 5-13	[21] Aceleración
D IN	27	Terminal 29 Digital Input	
D IN	29	Parámetro 5-14	[22] Deceleración
D IN	32	Terminal 32 Digital Input	
D IN	33	*=Valor por defecto	
D IN	37	Notas/comentarios:	

Tabla 6.10 Aceleración/deceleración

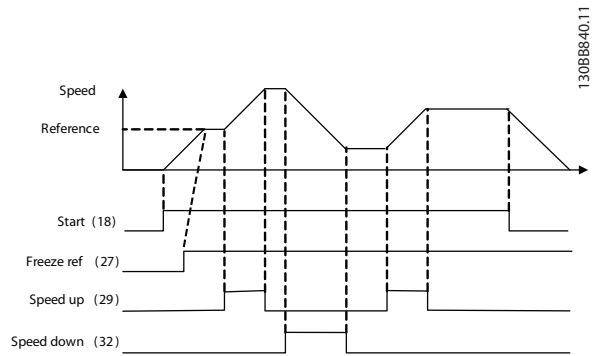


Ilustración 6.3 Aceleración/deceleración

		Parámetros	
FC		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 8-30	FC*
+24 V	13	Protocol	
D IN	18	Parámetro 8-31	1*
D IN	19	Address	
COM	20	Parámetro 8-32	9600*
D IN	27	Baud Rate	
D IN	29	*=Valor por defecto	
D IN	32	Notas/comentarios:	
D IN	33	seleccione el protocolo, la dirección y la velocidad en baudios en los parámetros mencionados anteriormente.	
D IN	37		

Tabla 6.11 Conexión de red RS485

6

VLT		Parámetros	
		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 1-90 Motor Thermal Protection	[2] Descon. termistor
+24 V	13		
D IN	18	Parámetro 1-93 Thermistor Source	[1] Entrada analógica 53
D IN	19		
COM	20	*=Valor por defecto	
D IN	27	Notas/comentarios: si solo se desea una advertencia, ajuste parámetro 1-90 Motor Thermal Protection en [1] Advert. termistor.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabla 6.12 Termistor motor

FC		Parámetros	
		Función	Ajuste
+24 V	12	Parámetro 4-30 Motor Feedback Loss Function	[1]
+24 V	13		Advertencia
D IN	18	Parámetro 4-31 Motor Feedback Speed Error	100 r/min
D IN	19		
COM	20	Parámetro 4-32 Motor Feedback Loss Timeout	5 s
D IN	27		
D IN	29	Parámetro 7-00 S peed PID Feedback Source	[2] MCB 102
D IN	32		
D IN	33	Parámetro 17-11 Resolution (PPR)	1024*
D IN	37		
+10 V	50	Parámetro 13-00 SL Controller Mode	[1] Sí
A IN	53		
A IN	54	Parámetro 13-01 Start Event	[19]
COM	55		Advertencia
A OUT	42	Parámetro 13-02 Stop Event	[44] Botón Reset
COM	39		
		Parámetro 13-10 Comparator Operand	[21] Número advert.
		Parámetro 13-11 Comparator Operator	[1] ≈*
		Parámetro 13-12 Comparator Value	90
		Parámetro 13-51 SL Controller Event	[22] Comparador 0
		Parámetro 13-52 SL Controller Action	[32] Aj. sal. dig. A baja
		Parámetro 5-40 F unction Relay	[80] Salida digital SL A

	Parámetros	
	Función	Ajuste
	*=Valor por defecto	
	Notas/comentarios:	
	si se supera el límite en el monitor de realimentación, se emite la advertencia 90. El SLC supervisa la advertencia y, en caso de que esta se evalúe como VERDADERA, se activa el relé 1.	
	A continuación, los equipos externos pueden indicar que es necesario realizar una reparación. Si el valor del error de realimentación vuelve a ser inferior al límite en un intervalo de 5 s, el convertidor de frecuencia continúa funcionando y la advertencia desaparece. Sin embargo, el relé 1 seguirá activado hasta que se pulse [Reset] en el LCP.	

Tabla 6.13 Uso de SLC para configurar un relé

	Parámetros	
	Función	Ajuste
	*=Valor por defecto	
	Notas/comentarios:	
	si se supera el límite en el monitor de realimentación, se emite la advertencia 90. El SLC supervisa la advertencia y, en caso de que esta se evalúe como VERDADERA, se activa el relé 1.	
	A continuación, los equipos externos pueden indicar que es necesario realizar una reparación. Si el valor del error de realimentación vuelve a ser inferior al límite en un intervalo de 5 s, el convertidor de frecuencia continúa funcionando y la advertencia desaparece. Sin embargo, el relé 1 seguirá activado hasta que se pulse [Reset] en el LCP.	

	Parámetros	
	Función	Ajuste
	*=Valor por defecto	
	Notas/comentarios:	
	si se supera el límite en el monitor de realimentación, se emite la advertencia 90. El SLC supervisa la advertencia y, en caso de que esta se evalúe como VERDADERA, se activa el relé 1.	
	A continuación, los equipos externos pueden indicar que es necesario realizar una reparación. Si el valor del error de realimentación vuelve a ser inferior al límite en un intervalo de 5 s, el convertidor de frecuencia continúa funcionando y la advertencia desaparece. Sin embargo, el relé 1 seguirá activado hasta que se pulse [Reset] en el LCP.	

Tabla 6.14 Control de freno mecánico (lazo abierto)

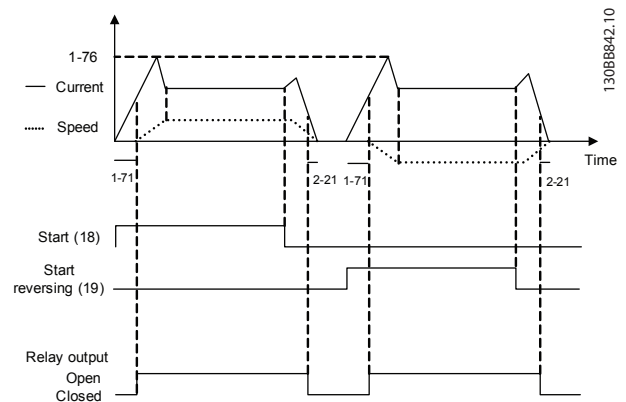
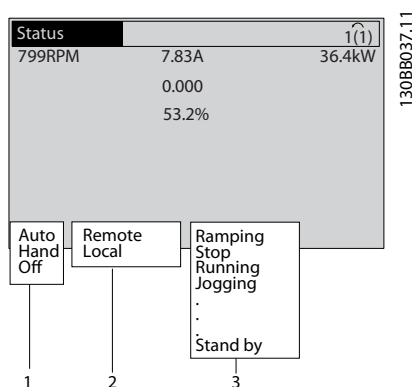


Ilustración 6.4 Control de freno mecánico (lazo abierto)

7 Mensajes de estado

7.1 Pantalla de estado

Cuando el convertidor de frecuencia está en modo *Estado*, los mensajes de estado se generan automáticamente y aparecen en la línea inferior del display (consulte la *Ilustración 7.1*). Consulte la *Guía de programación del Convertidor de frecuencia VLT® AutomationDrive FC 302* para obtener descripciones detalladas de los mensaje de estado.



1	Modo de funcionamiento
2	Origen de referencia
3	Estado de funcionamiento

Ilustración 7.1 Pantalla de estado

7.2 Tipos de advertencias y alarmas

El convertidor de frecuencia monitoriza el estado de su potencia de entrada, salida y factores del motor, así como otros indicadores de rendimiento del sistema. Una advertencia o una alarma no tiene por qué indicar necesariamente un problema interno en el convertidor de frecuencia. En muchos casos, indica condiciones de fallo de:

- Tensión de entrada.
- Carga del motor.
- Temperatura del motor.
- Señales externas.
- Otras áreas controladas por la lógica interna.

Investigue, según se indica, en la alarma o la advertencia.

7.2.1 Advertencias

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

7.2.2 Desconexión por alarma

Una alarma se emite cuando el convertidor de frecuencia se desconecta, es decir, cuando el convertidor de frecuencia suspende el funcionamiento para impedir daños en el convertidor o en el sistema. El motor frena por inercia hasta detenerse si la desconexión se produce en el lado del convertidor de frecuencia. La lógica del convertidor de frecuencia continúa funcionando y monitorizando el estado del convertidor de frecuencia. Una vez solucionada la causa del fallo, reinicie el convertidor de frecuencia. Entonces está listo otra vez para su funcionamiento.

Una desconexión puede reiniciarse de 4 modos:

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

7.2.3 Bloqueo de desconexión de alarma

Si una alarma hace que el convertidor de frecuencia se bloquee, es necesario desconectar y volver a conectar la potencia de entrada. Si la desconexión se produce en el lado del convertidor de frecuencia, el motor frena por inercia hasta detenerse. La lógica del convertidor de frecuencia continúa funcionando y monitorizando el estado del convertidor de frecuencia. Desconecte la potencia de entrada del convertidor de frecuencia y corrija la causa del fallo. A continuación, restablezca la potencia. Esta acción pone al convertidor de frecuencia en estado de desconexión, tal y como se ha descrito en el *capítulo 7.2.2 Desconexión por alarma*, y puede reiniciarse mediante cualquiera de esos cuatro modos.

7.3 Definiciones de advertencias y alarmas: convertidor de frecuencia

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

ADVERTENCIA 1, 10V bajo

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

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

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 2, Error cero activo

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

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones de todos los terminales de red analógica.
 - Terminales de tarjeta de control 53 y 54 para señales, terminal 55 común.
 - Terminales de MCB 101 11 y 12 para señales, terminal 10 común.
 - Terminales de MCB 109 1, 3 y 5 para señales; terminales 2, 4 y 6 comunes.
- Compruebe que la programación del convertidor de frecuencia y los ajustes del interruptor concuerdan con el tipo de señal analógica.
- Realice una prueba de señales en el terminal de entrada.

ADVERTENCIA/ALARMA 3, Sin motor

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

ADVERTENCIA/ALARMA 4, Pérd. fase alim.

Falta una fase en el lado de la fuente de alimentación, o bien el desequilibrio de tensión de la red es demasiado alto. Este mensaje también aparece por una avería en el rectificador de entrada del convertidor de frecuencia. Las opciones se programan en el *parámetro 14-12 Function at Mains Imbalance*.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 5, Alta tensión de enlace CC

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

ADVERTENCIA 6, Tensión de CC baja

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

ADVERTENCIA/ALARMA 7, Sobretensión CC

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

Resolución de problemas

- Conecte una resistencia de freno.
- Aumente el tiempo de rampa.
- Cambie el tipo de rampa.
- Active las funciones del *parámetro 2-10 Brake Function*.
- Incremente el *parámetro 14-26 Trip Delay at Inverter Fault*.
- Si la alarma/advertencia se produce durante una caída de tensión, utilice una energía regenerativa (*parámetro 14-10 Mains Failure*).

ADVERTENCIA/ALARMA 8, Baja tensión CC

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 9, Sobrecarga inv.

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 10, Temperatura de sobrecarga del motor

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

Resolución de problemas

- Compruebe si el motor se está sobrecalentando.
- Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.
- Compruebe que la intensidad del motor configurada en el *parámetro 1-24 Motor Current* esté ajustada correctamente.
- Asegúrese de que los datos del motor en los *parámetros del 1-20 al 1-25* estén ajustados correctamente.
- Si se está utilizando un ventilador externo, compruebe que está seleccionado en el *parámetro 1-91 Motor External Fan*.
- La activación de la AMA en el *parámetro 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* ajusta el convertidor de frecuencia con respecto al motor con mayor precisión y reduce la carga térmica.

ADVERTENCIA/ALARMA 11, Sobretemperatura del termistor del motor

Puede que el termistor esté desconectado. Seleccione si el convertidor de frecuencia emite una advertencia o una alarma en el *parámetro 1-90 Motor Thermal Protection*.

Resolución de problemas

- Compruebe si el motor se está sobrecalentando.
- Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.
- Compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 53 o 54 (entrada de tensión

analógica) y el terminal 50 (alimentación de +10 V) y que el interruptor del terminal 53 o 54 está configurado para tensión. Compruebe que el *parámetro 1-93 Thermistor Resource* esté ajustado en el terminal 53 o 54.

- Cuando utilice las entradas digitales 18 o 19, compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 18 o 19 (solo entrada digital PNP) y el terminal 50.
- Si se utiliza un sensor KTY, compruebe que la conexión entre los terminales 54 y 55 es correcta.
- Si se está utilizando un interruptor térmico o termistor, compruebe que la programación del *parámetro 1-93 Thermistor Resource* coincida con el cableado del sensor.
- Si utiliza un sensor KTY, compruebe si la programación del *parámetro 1-95 KTY Sensor Type*, el *parámetro 1-96 KTY Thermistor Resource* y el *parámetro 1-97 KTY Threshold level* coincide con el cableado del sensor.

ADVERTENCIA/ALARMA 12, Límite de par

El par es más elevado que el valor en el *parámetro 4-16 Torque Limit Motor Mode* o en el *parámetro 4-17 Torque Limit Generator Mode*. El *Parámetro 14-25 Trip Delay at Torque Limit* puede cambiar esta advertencia, de forma que en vez de ser solo una advertencia sea una advertencia seguida de una alarma.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 13, Sobrecorriente

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 14, Fallo a tierra

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

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor de frecuencia y solucione el fallo a tierra.
- Compruebe que no haya fallos de la conexión a tierra en el motor midiendo la resistencia de conexión a tierra de los cables de motor y el motor con un megaohmímetro.
- Realice una prueba del sensor de corriente.

ALARMA 15, HW incomp.

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

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

- *Parámetro 15-40 FC Type.*
- *Parámetro 15-41 Power Section.*
- *Parámetro 15-42 Voltage.*
- *Parámetro 15-43 Software Version.*
- *Parámetro 15-45 Actual Typecode String.*
- *Parámetro 15-49 SW ID Control Card.*
- *Parámetro 15-50 SW ID Power Card.*
- *Parámetro 15-60 Option Mounted.*
- *Parámetro 15-61 Option SW Version* (por cada ranura de opción).

ALARMA 16, Cortocircuito

Hay un cortocircuito en el motor o en su cableado.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 17, Cód. ctrl TO

No hay comunicación con el convertidor de frecuencia. La advertencia solo se activará si el *parámetro 8-04 Control Word Timeout Function* no está ajustado en [0] No. Si el *parámetro 8-04 Control Word Timeout Function* se ajusta en [2] Parada y [26] Trip, aparecerá una advertencia, el convertidor de frecuencia se desacelerará hasta desconectarse y, a continuación, emitirá una alarma.

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones del cable de comunicación serie.
- Aumente el *parámetro 8-03 Control Word Timeout Time*
- Compruebe el funcionamiento del equipo de comunicaciones.
- Verifique que la instalación es adecuada conforme a los requisitos de CEM.

ADVERTENCIA/ALARMA 22, Freno mecánico para elevador

El valor obtenido muestra de qué tipo es.

0 = El par de referencia no se ha alcanzado antes de finalizar el tiempo límite (*parámetro 2-27 Torque Ramp Up Time*).

1 = No se ha recibido la realimentación de freno esperada antes de concluir el tiempo límite (*parámetro 2-23 Activate Brake Delay, parámetro 2-25 Brake Release Time*).

ADVERTENCIA 23, Fallo del ventilador interno

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

Resolución de problemas

- Compruebe la resistencia del ventilador.
- Compruebe los fusibles de carga suave.

ADVERTENCIA 24, Fallo del ventilador externo

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

Resolución de problemas

- Compruebe la resistencia del ventilador.
- Compruebe los fusibles de carga suave.

ADVERTENCIA 25, Resist. freno cortocircuitada

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

Resolución de problemas

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

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

La potencia transmitida a la resistencia de freno se calcula como un valor medio durante los últimos 120 s de tiempo de funcionamiento. El cálculo se basa en la tensión del circuito intermedio y el valor de la resistencia del freno configurado en el *parámetro 2-16 AC brake Max. Current*. La advertencia se activa cuando el frenado disipado es

superior al 90 % de la potencia de resistencia de freno. Si se ha seleccionado [2] *Desconexión* en el parámetro 2-13 *Brake Power Monitoring*, el convertidor de frecuencia se desconectará cuando la potencia de frenado disipada alcance el 100 %.

⚠️ ADVERTENCIA

Si se produce un cortocircuito en el transistor de freno, existe el riesgo de que se transmita una potencia considerable a la resistencia de freno.

ADVERTENCIA/ALARMA 27, Fallo chopper freno

Esta alarma/advertencia podría producirse también si la resistencia de freno se sobrecalienta. Los terminales 104 y 106 están disponibles como entradas Klixon de resistencias de freno.

AVISO!

Esta señal de realimentación es utilizada por el LHD para controlar la temperatura del inductor HI. Este fallo indica un Klixon abierto en el inductor HI del lado del filtro activo.

ADVERTENCIA/ALARMA 28, Fallo de comprobación del freno

La resistencia de freno no está conectada o no funciona. Compruebe parámetro 2-15 *Brake Check*.

ALARMA 29, Temp. disipador

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. El fallo de temperatura se reinicia cuando la temperatura se encuentra por debajo de la temperatura del disipador especificada. Los puntos de desconexión y de reinicio varían en función de la magnitud de potencia del convertidor de frecuencia.

Resolución de problemas

Compruebe si se dan las siguientes condiciones:

- Temperatura ambiente excesiva.
- Longitud excesiva de los cables de motor.
- Falta de espacio por encima y por debajo del convertidor de frecuencia para la ventilación.
- Flujo de aire bloqueado alrededor del convertidor de frecuencia.
- Ventilador del disipador dañado.
- Disipador sucio

En los alojamientos D, E y F, esta alarma se basa en la temperatura medida por el sensor del disipador que se encuentra en el interior de los módulos IGBT. En los alojamientos F, esta alarma también puede estar causada por el sensor térmico del módulo rectificador.

Resolución de problemas

- Compruebe la resistencia del ventilador.
- Compruebe los fusibles de carga suave.
- Compruebe el sensor térmico del IGBT.

ALARMA 30, Falta la fase U del motor

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 31, Falta la fase V del motor

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

Resolución de problemas

- Apague la alimentación del convertidor de frecuencia y compruebe la fase V del motor.

ALARMA 32, Falta la fase W del motor

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 33, Fa. entr. corri.

Se han efectuado demasiados arranques en poco tiempo.

Resolución de problemas

- Deje que la unidad se enfríe hasta la temperatura de funcionamiento.

ADVERTENCIA/ALARMA 34, Fallo comunic. Fieldbus

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

ADVERTENCIA/ALARMA 36, Fallo aliment.

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

ALARMA 38, Fallo interno

Cuando se produce un fallo interno, se muestra un número de código definido en la *Tabla 7.1*.

Resolución de problemas

- Apague y vuelva a encender.
- Compruebe que la opción está bien instalada.
- Compruebe que no falten cables o que no estén flojos.

Puede ser necesario que se ponga en contacto con el servicio técnico de Danfoss o con su proveedor. Anote el número de código para dar los siguientes pasos para encontrar el problema.

Número	Texto
0	El puerto serie no puede inicializarse. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el servicio técnico de Danfoss.
256–258	Los datos de la EEPROM de potencia son defectuosos o demasiado antiguos.
512	Los datos de la EEPROM de la placa de control son defectuosos o demasiado antiguos.
513	Tiempo límite de la comunicación al leer los datos de la EEPROM.
514	Tiempo límite de la comunicación al leer los datos de la EEPROM.
515	El control orientado a la aplicación no puede reconocer los datos de la EEPROM.
516	No se puede escribir en la EEPROM, porque está en curso un comando de escritura.
517	El comando de escritura ha alcanzado el tiempo límite.
518	Fallo en la EEPROM.
519	Faltan datos del código de barras en la EEPROM o son incorrectos.
783	Valor de parámetro fuera de los límites mínimo/máximo.
1024–1279	No ha podido enviarse un telegrama CAN.
1281	Tiempo límite de parpadeo en el procesador de señal digital.
1282	Discrepancia de versiones de software del micro de potencia.
1283	Discrepancia de versiones de datos de la EEPROM de potencia.
1284	No se puede leer la versión de software del procesador de señal digital.
1299	El software de opción de la ranura A es demasiado antiguo.
1300	El software de opción de la ranura B es demasiado antiguo.
1301	El software de opción de la ranura C0 es demasiado antiguo.
1302	El software de opción de la ranura C1 es demasiado antiguo.
1315	El software de opción de la ranura A no es compatible (no permitido).
1316	El software de opción de la ranura B no es compatible (no permitido).
1317	El software de opción de la ranura C0 no es compatible (no permitido).
1318	El software de opción de la ranura C1 no es compatible (no permitido).
1379	La opción A no respondió al calcular la versión de la plataforma.
1380	La opción B no respondió al calcular la versión de la plataforma.
1381	La opción C0 no respondió al calcular la versión de la plataforma.

Número	Texto
1382	La opción C1 no respondió al calcular la versión de la plataforma.
1536	Se ha registrado una excepción en el control orientado a la aplicación. La información de depuración se muestra en el LCP.
1792	Watch Dog del DSP está activada. No se han transferido correctamente los datos del control orientado a motores para la depuración de los datos de la sección de potencia.
2049	Datos de potencia reiniciados.
2064–2072	H081x: la opción de la ranura x se ha reiniciado.
2080–2088	H082x: la opción de la ranura x ha emitido una espera de arranque.
2096–2104	H983x: la opción de la ranura x ha emitido una espera de arranque legal.
2304	No se pudo leer ningún dato de la EEPROM de potencia.
2305	Falta la versión de software de la unidad de potencia.
2314	Faltan los datos de la unidad de potencia en esta unidad.
2315	Falta la versión de software de la unidad de potencia.
2316	Falta lo_statepage de la unidad de potencia.
2324	Durante el arranque se ha detectado que la configuración de la tarjeta de potencia no es correcta.
2325	Una tarjeta de potencia ha interrumpido su comunicación mientras se aplicaba la potencia de red.
2326	Tras el retardo para el registro de las tarjetas de potencia, se ha detectado que la configuración de la tarjeta de potencia es incorrecta.
2327	Se ha registrado la presencia de demasiadas ubicaciones de tarjeta de potencia.
2330	No coincide la información del tamaño de potencia entre las tarjetas de potencia.
2561	No hay comunicación de DSP a ATACD.
2562	No hay comunicación de ATACD a DSP (estado funcionando).
2816	Desbordamiento de pila del módulo de la placa de control.
2817	Tareas lentas del programador.
2818	Tareas rápidas.
2819	Hilo de parámetros.
2820	Desbordamiento de pila del LCP.
2821	Desbordamiento del puerto de serie.
2822	Desbordamiento del puerto USB.
2836	cflistMempool es demasiado pequeño.
3072–5122	El valor de parámetro está fuera de sus límites.
5123	Opción en ranura A: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5124	Opción en ranura B: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.

Número	Texto
5125	Opción en ranura C0: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5126	Opción en ranura C1: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5376-6231	Memoria excedida.

Tabla 7.1 Fallo interno, números de código

ALARMA 39, Sensor disp.

No hay realimentación del sensor de temperatura del disipador.

La señal del sensor térmico del IGBT no está disponible en la tarjeta de potencia. El problema podría estar en la tarjeta de potencia, en la tarjeta de accionamiento de puerta o en el cable plano entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de accionamiento de puerta.

ADVERTENCIA 40, Sobrecarga T27

Compruebe la carga conectada al terminal 27 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe el *parámetro 5-00 Digital I/O Mode* y el *parámetro 5-01 Terminal 27 Mode*.

ADVERTENCIA 41, Sobrecarga T29

Compruebe la carga conectada al terminal 29 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe el *parámetro 5-00 Digital I/O Mode* y el *parámetro 5-02 Terminal 29 Mode*.

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

Para la X30/6, compruebe la carga conectada a X30/6 o elimine la conexión cortocircuitada. Compruebe el *parámetro 5-32 Term X30/6 Digi Out (MCB 101)*.

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

ALARMA 45, Fallo con tierra 2

Fallo de conexión a tierra.

Resolución de problemas

- Compruebe que la conexión a tierra es correcta y revise las posibles conexiones sueltas.
- Compruebe que el tamaño de los cables es el adecuado.
- Compruebe que los cables del motor no presentan cortocircuitos ni corrientes de fuga.

ALARMA 46, Alim. tarj. alim.

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

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

ADVERTENCIA 47, Alim. baja 24 V

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

Hay tres fuentes de alimentación generadas por la fuente de alimentación de modo conmutado (SMPS) de la tarjeta de potencia:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Resolución de problemas

- Compruebe si la tarjeta de potencia está defectuosa.

ADVERTENCIA 48, Alim. baja 1.8 V

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

ADVERTENCIA 49, Límite de veloc.

Cuando la velocidad no está comprendida dentro del intervalo especificado en el *parámetro 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM]* y el *parámetro 4-13 Motor Speed High Limit [RPM]*, el convertidor de frecuencia emite una advertencia. Cuando la velocidad sea inferior al límite especificado en el *parámetro 1-86 Trip Speed Low [RPM]* (excepto en arranque y parada), el convertidor de frecuencia se desconecta.

ALARMA 50, Fallo de calibración AMA

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

ALARMA 51, U_{nom} e I_{nom} de la comprobación de AMA

Es posible que los ajustes de tensión del motor, intensidad del motor y potencia del motor sean erróneos. Compruebe los ajustes de los *parámetros del 1-20 al 1-25*.

ALARMA 52, I_{nom} bajo de AMA

La intensidad del motor es demasiado baja. Compruebe los ajustes en el *parámetro 4-18 Current Limit*.

ALARMA 53, Motor AMA demasiado grande

El motor es demasiado grande para que funcione AMA.

ALARMA 54, Motor AMA demasiado pequeño

El motor es demasiado pequeño para que funcione AMA.

ALARMA 55, Par. AMA fuera de intervalo

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

ALARMA 56, AMA interrumpido por usuario

El usuario ha interrumpido el procedimiento AMA.

ALARMA 57, Fallo interno del AMA

Siga intentando reiniciar el AMA hasta que se ejecute el AMA.

AVISO!

Si se ejecuta la prueba repetidamente se podría calentar el motor hasta un nivel en que aumenten las resistencias R_s y R_r . Sin embargo, en la mayoría de los casos, esto no suele ser grave.

ALARMA 58, Fallo interno del AMA

Póngase en contacto con el distribuidor Danfoss.

ADVERTENCIA 59, Límite intensidad

La intensidad es superior al valor del *parámetro 4-18 Current Limit*. Asegúrese de que los datos del motor en los *parámetros* de 1-20 a 1-25 estén ajustados correctamente. Si fuese necesario, aumente el límite de intensidad. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con un límite superior.

ADVERTENCIA 60, Parada externa

Se ha activado la parada externa. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal programado para la parada externa y reinicie el convertidor de frecuencia por comunicación en serie, E / S digital o pulsando [Reset].

ADVERTENCIA/ALARMA 61. Error seguim.

Error detectado entre la velocidad del motor calculada y la velocidad medida desde el dispositivo de realimentación. La función de advertencia/alarma/desactivar se ajusta en el *parámetro 4-30 Motor Feedback Loss Function*. El ajuste del error aceptable se realiza en el *parámetro 4-31 Motor Feedback Speed Error* y el del tiempo permitido de permanencia en este error, en el *parámetro 4-32 Motor Feedback Loss Timeout*. La función puede ser útil durante el procedimiento de puesta en marcha.

ADVERTENCIA 62, Frecuencia de salida en límite máximo

La frecuencia de salida es mayor que el valor ajustado en *parámetro 4-19 Max Output Frequency*.

ALARMA 63, Fr. mecán. bajo

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

ADVERTENCIA 64. Límite tensión

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

ADVERTENCIA/ALARMA 65, Sobretemp. tarj. control

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 66, Temperatura del disipador baja

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

Aumente la temperatura ambiente de la unidad. También puede suministrarse una cantidad reducida de intensidad al convertidor de frecuencia cuando el motor se detiene ajustando el *parámetro 2-00 DC Hold/Preheat Current* al 5 % y el *parámetro 1-80 Function at Stop*.

Resolución de problemas

Si la temperatura del disipador es de 0 °C, es posible que el sensor de temperatura esté defectuoso, lo que hace que la velocidad del ventilador aumente al máximo. Esta advertencia aparece si el cable del sensor entre el IGBT y la tarjeta de accionamiento de puerta está desconectado. Debe comprobar también el sensor térmico del IGBT.

ALARMA 67, La configuración del módulo de opción ha cambiado

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

ALARMA 68, Parada segura activada

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

ALARMA 69. Temp. tarj.alim.

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

Resolución de problemas

- Compruebe el funcionamiento de los ventiladores de las puertas.
- Compruebe que los filtros de los ventiladores de las puertas no están bloqueados.
- Compruebe que la placa prensables esté instalada correctamente en los convertidores de frecuencia IP21/IP54 (NEMA 1/12).

ALARMA 70, Conf. FC incor.

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

ALARMA 71. PTC 1 Safe Torque Off

Se ha activado la STO desde la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 (motor demasiado caliente). Podrá reanudarse el funcionamiento normal cuando la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 aplique 24 V CC al terminal 37 (cuando la temperatura del motor sea aceptable) y cuando se desactive la entrada digital desde la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112. Cuando esto suceda, deberá enviarse una señal de reinicio (a través de bus, E/S digital o pulsando [Reset]).

AVISO!

Con el re arranque automático activado, el motor podrá arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 72. Fallo peligroso

STO con bloqueo por alarma. Niveles de señal inesperados en la parada de seguridad y en la entrada digital desde la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

ADVERTENCIA 73, R.aut. Par.sec.

Safe Torque Off activada. Con el re arranque automático activado, el motor puede arrancar cuando se solucione el fallo.

ADVERTENCIA 76, Conf. unid. pot.

El número requerido de unidades de potencia no coincide con el número detectado de unidades de potencia activas.

Resolución de problemas

Al sustituir un módulo de bastidor F, se produce una advertencia si los datos específicos de potencia de la tarjeta de potencia del módulo no coinciden con el resto del convertidor de frecuencia. Confirme que la pieza de recambio y su tarjeta de potencia tienen la referencia correcta.

ADVERTENCIA 77, M. ahorro en.

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

ALARMA 79, Configuración incorrecta de la sección de potencia

La tarjeta de escalado tiene una referencia incorrecta o no está instalada. El conector MK102 de la tarjeta de potencia no pudo instalarse.

ALARMA 80, Convertidor de frecuencia inicializado en valor predeterminado

Los ajustes de parámetros se han inicializado con los ajustes predeterminados tras un reinicio manual. Para eliminar la alarma, reinicie la unidad.

ALARMA 81, CSIV corrupto

El archivo CSIV contiene errores de sintaxis.

ALARMA 82, Error p. CSIV

CSIV no pudo iniciar un parámetro.

ALARMA 85. Fallo pelig. PB

Error PROFIBUS/PROFIsafe.

ADVERTENCIA/ALARMA 104, Fallo del ventilador mezclador

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 243. IGBT del freno

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tamaño F. Es equivalente a la alarma 27. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamiento de tamaño F14.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamiento de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamiento de tamaño F14.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

ALARMA 244, Temp. disipador

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tipo F. Es equivalente a la Alarma 29. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamientos de tamaño F14 o F15.

ALARMA 245, Sensor dispip.

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tamaño F. Es equivalente a la Alarma 39. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

El convertidor de frecuencia de 12 pulsos puede generar esta advertencia/alarma cuando una de las desconexiones o magnetotérmicos se abre con la unidad en funcionamiento.

ALARMA 246, Alim. tarj. alim.

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tamaño F. Es equivalente a la Alarma 46. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

ALARMA 247, Temp. tarj. alim.

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tamaño F. Es equivalente a la Alarma 69. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

ALARMA 248, Configuración incorrecta de la sección de potencia

Esta alarma es únicamente para convertidores de frecuencia con alojamiento de tamaño F. Es equivalente a la Alarma 79. El valor de informe en el registro de alarmas indica qué módulo de potencia ha generado la alarma:

- 1 = módulo del inversor situado más a la izquierda.
- 2 = módulo del inversor central en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 2 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F10 o F11.
- 2 = segundo convertidor de frecuencia desde el módulo del inversor izquierdo en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 3 = módulo del inversor derecho en alojamientos de tamaño F12 o F13.
- 3 = tercer módulo del inversor por la izquierda en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 4 = módulo del inversor situado más a la derecha en alojamientos de tamaño F14 o F15.
- 5 = módulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

ADVERTENCIA 250, Nva. pieza rec.

Se ha sustituido un componente del convertidor de frecuencia.

Resolución de problemas

- Reinicie el convertidor de frecuencia para que funcione con normalidad.

ADVERTENCIA 251, Nvo. cód. tipo

Se ha sustituido la tarjeta de potencia u otros componentes y se ha cambiado el código descriptivo.

Resolución de problemas

- Reinicie para eliminar la advertencia y reanudar el funcionamiento normal.

7.4 Definiciones de advertencias y alarmas: filtro activo

AVISO!

Tras un reinicio manual pulsando [Reset], pulse [Auto on] o [Hand on] para reiniciar la unidad.

Número	Descripción	Advertencia	Alarma/ Desconexión	Alarma / Bloqueo por alarma	Referencia de parámetros
1	10 V bajo	X			
2	Error cero activo	(X)	(X)		6-01
4	Pérdida de fase de alim.	X			
5	Alta tensión de enlace CC	X			
6	Tensión de CC baja	X			
7	Sobretensión CC	X	X		
8	Baja tensión CC	X	X		
13	Sobrecorriente	X	X	X	
14	Fallo a tierra	X	X	X	
15	HW incomp.		X	X	
16	Cortocircuito		X	X	
17	Cód. ctrl TO	(X)	(X)		8-04
23	Fallo del ventilador interno	X			
24	Fallo del ventilador externo	X			14-53
29	Temp. disipador	X	X	X	
33	Fa. entr. corri.		X	X	
34	Fallo Fieldbus	X	X		
35	Fallo de opción	X	X		
38	Fallo interno				
39	Sensor dispip.		X	X	
40	Sobrecarga de la salida digital del terminal 27	(X)			5-00, 5-01
41	Sobrecarga de la salida digital del terminal 29	(X)			5-00, 5-02
46	Alim. tarj. alim.		X	X	
47	Alim. baja 24 V	X	X	X	
48	Alim. baja 1.8 V		X	X	
65	Sobretemperatura en placa de control	X	X	X	
66	Temperatura del disipador baja	X			
67	La configuración de opciones ha cambiado		X		
68	Safe Torque Off activada		X		
69	Temp. tarj.alim.		X	X	
70	Conf. FC incor.			X	
72	Fallo peligroso			X	
73	R.aut. Safe Torque Off				
76	Conf. unid. pot.	X			
79	Conf. PS no vál.		X	X	
80	Unidad inicializada en valor predeterminado		X		
250	Nva. pieza rec.			X	
251	Nuevo. cód. tipo		X	X	
300	Fallo cont. red	X			
301	Fallo cont. SC	X			

Número	Descripción	Advertencia	Alarma/Desconexión	Alarma / Bloqueo por alarma	Referencia de parámetros
302	Sobrecorriente en condensador	X	X		
303	Fallo de conexión a tierra del condensador	X	X		
304	Sobrecorriente CC	X	X		
305	Límite de frecuencia de red		X		
306	Límite de compensación				
308	Temp. resist.	X		X	
309	Fallo de conexión a tierra de red	X	X		
311	Límite de frecuencia del interruptor		X		
312	Gama CT		X		
314	CT auto. interr.		X		
315	Error auto. CT		X		
316	Error ubic. CT	X			
317	Error polar. CT	X			
318	Error prop. CT	X			

Tabla 7.2 Lista de códigos de alarma/advertencia

Una desconexión es la acción desencadenada al producirse una alarma. La desconexión desactiva el filtro activo, que puede reiniciarse pulsando [Reset] o reiniciando desde una entrada digital (grupo de parámetros 5-1* *Entradas digitales [1] Reinicio*). El evento que generó la alarma no puede dañar el filtro activo ni dar lugar a situaciones peligrosas. Un bloqueo por alarma es la acción que se desencadena cuando se produce una alarma cuya causa podría producir daños en el filtro activo o en los equipos conectados. Una situación de bloqueo por alarma solamente se puede reiniciar mediante un ciclo de potencia.

Advertencia	Amarillo
Alarma	Rojo intermitente
Bloqueo por alarma	Amarillo y rojo

Tabla 7.3 Luces indicadoras LED

Código de alarma y código de estado ampliado					
Bit	Hex	Dec	Código de alarma	Código de advertencia	Código de estado ampliado
0	00000001	1	Fallo cont. red	Reservado	Reservado
1	00000002	2	Temp. disipador	Temp. disipador	CT auto. func.
2	00000004	4	Fallo a tierra	Fallo a tierra	Reservado
3	00000008	8	Temp. tarj. ctrl	Temp. tarj. ctrl	Reservado
4	00000010	16	Cód. ctrl TO	Cód. ctrl TO	Reservado
5	00000020	32	Sobrecorriente	Sobrecorriente	Reservado
6	00000040	64	Fallo cont. SC	Reservado	Reservado
7	00000080	128	Sobrecorriente en condensador	Sobrecorriente en condensador	Reservado
8	00000100	256	Fallo de conexión a tierra del condensador	Fallo de conexión a tierra del condensador	Reservado
9	00000200	512	Sobrecar. inv.	Sobrecar. inv.	Reservado
10	00000400	1024	Tens. baja CC	Tens. baja CC	Reservado
11	00000800	2048	Sobretens. CC	Sobretens. CC	Reservado
12	00001000	4096	Cortocircuito	Tensión baja CC	Reservado
13	00002000	8192	Fa. entr. corri.	Tensión alta CC	Reservado
14	00004000	16384	Pérd. fase red	Pérd. fase red	Reservado
15	00008000	32768	Error auto. CT	Reservado	Reservado
16	00010000	65536	Reservado	Reservado	Reservado
17	00020000	131072	Fallo interno	10 V bajo	Bloqueo del tiempo de contraseña
18	00040000	262144	Sobrecorriente CC	Sobrecorriente CC	Protección de contraseña
19	00080000	524288	Temp. resist.	Temp. resist.	Reservado
20	00100000	1048576	Fallo de conexión a tierra de red	Fallo de conexión a tierra de red	Reservado
21	00200000	2097152	Límite de frecuencia del interruptor	Reservado	Reservado
22	00400000	4194304	Fallo Fieldbus	Fallo Fieldbus	Reservado
23	00800000	8388608	Alim. baja 24 V	Alim. baja 24 V	Reservado
24	01000000	16777216	Gama CT	Reservado	Reservado
25	02000000	33554432	Alim. baja 1.8 V	Reservado	Reservado
26	04000000	67108864	Reservado	Baja temp.	Reservado
27	08000000	134217728	CT auto. interr.	Reservado	Reservado
28	10000000	268435456	Cambio opción	Reservado	Reservado
29	20000000	536870912	Unidad inic.	Unidad inic.	Reservado
30	40000000	1073741824	Safe torque off	Safe torque off	Reservado
31	80000000	2147483648	Límite de frecuencia de red	Código de estado ampliado	Reservado

Tabla 7.4 Descripción de Código de alarma, Código de advertencia y Código de estado ampliado

Los códigos de alarma, códigos de advertencia y códigos de estado ampliados pueden leerse mediante un bus serie o bus de campo opcional para su diagnóstico. Consulte también el *parámetro 16-90 Alarm Word*, el *parámetro 16-92 Warning Word* y el *parámetro 16-94 Ext. Status Word*. «Reservado» significa que no se garantiza que el bit tenga un valor concreto. Los bits reservados no deben utilizarse para ninguna finalidad.

7.4.1 Mensajes de fallo para filtro activo

ADVERTENCIA 1. 10 V bajo

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

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

ADVERTENCIA/ALARMA 2. Error cero activo

La señal del terminal 53 o 54 es inferior al 50 % del valor establecido en:

- *Parámetro 6-10 Terminal 53 Low Voltage.*
- *Parámetro 6-12 Terminal 53 Low Current.*
- *Parámetro 6-20 Terminal 54 Low Voltage.*
- *Parámetro 6-22 Terminal 54 Low Current.*

ADVERTENCIA 4. Pérdida de fase de alim.

Falta una fase en el lado de la fuente de alimentación, o bien el desequilibrio de tensión de la red es demasiado alto.

ADVERTENCIA 5. Alta tensión de enlace CC

La tensión del enlace de CC es superior al límite de advertencia de alta tensión. La unidad sigue activa.

ADVERTENCIA 6. Tensión de CC baja

La tensión del enlace de CC es inferior al límite de advertencia de tensión baja. La unidad sigue activa.

ADVERTENCIA/ALARMA 7. Sobreintensidad

Si la tensión del enlace de CC supera el límite, la unidad se desconecta.

ADVERTENCIA/ALARMA 8. Baja tensión CC

Si la tensión del enlace de CC cae por debajo del límite de baja tensión, el filtro comprobará si está conectada una fuente de alimentación de seguridad de 24 V. Si no lo está, el filtro se desconectará. Compruebe que la tensión de red coincide con la especificada en la placa de características.

ADVERTENCIA/ALARMA 13. Sobreintensidad

Se ha superado el límite de intensidad de la unidad.

ALARMA 14. Fallo a tierra

La suma de corriente de los transductores de corriente de IGBT no es igual a cero. Compruebe si la resistencia de cualquier fase conectada a tierra registra un valor bajo. Compruebe ambos valores antes y después del contactor de red. Asegúrese de que los transductores de corriente de IGBT, los cables de conexión y los conectores están en buen estado.

ALARMA 15. HW incomp.

Una opción instalada no es compatible con la versión de SW y HW actuales de la tarjeta de control.

ALARMA 16. Cortocircuito

Se ha producido un cortocircuito en la salida. Apague la unidad y resuelva el cortocircuito.

ADVERTENCIA/ALARMA 17. Cód. ctrl TO

No hay comunicación con la unidad.

La advertencia solo se activará si el *parámetro 8-04 Control Word Timeout Function* no está en OFF.

Posible solución: Incremente el *parámetro 8-03 Control Word Timeout Time*. Cambie el *parámetro 8-04 Control Word Timeout Function*

ADVERTENCIA 23. Vent. internos

Fallo de los ventiladores internos por defecto en el equipo o ventiladores sin montar.

ADVERTENCIA 24. Vent. externos

Fallo de los ventiladores externos debido a un defecto en el equipo o ventiladores sin montar.

ALARMA 29. Temp. disipador

Se ha superado la temperatura máxima del disipador. El fallo de temperatura no se reinicia hasta que la temperatura se encuentre por debajo de la temperatura del disipador especificada.

ALARMA 33. Fa. entr. corri.

Compruebe si se ha conectado un suministro de CC externo de 24 V.

ADVERTENCIA/ALARMA 34. Fallo comunic. Fieldbus

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

ADVERTENCIA/ALARMA 35. Fallo de opción:

Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 38. Fallo interno

Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 39. Sensor disipad.

No hay realimentación del sensor de temperatura del disipador.

ADVERTENCIA 40. Sobrecarga de la salida digital del terminal 27

Compruebe la carga conectada al terminal 27 o elimine la conexión cortocircuitada.

ADVERTENCIA 41. Sobrecarga de la salida digital del terminal 29

Compruebe la carga conectada al terminal 29 o elimine la conexión cortocircuitada.

ALARMA 46. Alim. tarj. alim.

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

ADVERTENCIA 47. Alim. baja 24 V

Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ADVERTENCIA 48. Alim. baja 1.8 V

Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ADVERTENCIA/ALARMA/DESCONEXIÓN 65. Sobretemp. tarj. control

Sobretensión en la tarjeta de control: la temperatura de desconexión de la tarjeta de control es de 80 °C.

ADVERTENCIA 66. Temperatura del disipador baja

Esta advertencia se basa en el sensor de temperatura del módulo IGBT.

Resolución de problemas

Si la temperatura del disipador es de 0 °C, es posible que el sensor de temperatura esté defectuoso, lo que hace que la velocidad del ventilador aumente al máximo. Si el cable del sensor entre el IGBT y la tarjeta de accionamiento de puerta está desconectado, aparecerá esta advertencia. Debe comprobar también el sensor térmico del IGBT.

ALARMA 67. Cambio de configuración del módulo de opción

Se han añadido o eliminado una o varias opciones desde la última desconexión del equipo.

ALARMA 68. Safe Torque Off (STO) activada

La Safe Torque Off (STO) se ha activado. Para reanudar el funcionamiento normal, aplique 24 V CC al terminal 37 y, a continuación, envíe una señal de reinicio por bus, E/S digital o pulsando [Reset]. Consulte el *parámetro 5-19 Terminal 37 Safe Stop*.

ALARMA 69. Temp. tarj.alim.

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

ALARMA 70. Conf. FC incor.

La combinación de placa de control y tarjeta de potencia no es válida.

ALARMA 79. Conf. PS no vál.

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

ALARMA 80. Unidad inicializada con valor predeterminado

Los ajustes de parámetros se han inicializado con los ajustes predeterminados tras un reinicio manual.

ALARMA 247. Temp. tarj.alim.

Temperatura excesiva de la tarjeta de potencia. El valor de informe indica el origen de la alarma (desde la izquierda):
1-4 inversor.
5-8 rectificador.

ALARMA 250. Nva. pieza rec.

La alimentación o el modo interruptor de la fuente de alimentación se han intercambiado. Restaure el código del tipo de filtro en la EEPROM. Seleccione el código descriptivo adecuado en el *parámetro 14-23 Typecode Setting* según la etiqueta de la unidad. No olvide seleccionar *Guardar en la EEPROM* para completar la operación.

ALARMA 251. Nvo. cód. tipo

El filtro tiene un nuevo código descriptivo.

ALARMA 300. Fallo cont. red

La realimentación del contactor de red no coincidió con el valor esperado en la franja de tiempo permitida. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 301. Fallo cont. SC

La realimentación del contactor de carga suave no coincidió con el valor esperado en la franja de tiempo permitida. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 302. Sobreintensidad cond.

Se ha detectado una corriente excesiva a través de los condensadores de CA. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 303. Fallo a tierra de cond.

Se ha detectado un fallo a tierra a través de las intensidades del condensador de CA. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 304. Sobreintensidad CC

Se ha detectado una corriente excesiva a través del banco de condensadores del enlace de CC. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 305. Límite frec. red

La frecuencia de red estaba fuera de los límites. Verifique que la frecuencia de red está dentro de los valores indicados en las especificaciones del producto.

ALARMA 306. Límite de compensación

La corriente de compensación necesaria excede la capacidad de la unidad. La unidad funciona con la máxima compensación.

ALARMA 308. Temp. resist.

Se ha detectado una temperatura excesiva en el disipador de la resistencia.

ALARMA 309. Fallo a tierra de la red

Se ha detectado un fallo a tierra en las intensidades de la red. Compruebe que no se han producido cortocircuitos ni corrientes de fuga en la red.

ALARMA 310. Buf. RTDC lleno

Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 311. Límite de frecuencia del interruptor

La frecuencia de conmutación media de la unidad ha excedido el límite. Compruebe que el *parámetro 300-10 Tensión nominal del filtro activo* y el *parámetro 300-22 Tensión nominal CT* tienen los ajustes correctos. En ese caso, póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ALARMA 312. Gama CT

Se ha detectado una limitación en la medición del transformador de corriente. Verifique que los CT utilizados tienen la proporción adecuada.

ALARMA 314. CT auto. interr.

Se ha interrumpido la detección automática CT.

ALARMA 315. Error auto. CT

Se ha detectado un error durante la ejecución CT autom. Póngase en contacto con Danfoss o el distribuidor.

ADVERTENCIA 316. Error ubic. CT

La función automática CT no ha podido determinar las ubicaciones correctas de los CT.

ADVERTENCIA 317. Error polar. CT

La función automática CT no ha podido determinar la polaridad correcta de los CT.

ADVERTENCIA 318. Error prop. CT

La función automática CT no ha podido determinar la clasificación primaria correcta de los CT.

7.5 Resolución de problemas

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Display oscuro / sin funcionamiento	Ausencia de potencia de entrada.	Consulte la <i>Tabla 5.1</i> .	Compruebe la fuente de potencia de entrada.
	Fusibles ausentes o abiertos o magnetotérmico desconectado.	Consulte los apartados <i>Fusibles abiertos</i> y <i>Magnetotérmico desconectado</i> en esta tabla para conocer las posibles causas.	Siga las recomendaciones indicadas.
	El LCP no recibe potencia	Compruebe que el cable del LCP está bien conectado y que no está dañado.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Cortocircuito en la tensión de control (terminal 12 o 50) o en los terminales de control.	Compruebe el suministro de tensión de control de 24 V para los terminales de 12-13 a 20-39 o la fuente de alimentación de 10 V para los terminales del 50 alimentación 55.	Conecte los terminales correctamente.
	LCP incorrecto (LCP de VLT® 2800 o 5000/6000/8000/FCD o FCM).		Use únicamente el LCP 101 (P/N 130B1124) o el LCP 102 (P/N 130B1107).
	Ajuste de contraste incorrecto.		Pulse [Status] + [▲] / [▼] para ajustar el contraste.
	El display (LCP) está defectuoso.	Pruébalo utilizando un LCP diferente.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Fallo interno del suministro de tensión o SMPS defectuoso.		Póngase en contacto con el proveedor.
Display intermitente	Fuente de alimentación sobrecargada (SMPS) debido a un incorrecto cableado de control o a un fallo interno del convertidor de frecuencia.	Para descartar la posibilidad de que se trate de un problema en el cableado de control, desconecte todos los cables de control retirando los bloques de terminales.	Si el display permanece iluminado, entonces el problema está en el cableado de control. Compruebe los cables en busca de cortocircuitos o conexiones incorrectas. Si el display continúa apagándose, siga el procedimiento de display oscuro.



Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Motor parado	El interruptor de mantenimiento está abierto o falta una conexión del motor.	Compruebe si el motor está conectado y si la conexión no se ha interrumpido (por un interruptor de mantenimiento u otro dispositivo).	Conecte el motor y compruebe el interruptor de mantenimiento.
	No hay potencia de red con tarjeta opcional de 24 V CC.	Si el display funciona pero sin salida, compruebe que el convertidor de frecuencia recibe potencia de red.	Aplique potencia de red para activar la unidad
	Parada del LCP.	Compruebe si se ha pulsado la tecla [Off].	Pulse [Auto On] o [Hand On] (en función de su modo de funcionamiento) para accionar el motor.
	Falta la señal de arranque (en espera).	Compruebe si el <i>parámetro 5-10 Terminal 18 Digital Input</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 18 (utilice los ajustes predeterminados).	Aplique una señal de arranque válida para arrancar el motor.
	Señal de funcionamiento por inercia del motor activa (inercia).	Compruebe si <i>5-12 Terminal 27 Entrada digital</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 27 (utilice los ajustes predeterminados).	Aplique 24 V al terminal 27 o programe este terminal como <i>Sin función</i> .
	Fuente de señal de referencia incorrecta.	Compruebe la señal de referencia: ¿local, remota o referencia de bus? ¿Referencia interna activa? ¿Conexión de terminales correcta? ¿Escalado de terminales correcto? ¿Señal de referencia disponible?	Programe los ajustes correctos. Compruebe el <i>parámetro 3-13 Reference Site</i> . Configure la referencia interna activa en el grupo de parámetros <i>3-1* Referencias</i> . Compruebe si el cableado es correcto. Compruebe el escalado de los terminales. Compruebe la señal de referencia.
El motor está funcionando en sentido incorrecto	Límite de giro del motor.	Compruebe que el <i>parámetro 4-10 Motor Speed Direction</i> está instalado correctamente.	Programe los ajustes correctos.
	Señal de cambio de sentido activa.	Compruebe si se ha programado un comando de cambio de sentido para el terminal en el grupo de parámetros <i>5-1* Entradas digitales</i> .	Desactive la señal de cambio de sentido.
	Conexión de fase del motor incorrecta.		Consulte el <i>capítulo 4.6.1 Cable de motor</i> .

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
El motor no llega a la velocidad máxima	Los límites de frecuencia están mal configurados.	<p>Compruebe los límites de salida en:</p> <ul style="list-style-type: none"> • <i>Parámetro 4-13 Motor Speed High Limit [RPM].</i> • <i>Parámetro 4-14 Motor Speed High Limit [Hz].</i> • <i>Parámetro 4-19 Max Output Frequency.</i> 	Programe los límites correctos.
	La señal de entrada de referencia no se ha escalado correctamente.	Compruebe el escalado de la señal de entrada de referencia en 6-0* <i>Modo E/S analógico</i> y en el grupo de parámetros 3-1* <i>Referencias</i> . Los límites de referencia se ajustan en el grupo de parámetros 3-0* <i>Límites referencia</i>	Programe los ajustes correctos.
La velocidad del motor es inestable	Posibles ajustes de parámetros incorrectos.	Compruebe los ajustes de todos los parámetros del motor, incluidos los ajustes de compensación del motor. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes de PID.	Compruebe los ajustes del grupo de parámetros 1-6* <i>Aj. depend. carga</i> . En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes del grupo de parámetros 20-0* <i>Realimentación</i> .
El motor funciona con brusquedad	Posible sobremagnetización.	Compruebe si hay algún ajuste del motor incorrecto en los parámetros del motor.	Compruebe los ajustes del motor en los grupos de parámetros 1-2* <i>Datos de motor</i> , 1-3* <i>Dat. avanz. motor</i> y 1-5* <i>Aj. indep. carga</i> .
El motor no frena	Posibles ajustes incorrectos en los parámetros de frenado. Los tiempos de rampa de deceleración pueden ser demasiado cortos.	Compruebe los parámetros del freno. Compruebe los ajustes del tiempo de rampa.	Compruebe los grupos de parámetros 2-0* <i>Freno CC</i> y 3-0* <i>Límites referencia</i> .
Fusibles de potencia abiertos o magnetotérmico desconectado	Cortocircuito entre fases.	El motor o el panel tienen un cortocircuito entre fases. Compruebe si hay algún cortocircuito entre fases en el motor y el panel.	Elimine cualquier cortocircuito detectado.
	Sobrecarga del motor.	El motor está sobrecargado para la aplicación.	Lleve a cabo una prueba de arranque y compruebe que la intensidad del motor esté dentro de los valores especificados. Si la intensidad del motor supera la corriente a plena carga indicada en la placa de características, el motor solo debe funcionar con carga reducida. Revise las especificaciones de la aplicación.
	Conexiones flojas.	Lleve a cabo una comprobación previa al arranque por si hubiera conexiones flojas.	Apriete las conexiones flojas.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Desequilibrio de intensidad de red superior al 3 %	Problema con la potencia de red (consulte la descripción de la Alarma 4 <i>Pérdida de fase de alim.</i>).	Gire una posición los conectores de la potencia de entrada al convertidor de frecuencia: de A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el cable, hay un problema de alimentación. Compruebe la fuente de alimentación de red.
	Problema con el convertidor de frecuencia.	Gire una posición los conectores de la potencia de entrada al convertidor de frecuencia: de A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el mismo terminal de entrada, hay un problema en la unidad. Póngase en contacto con el proveedor.
El desequilibrio de intensidad del motor es superior al 3 %.	Problema en el motor o en su cableado.	Gire los conectores del motor de salida una posición: de U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el cable, el problema se encuentra en el motor o en su cableado. Compruebe el motor y su cableado.
	Problema con los convertidores de frecuencia.	Gire los conectores del motor de salida una posición: de U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el mismo terminal de salida, hay un problema en la unidad. Póngase en contacto con el proveedor.
Ruido acústico o vibraciones (por ejemplo, un aspa de ventilador hace ruido o produce vibraciones a determinadas frecuencias)	Resonancias, por ejemplo, en el sistema del ventilador o del motor.	Frecuencias críticas del bypass al usar los parámetros del grupo 4-6* <i>Bypass veloc.</i>	Compruebe si el ruido o las vibraciones se han reducido a un nivel aceptable.
		Desactive la sobremodulación en el <i>parámetro 14-03 Overmodulation.</i>	
		Cambie el patrón de conmutación y la frecuencia en el grupo de parámetros 14-0* <i>Conmut. inversor.</i>	
		Aumente la amortiguación de resonancia en el <i>parámetro 1-64 Resonance Dampening.</i>	

Tabla 7.5 Resolución de problemas

8 Especificaciones

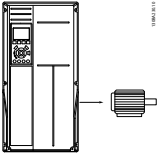
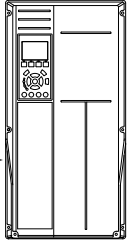
8.1 Especificaciones dependientes de la potencia

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

Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA								
		N132		N160		N200		
Carga alta/normal*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	
	Eje de salida típico a 400 V [kW]	132	160	160	200	200	250	
	Eje de salida típico a 460 V [CV]	200	250	250	300	300	350	
	Eje de salida típico a 480 V [kW]	160	200	200	250	250	315	
	Clasificación de protección de alojamiento IP21	D1n		D2n		D2n		
	Clasificación de protección de alojamiento IP54	D1n		D2n		D2n		
	Intensidad de salida							
	Continua (a 400 V) [A]	260	315	315	395	395	480	
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	390	347	473	435	593	528	
	Continua (a 460/480 V) [A]	240	302	302	361	361	443	
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	360	332	453	397	542	487	
kVa continua (a 400 V) [KVA]	180	218	218	274	274	333		
kVa continua (a 460 V) [KVA]	191	241	241	288	288	353		
kVa continua (a 480 V) [KVA]	208	262	262	313	313	384		
Intensidad de entrada máxima								
	Continua (a 400 V) [A]	251	304	304	381	381	463	
	Continua (a 460/480 V) [A]	231	291	291	348	348	427	
	Máxima dimensión del cable, red, motor, freno y carga compartida [mm ² (AWG ²)]	Motor, freno y carga compartida: 2 × 95 (2 × 3/0) Red: 2 × 185 (2 × 350)		2 × 185 (2 × 350 mcm)		2 × 185 (2 × 350 mcm)		
	Fusibles de red externos máximos [A] ¹⁾	400		550		630		
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 400 V CA [kW]	7428	8725	8048	9831	9753	11371	
	Pérdida total del canal posterior 400 V CA [kW]	6302	7554	6877	8580	8503	10020	
	Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]	4505	4954	4954	5714	5714	6234	
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]	7490	8906	7875	9046	8937	10626	
	Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]	5974	7343	6274	7374	7338	8948	
	Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]	3604	4063	3751	4187	4146	4822	
Peso, clasificación de protección de alojamiento IP21 e IP54 [kg]	352		413		413			
Rendimiento ⁴⁾	0,96							
Ruido acústico	85 dBa							
Frecuencia de salida	0-590 Hz							
Desconexión por sobrettemperatura del disipador	105 °C		105 °C		105 °C			
Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia	85 °C							

* Sobrecarga alta = 150 % intensidad durante 60 s, sobrecarga normal = 110 % intensidad durante 60 s.

Tabla 8.1 Clasificaciones de bastidor D

Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA											
		P250		P315		P355		P400			
Carga alta/normal*		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO		
		Eje de salida típico a 400 V [kW]		250	315	315	355	355	400	400	450
		Eje de salida típico a 460 V [CV]		350	450	450	500	500	600	550	600
		Eje de salida típico a 480 V [kW]		315	355	355	400	400	500	500	530
		Clasificación de protección de alojamiento IP21		E9		E9		E9		E9	
		Clasificación de protección de alojamiento IP54		E9		E9		E9		E9	
		Intensidad de salida									
		Continua (a 400 V) [A]		480	600	600	658	658	745	695	800
		Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]		720	660	900	724	987	820	1043	880
		Continua (a 460/480 V) [A]		443	540	540	590	590	678	678	730
		Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]		665	594	810	649	885	746	1017	803
		kVa continua (a 400 V) [KVA]		333	416	416	456	456	516	482	554
		kVa continua (a 460 V) [KVA]		353	430	430	470	470	540	540	582
		kVa continua (a 480 V) [KVA]		384	468	468	511	511	587	587	632
Intensidad de entrada máxima											
		Continua (a 400 V) [A]		472	590	590	647	647	733	684	787
		Continua (a 460/480 V) [A]		436	531	531	580	580	667	667	718
		Dimensión máxima del cable, red, motor y carga compartida [mm ² (AWG ²)]		4 × 240 (4 × 500 mcm)		4 × 240 (4 × 500 mcm)		4 × 240 (4 × 500 mcm)		4 × 240 (4 × 500 mcm)	
		Dimensión máxima del cable, freno [mm ² (AWG ²)]		2 × 185 (2 × 350 mcm)		2 × 185 (2 × 350 mcm)		2 × 185 (2 × 350 mcm)		2 × 185 (2 × 350 mcm)	
		Fusibles de red externos máximos [A] ¹⁾		700		900		900		900	
		Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 400 V CA [kW]		11587	14051	14140	15320	15286	17180	16036	18447
		Pérdida total del canal posterior 400 V CA [kW]		9011	11301	10563	11648	11650	13396	12348	14570
		Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]		6528	7346	7346	7788	7788	8503	8060	8974
		Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]		10962	12936	13124	14083	13998	15852	15847	16962
		Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]		8432	10277	9636	10522	10466	12184	12186	13214
		Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]		6316	7066	7006	7359	7326	8033	8033	8435
		Peso, clasificación de protección de alojamiento IP21 e IP54 [kg]		596		623		646		646	
		Rendimiento ⁴⁾		0,96							
		Ruido acústico		72 dBa							
		Frecuencia de salida		0-600 Hz							
		Desconexión por sobretemperatura del disipador		105 °C							
		Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia		85 °C							

* Sobrecarga alta = 160 % intensidad durante 60 s, sobrecarga normal = 110 % intensidad durante 60 s.

Tabla 8.2 Clasificaciones de bastidor E

Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA									
Carga alta/normal*		P450		P500		P560		P630	
		HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
	Eje de salida típico a 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
	Eje de salida típico a 460 V [CV]	600	650	650	750	750	900	900	1000
	Eje de salida típico a 480 V [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800
	Clasificación de protección de alojamiento IP21, 54	F18		F18		F18		F18	
	Intensidad de salida								
	Continua (a 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386
	Continua (a 460/480 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
	kVa continua (a 400 V) [KVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
	kVa continua (a 460 V) [KVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
	kVa continua (a 480 V) [KVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
	Intensidad de entrada máxima								
	Continua (a 400 V) [A]	779	857	857	964	964	1090	1090	1227
	Continua (a 460/480 V) [A]	711	759	759	867	867	1022	1022	1129
	Dimensión máxima del cable (motor) [mm ² (AWG ²)]	8 × 150 (8 × 300 mcm)							
	Dimensión máxima del cable (red F1/F2) [mm ² (AWG ²)]	8 × 240 (8 × 500 mcm)							
	Dimensión máxima del cable (red F3/F4) [mm ² (AWG ²)]	8 × 456 (8 × 900 mcm)							
	Dimensión máxima del cable (carga compartida) [mm ² (AWG ²)]	4 × 120 (4 × 250 mcm)							
	Dimensión máxima del cable, freno [mm ² (AWG ²)]	4 × 185 (4 × 350 mcm)							
	Fusibles de red externos máximos [A] ¹⁾	1600				2000			
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 400 V CA [kW]	20077	21909	21851	24592	23320	26640	26559	30519
	Pérdida total del canal posterior 400 V CA [kW]	16242	17767	17714	19984	18965	21728	21654	24936
	Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]	11047	11747	11705	12771	12670	14128	14068	15845
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]	18855	19896	19842	22353	21260	25030	25015	27989
	Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]	15260	16131	16083	18175	17286	20428	20417	22897
	Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]	10643	11020	10983	11929	11846	13435	13434	14776
	Pérdidas máximas de opciones del panel	400							
	Peso, clasificaciones de protección de alojamiento IP21 e IP54 [kg]	2009							
	Peso de la sección del convertidor de frecuencia [kg]	1004							
	Peso de la sección del filtro [kg]	1005							
	Rendimiento ⁴⁾	0,96							
	Ruido acústico	69 dBa							
	Frecuencia de salida	0-600 Hz							
	Desconexión por sobretemperatura del disipador	105 °C							
	Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia	85 °C							

* Sobrecarga alta = 160 % intensidad durante 60 s, sobrecarga normal = 110 % intensidad durante 60 s.

Tabla 8.3 Clasificaciones de bastidor F

- 1) Para el tipo de fusible, consulte el capítulo 8.4.1 Fusibles.
- 2) Calibre de cables estadounidense.
- 3) Se mide utilizando cables de motor apantallados de 5 m y en condiciones de carga y frecuencia nominal.
- 4) La pérdida de potencia típica es en condiciones de carga nominal y se espera que esté dentro del $\pm 15\%$ (la tolerancia está relacionada con la variedad en las condiciones de cable y tensión). Los valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de $\text{eff}2/\text{eff}3$). Los motores con rendimiento inferior también se añaden a la pérdida de potencia del convertidor de frecuencia y a la inversa. Si la frecuencia de conmutación se eleva por encima del ajuste predeterminado, las pérdidas de potencia pueden aumentar considerablemente. Se incluyen los consumos típicos del LCP y de la tarjeta de control. Más opciones y la carga del cliente pueden sumar hasta 30 W a las pérdidas (aunque normalmente solo serán 4 W adicionales por una tarjeta de control a plena carga o por cada opción en la ranura A o B).
Pese a que las mediciones se realizan con instrumentos punteros, debe admitirse una imprecisión en las mismas del ($\pm 5\%$).

8.1.2 Reducción de potencia por temperatura

El convertidor de frecuencia reduce automáticamente la potencia de la frecuencia de conmutación, el tipo de conmutación o la intensidad de salida en función de algunas condiciones de carga o ambiente que se describen a continuación. Desde la Ilustración 8.1 hasta la Ilustración 8.8 se muestran las curvas de reducción de potencia de los modos de conmutación SFAWM y 60 AVM.

8

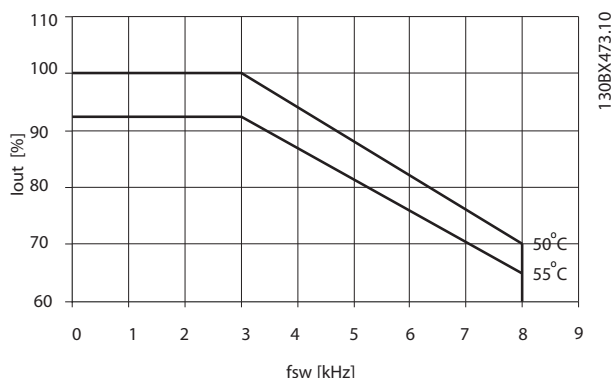


Ilustración 8.1 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, de N132 a N200, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga alta al 150 %, 60 AVM

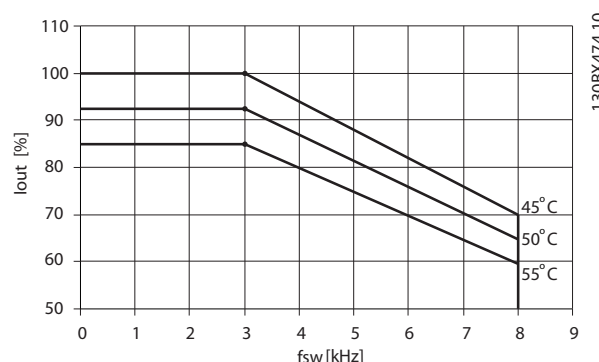


Ilustración 8.2 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, de N132 a N200, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, 60 AVM

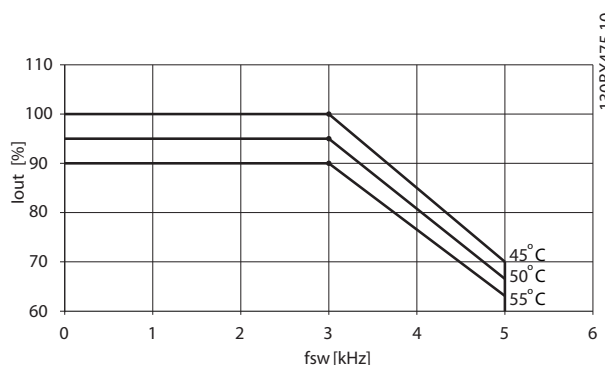


Ilustración 8.3 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, de N132 a N200, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga alta al 150 %, SFAWM

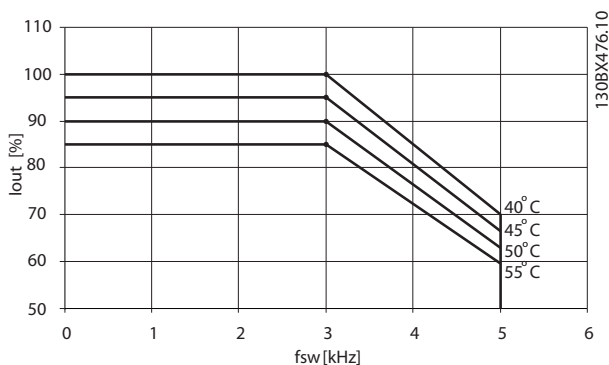


Ilustración 8.4 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, de N132 a N200, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, SFAVM

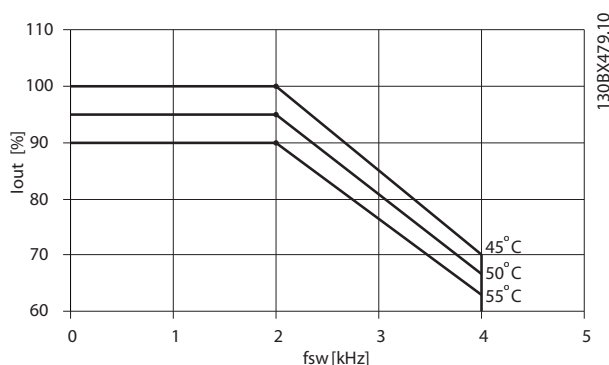


Ilustración 8.7 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, de P250 a P630, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga alta al 150 %, SFAVM

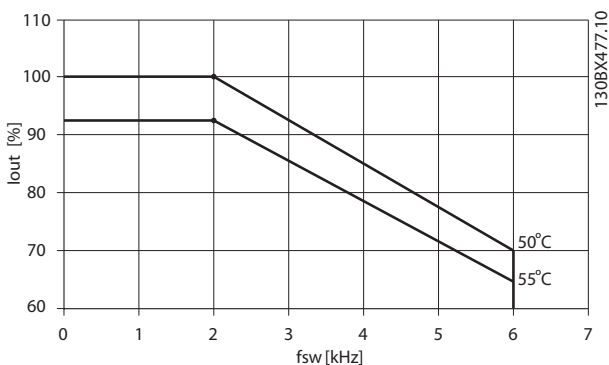


Ilustración 8.5 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, de P250 a P630, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga alta al 150 %, 60 AVM

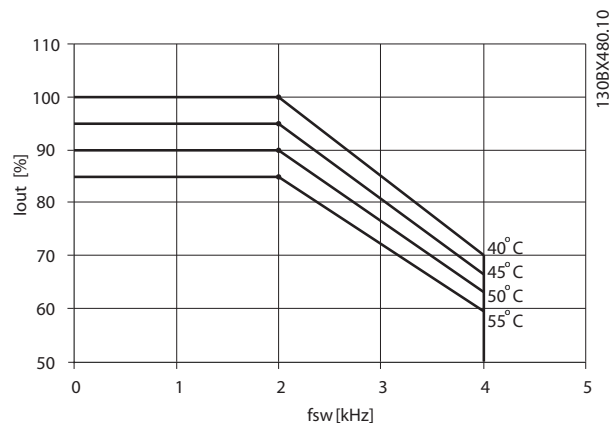


Ilustración 8.8 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, de P250 a P630, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, SFAVM

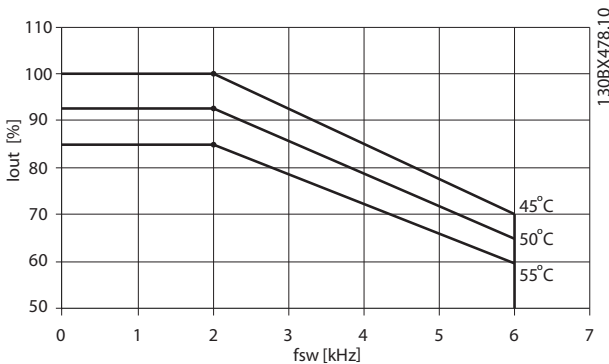


Ilustración 8.6 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, de P250 a P630, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, 60 AVM

8.2 Dimensiones mecánicas

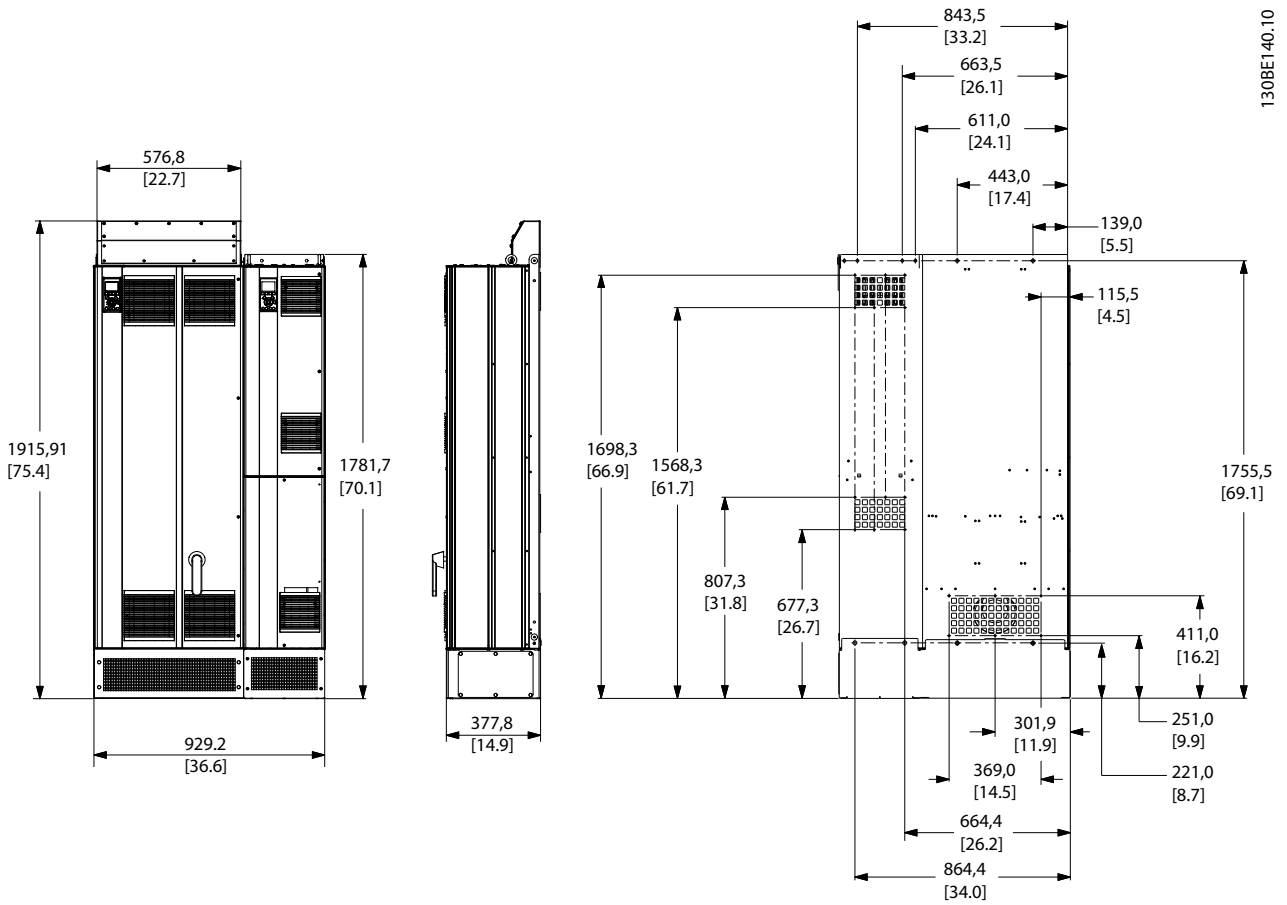
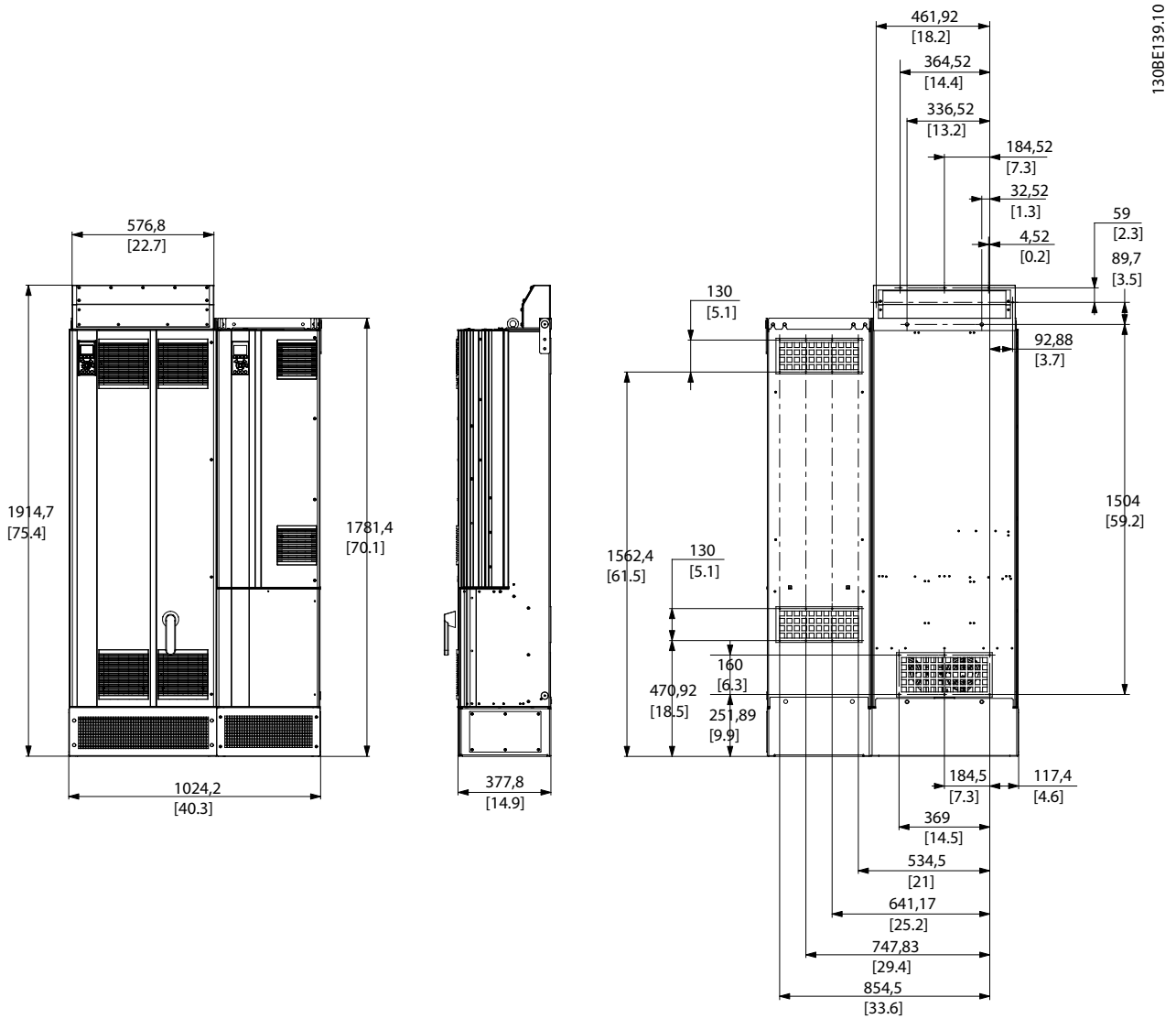


Ilustración 8.9 Alojamiento de tamaño D1n

8



8

Ilustración 8.10 Alojamiento de tamaño D2n

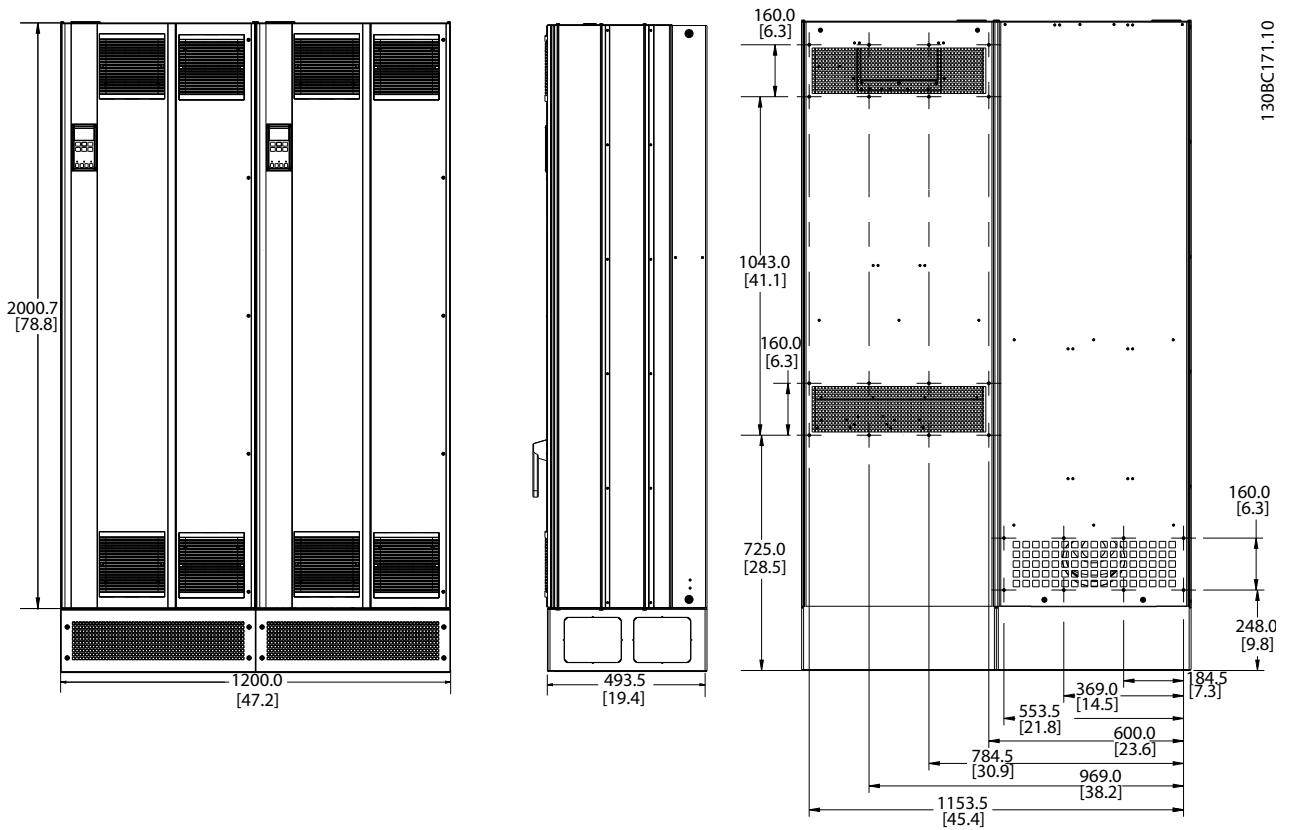


Ilustración 8.11 Alojamiento de tamaño E9

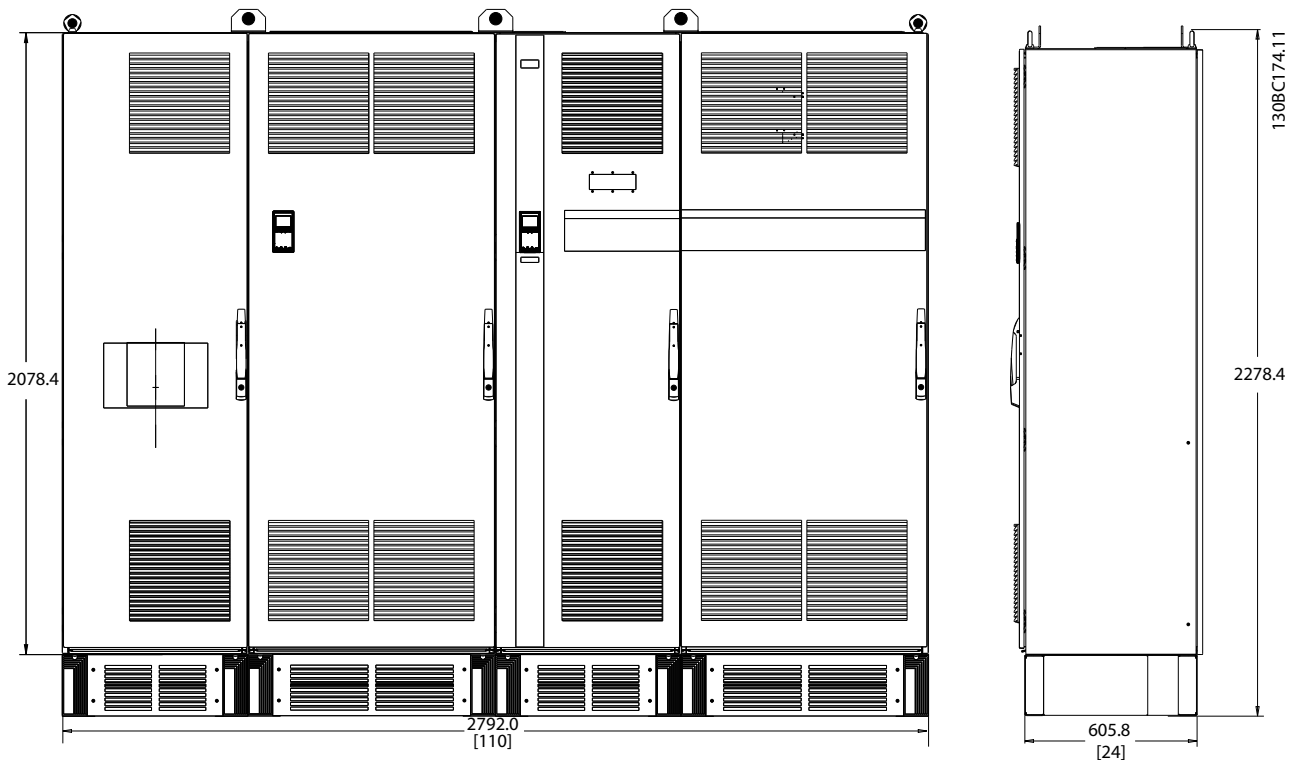


Ilustración 8.12 Alojamiento de tamaño F18, vista frontal y lateral

8.3 Especificaciones técnicas generales

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

Tensión de alimentación	380-480 V +5 %
<i>Tensión de red baja / corte de red:</i>	
<i>durante un episodio de tensión de red baja o un corte de red, el convertidor de frecuencia sigue funcionando hasta que la tensión del circuito intermedio desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que es un 15 % inferior a la tensión de alimentación nominal más baja. No se puede esperar un arranque y un par completo con una tensión de red inferior al 10 % por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja.</i>	
Frecuencia de alimentación	50/60 Hz ±5 %
Máximo desequilibrio transitorio entre fases de red	3,0 % de la tensión de alimentación nominal
Factor de potencia real (λ)	>0,98 nominal a la carga nominal
Factor de potencia de desplazamiento ($\cos\phi$) prácticamente uno	(>0,98)
THDi	<5%
Conmutación en la alimentación de entrada L1, L2 y L3 (arranques)	máximo una vez/2 minutos
Entorno según la norma EN 60664-1	categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2
<i>La unidad es adecuada para utilizarse en un circuito capaz de proporcionar no más de 100 000 amperios simétricos RMS, 480/690 V como máximo.</i>	

Salida del motor (U, V y W)

Tensión de salida	0-100 % de la tensión de alimentación
Frecuencia de salida	0-590 Hz ¹⁾
Interruptor en la salida	Ilimitada
Tiempos de rampa	0,01-3600 s
<i>1) Dependiente de la potencia y de la tensión</i>	

Características de par

Par de arranque (par constante)	máximo del 150 % durante 60 s ¹⁾
Par de arranque	máximo del 180 % hasta 0,5 s ¹⁾
Par de sobrecarga (par constante)	máximo del 150 % durante 60 s ¹⁾
<i>1) Porcentaje relativo al par nominal de la unidad.</i>	

Longitudes y secciones transversales de cable

Longitud máxima del cable de motor, apantallado/blindado	150 m
Longitud máxima del cable de motor, cable no apantallado/blindado	300 m
Sección transversal máxima al motor, la red, la carga compartida y el freno ¹⁾	
Sección transversal máxima para los terminales de control (cable rígido)	1,5 mm ² / 16 AWG (2 × 0,75 mm ²)
Sección transversal máxima para los terminales de control (cable flexible)	1 mm ² /18 AWG
Sección transversal máxima para los terminales de control (cable con núcleo recubierto)	0,5 mm ² /20 AWG
Sección transversal mínima para los terminales de control	0,25 mm ²
<i>1) Consulte el capítulo 8.1.1 Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA para obtener más información.</i>	

Entradas digitales

Entradas digitales programables	4 (6) en el convertidor de frecuencia y 2 (4) en el filtro activo
Número de terminal	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32 y 33
Lógica	PNP o NPN
Nivel de tensión	0-24 V CC
Nivel de tensión, 0 lógico PNP	<5 V CC
Nivel de tensión, 1 lógico PNP	>10 V CC
Nivel de tensión, 0 lógico NPN	>19 V CC
Nivel de tensión, 1 lógico NPN	<14 V CC
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, R _i	aproximadamente 4 kΩ
<i>Todas las entradas digitales están galvánicamente aisladas de la tensión de alimentación (PELV) y de otros terminales de tensión alta.</i>	

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

Entradas analógicas

N.º de entradas analógicas	2 en el convertidor de frecuencia
Número de terminal	53 y 54
Modos	Tensión o intensidad
Selección de modo	Interruptor S201 e interruptor S202, interruptores A53 y A54
Modo tensión	Interruptor S201 / interruptor S202 = OFF (U), interruptores A53 y A54
Nivel de tensión	0-10 V (escalable)
Resistencia de entrada, R _i	aproximadamente 10 kΩ
Tensión máxima	±20 V
Modo de intensidad	Interruptor S201 / interruptor S202 = ON (I), interruptores A53 y A54
Nivel de intensidad	De 0/4 a 20 mA (escalable)
Resistencia de entrada, R _i	aproximadamente 200 Ω
Intensidad máxima	30 mA
Resolución de entradas analógicas	10 bit (signo +)
Precisión de las entradas analógicas	Error máximo del 0,5 % de la escala total
Ancho de banda	100 Hz (bastidor D), 200 Hz

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

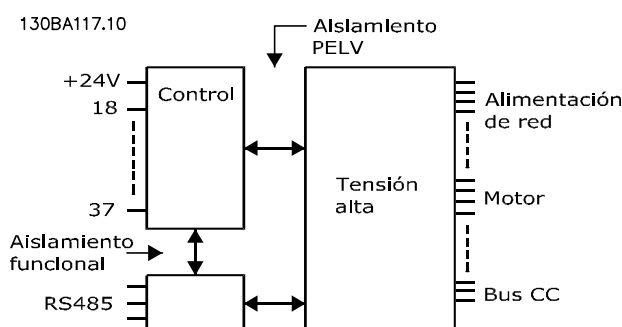


Ilustración 8.13 Aislamiento PELV de entradas analógicas

Entradas de pulsos

Entradas de pulsos programables	2 en el convertidor de frecuencia
Número de terminal de pulso	29 y 33
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	110 kHz (en contrafase)
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	5 kHz (colector abierto)
Frecuencia mínima en los terminales 29 y 33	4 Hz
Nivel de tensión	consulte el capítulo 8.3.1 Entradas digitales
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, R _i	aproximadamente 4 kΩ
Precisión de la entrada de pulsos (0,1-1 kHz)	Error máximo: un 0,1 % de la escala completa

Salida analógica

Número de salidas analógicas programables	1 tanto en el convertidor de frecuencia como en el filtro activo
Número de terminal	42
Rango de intensidad en la salida analógica	De 0/4 a 20 mA
Carga de resistencia máxima a común en la salida analógica	500 Ω
Precisión en la salida analógica	Error máximo: 0,8 % de escala completa
Resolución en la salida analógica	8 bit

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

Tarjeta de control, comunicación serie RS485

Número de terminal	68 (P, TX+ y RX+) y 69 (N, TX- y RX-)
N.º de terminal 61	Común para los terminales 68 y 69

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

Salidas digitales

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

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

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

Tarjeta de control, salida de 24 V CC

Número de terminal	13
Tensión de salida	24 V (+1, -3 v)
Carga máxima	200 mA

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

Salidas de relé

Salidas de relé programables	2 solo en el convertidor de frecuencia
N.º de terminal del relé 01 (bastidor D)	1-3 (desconexión), 1-2 (conexión)
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Mínima carga del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente conforme a la norma EN 60664-1	categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2
N.º de terminal del relé 01 (bastidor E y bastidor F)	1-3 (desconexión), 1-2 (conexión)
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-3 (NC), 1-2 (NO) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ (carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-2 (NO), 1-3 (NC) (carga resistiva)	60 V CC, 1 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ (carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
N.º de terminal del relé 02	4-6 (desconexión), 4-5 (conexión)
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga resistiva) ²⁾³⁾	400 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga resistiva)	80 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga resistiva)	240 V CA, 2 A
Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga resistiva)	50 V CC, 2 A
Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-6 (NC) (carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
Mínima carga del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 20 mA

Ambiente conforme a la norma EN 60664-1 categoría de sobretensión III / grado de contaminación 2

1) CEI 60947 partes 4 y 5.

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

2) Categoría de sobretensión II.

3) Aplicaciones UL 300 V CA 2 A.

Características de control

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

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

Entorno

Clasificación de protección del alojamiento, alojamientos de tamaño D y E	IP21 e IP54
Clasificación de protección del alojamiento, alojamiento de tamaño F	IP21 e IP54
Prueba de vibración	0,7 g
Humedad relativa	5-95 % (CEI 721-3-3; clase 3K3 [sin condensación]) durante el funcionamiento
Entorno agresivo (CEI 60068-2-43) prueba H ₂ S	clase kD
Método de prueba conforme a la norma CEI 60068-2-43 H ₂ S (10 días)	
Temperatura ambiente (en modo de conmutación 60 AVM)	
- con reducción de potencia	máxima 55 °C
- a plena potencia de salida, motores típicos IE2 (consulte el capítulo 8.1.2 Reducción de potencia por temperatura)	máxima 50 °C
- a plena intensidad de salida continua del convertidor de frecuencia	máxima 45 °C
Temperatura ambiente mínima durante el funcionamiento a escala completa	0 °C
Temperatura ambiente mínima con rendimiento reducido	- 10 °C
Temperatura durante el almacenamiento/transporte	De -25 a +65/70 °C
Altitud máxima sobre el nivel del mar sin reducción de potencia	1000 m
Altitud máxima sobre el nivel del mar con reducción de potencia	3000 m

Para obtener más información sobre la reducción de potencia, consulte la Guía de diseño.

Normas CEM, emisión	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, CEI 61800-3 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2,
Normas CEM, inmunidad	EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6

Rendimiento de la tarjeta de control

Intervalo de exploración	1 ms
--------------------------	------

Tarjeta de control, comunicación serie USB

USB estándar	1.1 (velocidad máxima)
Conector USB	Conector de dispositivos USB tipo B

AVISO!

La conexión al PC se realiza por medio de un cable USB de dispositivo o host estándar.

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

La conexión USB no se encuentra galvánicamente aislada de la conexión a tierra de protección. Utilice únicamente un ordenador portátil / PC aislado en la conexión USB del convertidor de frecuencia o un cable/convertidor USB aislado.

Protección y funciones:

- Protección termoelectrónica del motor contra sobrecarga.
- El control de la temperatura del disipador garantiza la desconexión del convertidor de frecuencia si la temperatura alcanza un valor predeterminado. La señal de temperatura de sobrecarga no se puede reiniciar hasta que la temperatura del disipador se encuentre por debajo de los valores permitidos.

- El convertidor de frecuencia está protegido frente a cortocircuitos en los terminales U, V y W del motor.
- Si falta una fase de red, el convertidor de frecuencia se desconectará o emitirá una advertencia (en función de la carga).
- El control de la tensión del enlace de CC garantiza la desconexión del convertidor de frecuencia si la tensión del circuito intermedio es demasiado alta o baja.
- El convertidor de frecuencia está protegido contra fallos a tierra en los terminales U, V y W del motor.

Intervalos de potencia (LHD con AF)

Tiempo de respuesta	<0,5 ms
Tiempo de estabilización: control de la corriente reactiva	<40 ms
Tiempo de estabilización: control de la corriente armónica (filtrado)	<20 ms
Sobremodulación: control de la corriente reactiva	< 20%
Sobremodulación: control de la corriente armónica	< 10%

Condiciones de la red

Tensión de alimentación	380-480 V, +5 %/-10 %
-------------------------	-----------------------

Tensión de red baja / corte de red:

Durante un episodio de tensión de red baja o un corte de red, el filtro continúa hasta que la tensión del enlace de CC desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que se sitúa en un 15 % por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja del filtro. No se puede esperar una compensación completa con una tensión de red inferior al 10 % por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja del filtro. Si la tensión de red supera la tensión nominal máxima del filtro, este sigue funcionando pero se reduce el rendimiento de la mitigación de armónicos. El filtro no se desconecta hasta que la tensión de red supere los 580 V.

Frecuencia de alimentación	50/60 Hz \pm 5 %
Desequilibrio máximo temporal entre fases de red en el que el rendimiento de la mitigación se mantiene alto.	3,0 % de la tensión de alimentación nominal El filtro lleva a cabo la mitigación si el desequilibrio de red es mayor, pero se reducirá el rendimiento de la mitigación de armónicos. 10 % con mantenimiento del rendimiento de mitigación
Predistorción máxima de THDv	Rendimiento reducido para aumentar el nivel de predistorción

Rendimiento de la supresión de armónicos

THiD	Mejor rendimiento <4 % Depende del filtro y la tasa de distorsión.
Capacidad de mitigación de armónicos individual:	Corriente RMS máxima [% de la corriente RMS nominal]
2.º	10%
4.º	10%
5.º	70%
7.º	50%
8.º	10%
10.º	5%
11.º	32%
13.º	28%
14.º	4%
16.º	4%
17.º	20%
19.º	18%
20.º	3%
22.º	3%
23.º	16%
25.º	14%
Corriente total de armónicos	90%

El filtro se prueba según el rendimiento en el pedido n.º 40

Compensación de corriente reactiva

Cos φ (factor de potencia)	Retardo y avance, en función de los ajustes de parámetros
Cos φ (factor de potencia)	Retardo controlable de 1,0 a 0,5
Corriente reactiva, % de la intensidad nominal del filtro	100%

Especificaciones generales

Eficiencia de los filtros	97%
Frecuencia de conmutación media habitual	3,0-4,5 kHz
Tiempo de respuesta (reactiva y armónicos)	<0,5 ms
Tiempo de estabilización: control de la corriente reactiva	<20 ms
Tiempo de estabilización: control de la corriente armónica	<20 ms
Sobremodulación: control de la corriente reactiva	<10%
Sobremodulación: control de la corriente armónica	<10%

8.3.1 Reducción de potencia por altitud

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

Por debajo de 1000 m de altitud, no es necesaria ninguna reducción de potencia, pero por encima de los 1000 m, la temperatura ambiente (T_{AMB}) o la intensidad de salida máxima (I_{salida}) deben reducirse conforme a la *Ilustración 8.14*.

Una alternativa es reducir la temperatura ambiente en altitudes elevadas, lo que garantiza el 100 % de intensidad de salida. Como ejemplo de lectura del gráfico, se presenta la situación a 2000 m. A una temperatura de 45 °C ($T_{AMB, MAX. -3,3 K}$), está disponible el 91 % de la corriente nominal de salida. A una temperatura de 41,7 °C, está disponible el 100 % de la corriente nominal de salida.

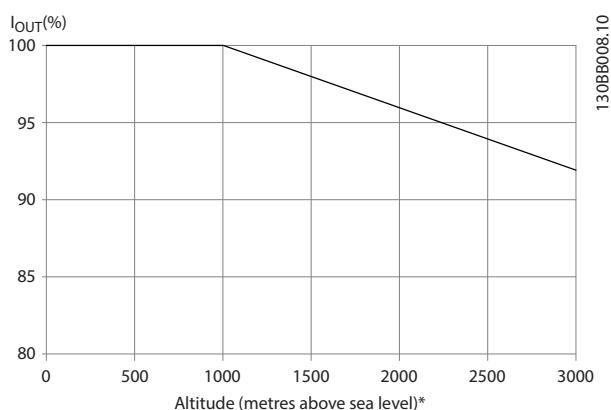


Ilustración 8.14 Reducción de potencia por altitud

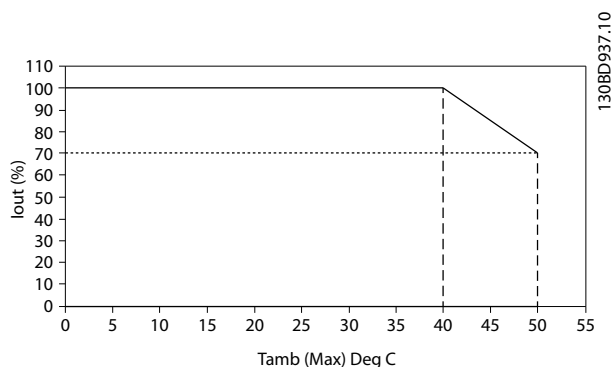


Ilustración 8.15 Entrada/salida frente a temperatura ambiente máxima

8.4 Fusibles

Danfoss recomienda utilizar fusibles y/o magnetotérmicos en el lateral de la fuente de alimentación a modo de protección en caso de avería de componentes internos del convertidor de frecuencia (primer fallo).

AVISO!

El uso de fusibles y/o magnetotérmicos garantiza la conformidad con las normas CEI 60364 para CE o NEC 2009 para UL.

Protección de circuito derivado

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

AVISO!

Las recomendaciones no se aplican a la protección de circuito derivado para UL.

Protección ante cortocircuitos

Danfoss recomienda utilizar los fusibles/magnetotérmicos mencionados en el capítulo 8.4.2 *Tabla de fusibles* para proteger al personal de servicio y los bienes en caso de avería de un componente en el convertidor de frecuencia.

8.4.1 No conformidad con UL

No conformidad con UL

Si no es necesario cumplir las normas UL/cUL, Danfoss recomienda utilizar los siguientes fusibles, que garantizan la conformidad con la norma EN50178:

N132-N200	380-500 V	Tipo gG
P250-P400	380-500 V	Tipo gR

Tabla 8.4 Fusibles recomendados para aplicaciones no UL

8.4.2 Tabla de fusibles

Conformidad con UL

380-480 V, alojamientos de tamaño D, E y F

Los siguientes fusibles son adecuados para su uso en un circuito capaz de proporcionar 100 000 Arms (simétricos). Con los fusibles adecuados, la intensidad nominal de cortocircuito (SCCR) del convertidor de frecuencia es de 100 000 Arms.

Tamaño/tipo [kW]	Bussmann	Littelfuse	Littelfuse PN	Bussmann PN	Siba PN	Ferraz/Shawmut Europ	Ferraz-Shawmut NA	Ferraz-Shawmut PN
132	170M4012	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	6,9URD31D08A0400	A070URD31KI0400	A50QS400-4
160	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	6,9URD31D08A0550	A070URD31KI0550	A50QS500-4
200	170M5012	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	6,9URD31D08A0630	A070URD31KI0630	A50QS600-4

Tabla 8.5 Alojamiento de tamaño D, fusibles de red, 380-480 V

Tamaño/tipo [kW]	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Ferraz	Siba
250	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD33D08A0700	20 630 32.700
315	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
355	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
400	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

Tabla 8.6 Alojamiento de tamaño E, fusibles de red, 380-480 V

Tamaño/tipo [kW]	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Siba	Opción interna Bussmann
450	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
500	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
560	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
630	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082

Tabla 8.7 Alojamiento de tamaño F, fusibles de red, 380-480 V

Tamaño/tipo [kW]	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Siba
450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabla 8.8 Alojamiento de tamaño F, fusibles de enlace de CC del módulo del inversor, 380-480 V

1) Los fusibles 170M de Bussmann mostrados utilizan el indicador visual -/80. Los fusibles con el indicador -TN/80 tipo T, -/110 o TN/110 tipo T del mismo tamaño y amperaje pueden sustituirse para su uso externo.

8.4.3 Fusibles complementarios

Fusibles complementarios

Tamaño de la protección	Bussmann PN	Clasificación
D, E y F	KTK-4	4 A, 600 V

Tabla 8.9 Fusible SMPS

Tamaño/tipo	Bussmann PN	Littelfuse	Clasificación
315-630 kW, 380-500 V		KLK-15	15 A, 600 V

Tabla 8.10 Fusibles de ventilador

Tamaño/tipo		Bussmann PN	Clasificación	Fusibles alternativos
450-630 kW, 380-500 V	2,5-4,0 A	LPJ-6 SP o SPI	6 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 6 A
450-630 kW, 380-500 V	4,0-6,3 A	LPJ-10 SP o SPI	10 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 10 A
450-630 kW, 380-500 V	6,3-10 A	LPJ-15 SP o SPI	15 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 15 A
450-630 kW, 380-500 V	10-16 A	LPJ-25 SP o SPI	25 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 25 A

Tabla 8.11 Fusibles de controlador del motor manual

Tamaño de la protección	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Fusibles alternativos
F	LPJ-30 SP o SPI	30 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 30 A

Tabla 8.12 Fusible de terminales con protección mediante fusible de 30 A

Tamaño de la protección	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Fusibles alternativos
F	LPJ-6 SP o SPI	6 A, 600 V	Cualquier elemento dual de clase J, retardo de tiempo, 6 A

Tabla 8.13 Fusible de transformador de control

Tamaño del bastidor	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación
F	GMC-800MA	800 mA, 250 V

Tabla 8.14 Fusible NAMUR

Tamaño de la protección	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Fusibles alternativos
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Cualquier clase de CC, 6 A

Tabla 8.15 Fusible de bobina de relé de seguridad con relé PILS

Tamaño de la protección	Littelfuse PN	Clasificación
D, E y F	KLK-15	15 A, 600 V

Tabla 8.16 Fusibles de red (tarjeta de potencia)

Tamaño de la protección	Bussmann PN	Clasificación
D, E y F	FNQ-R-3	3 A, 600 V

Tabla 8.17 Fusible del transformador (contactor de red)

Tamaño de la protección	Bussmann PN	Clasificación
D, E y F	FNQ-R-1	1 A, 600 V

Tabla 8.18 Fusibles de carga suave

1) Los fusibles 170M de Bussmann mostrados utilizan el indicador visual -/80. Los fusibles con el indicador -TN/80 tipo T, -/110 o TN/110 tipo T del mismo tamaño y amperaje pueden sustituirse para su uso externo.

8.5 Valores generales de pares de apriete

Para apretar las piezas descritas en este manual, utilice los valores de par de la *Tabla 8.19*. Estos valores no están previstos para fijar IGBT. Consulte las instrucciones incluidas con estas piezas de repuesto para ver los valores correctos.

Tamaño del eje	Tamaño de la llave Torx/Hex [mm]	Par [Nm]	Par [in-lb]
M4	T-20/7	1,0	10
M5	T-25/8	2,3	20
M6	T-30/10	4,0	35
M8	T-40/13	9,6	85
M10	T-50/17	19,2	170
M12	18/19	19	170

Tabla 8.19 Valores de par

9 Apéndice A: parámetros

9.1 Descripción de parámetros

9.1.1 Main Menu

El menú principal incluye todos los parámetros disponibles en el convertidor de frecuencia. Todos los parámetros están agrupados mediante un nombre de grupo que indica la función del grupo de parámetros. Todos los parámetros aparecen relacionados por nombre y número en este manual.

9.2 Listas de parámetros del convertidor de frecuencia

0-0*	Func./Display	Modo sobrecarga	1-63	Tiempo compens. deslizam. constante	2-22	Velocidad de activación del freno [Hz]	3-58	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-0*	Ajustes básicos	Configuración modo local	1-64	Amortiguación de resonancia	2-23	Activar retardo de freno	3-6*	Rampa 3
0-01	Idioma	En sentido horario	1-65	Constante de tiempo de la amortiguación de resonancia	2-24	Retardo parada	3-60	Rampa 3 tipo
0-02	Unidad de velocidad de motor	Ajuste desplazamiento del ángulo del motor	1-66	Intens. mín. a baja veloc.	2-25	Tiempo liberación de freno	3-61	Rampa 3 de tiempo de rampa de aceleración
0-03	Ajustes regionales	Ajustes especiales	1-67	Tipo de carga	2-26	Tiempo de rampa de par	3-62	Rampa 3 tiempo de deceleración de rampa
0-04	Estado de funcionamiento en arranque (Manual)	1-10	Construcción del motor	1-70	Inercia del motor	Factor de ganancia de refuerzo	3-65	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio
0-09	Control de rendimiento	1-11	Modelo del motor	1-71	Inercia del sistema	Tiempo de rampa de deceleración de par	3-66	Arranque
0-1*	Operac. de ajuste	1-14	Ganancia de amortiguación	1-72	Ajustes arranque	Adv. Mech Brake	3-67	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-10	Ajuste activo	1-15	Constante de tiempo de filtro de baja velocidad	1-73	Modo de inicio PM	Ganancia proporcional de la posición de arranque P	3-68	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio
0-11	Editar ajuste	1-16	Constante de tiempo de filtro de alta velocidad	1-74	Retardo arr.	Veloc. arranque [RPM]	3-7*	Arranque
0-12	Ajuste actual enlazado a lectura de datos: Ajustes relacionados	1-17	Constante de tiempo de filtro de tensión	1-75	Función de arranque	Tiempo integral de velocidad de arranque PID	3-70	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-13	Lectura de datos: Editar ajustes / canal	1-18	Intensidad mín. sin carga	1-76	Función de Motor en giro	Ganancia proporcional de velocidad de arranque PID	3-71	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-15	Lectura de datos: ajuste real	1-19	Datos de motor	1-77	Velocidad arranque [Hz]	Tiempo de filtro de velocidad de arranque PID	3-72	Rel. Rampa 3 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-2*	Display LCP	1-20	Intensidad mín. sin carga	1-80	Intensidad arranque	Tiempo de filtro de paso bajo de velocidad de arranque PID	3-73*	Rampa 4
0-20	Línea de pantalla pequeña 1.1	1-21	Potencia motor [kW]	1-81	Función de parada	Velocidad de arranque PID	3-70	Rampa 4 tipo
0-21	Línea de pantalla pequeña 1.2	1-22	Tensión motor [CV]	1-82	Vel. mín. para func. parada [RPM]	Intervalo de referencias	3-71	Rampa 4 de tiempo de rampa de aceleración
0-22	Línea de pantalla pequeña 1.3	1-23	Tensión motor	1-83	Función de parada precisa	Referencia/Unidad Realimentación	3-72	Rampa 4 tiempo de deceleración de rampa
0-24	Línea de pantalla grande 3	1-24	Frecuencia motor	1-84	Valor de contador para parada precisa	Referencia mínima	3-75	Rel. Rampa 4 / Rampa-5 al inicio
0-25	Mi menú personal	1-25	Intensidad del motor	1-85	Retardo comp. veloc. parada precisa	Referencia máxima	3-76	Arranque
0-3*	Lectura personalizada del LCP	1-26	Par nominal continuo	1-9*	Temperatura motor	Función de referencia	3-77	Rel. Rampa 4 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-30	Unidad para lectura definida por usuario	1-29	Adaptación automática del motor (AMA)	1-90	Protección térmica del motor	Referencias	3-78	Rel. Rampa 4 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-31	Valor mín. de lectura definida por usuario	1-3*	Dat Datos de motor	1-91	Vent. externo motor	Referencia interna	3-77	Rel. Rampa 4 / Rampa-5 al inicio
0-32	Valor máx. de lectura definida por usuario	1-30	Resistencia estator (Rs)	1-93	Fuente de termistor	Velocidad fija [Hz]	3-78	Rel. Rampa 4 / Rampa-5 al inicio final decel.
0-37	Texto de display 1	1-31	Resistencia rotor (Rr)	1-94	ATEX ETR reducción de velocidad	Valor de enganche/arriba-abajo	3-8*	Otras rampas
0-38	Texto de display 2	1-33	Reactancia fuga estator (X1)	1-95	Tip. de sensor KTY	Origen de referencia	3-80	Tiempo rampa veloc. fija
0-39	Texto de display 3	1-34	Reactancia de fuga del rotor (X2)	1-96	Fuente de termistor KTY	Referencia interna relativa	3-81	Tiempo rampa parada rápida
0-4*	Teclado LCP	1-35	Reactancia princ. (Xh)	1-97	Nivel del umbral KTY	Recurso de referencia 1	3-82	Tipo rampa de parada rápida
0-40	Tecla [Hand on] en el LCP	1-36	Resistencia pérdida hierro (Rfe)	1-98	ATEX ETR frec. puntos interop.	Recurso de referencia 2	3-83	Rel. rampa-5 parada ráp. en inicio de arranque
0-41	Tecla [Off] en el LCP	1-37	Inductancia eje d (Ld)	1-99	ATEX ETR intensidad de puntos interop.	Recurso de referencia 3	3-84	Rel. rampa-5 parada ráp. en inicio de final decel.
0-42	Tecla [Auto On] en el LCP	1-38	Inductancia eje q (Lq)	2-*	Frenos	Recurso de referencia de escalado relativo	3-9*	Potencióm. digital
0-43	Tecla [Tecla] en el LCP	1-39	Polos motor	2-0*	Freno de CC	Velocidad fija [RPM]	3-90	Tamaño de paso
0-44	Tecla [Tecla] en el LCP	1-40	feem a 1000 RPM	2-00	Corriente de CC mantenida	Rampa 1	3-91	Tiempo de rampa
0-45	Tecla [Drive Bypass] en LCP	1-41	Desplaz. ángulo motor	2-01	Intens. freno CC	Rampa 1 tiempo acel. rampa	3-92	Restitución de energía
0-50	Copiar/Guardar	1-44	Sat. de la inductancia del eje d. (LdSat)	2-02	Tiempo de frenado CC	Rampa 1 tiempo desacel. rampa	3-93	Límite máximo
0-51	Copia con el LCP	1-45	Sat. de la inductancia del eje q. (LqSat)	2-03	Velocidad conexión del freno CC [RPM]	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio	3-94	Límite mínimo
0-6*	Contraseña	1-46	Ganancia de detecc. de posición	2-04	Velocidad de conexión del freno CC [Hz]	Arranque	4-*	Lim./Advert.
0-60	Contraseña menú principal	1-47	Calibración de par	2-05	Referencia máxima	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-1*	Límites motor
0-61	Acceso a menú princ. sin contraseña	1-48	Sat. de la inductancia existente	2-06	Referencia máxima	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio	4-10	Dirección veloc. motor
0-65	Contraseña menú rápido	1-50	Magnet. motor a veloc. cero	2-07	Parking Current	Arranque	4-11	Límite bajo veloc. motor [RPM]
0-66	Acceso a menú rápido sin contraseña	1-51	Veloc. mín. con magn. norm. [RPM]	2-1*	Func. energ. freno	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-12	Límite bajo veloc. motor [RPM]
0-67	Contraseña acceso al bus seguridad	1-52	Magnetización normal veloc. mín. [Hz]	2-10	Función de freno	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-13	Límite alto veloc. motor [RPM]
0-68	Contraseña de los parámetros de seguridad	1-53	Modelo despl. de frec.	2-11	Resistencia freno (ohmios)	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-14	Límite alto veloc. motor [Hz]
0-69	Protección por contraseña de los parámetros de seguridad	1-54	Reducción tensión en debilit. campo	2-12	Límite de potencia de frenado (kW)	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-15	Modo motor límite de par
1-*	Carga y motor	1-55	Característica U/f - U	2-13	Ctrl. Potencia freno	Rel. Rampa 1 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-16	Modo generador límite de par
1-0*	Ajustes generales	1-56	Característica U/f - F	2-14	Intensidad de los pulsos de prueba con motor en giro	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-17	Límite de intensidad
1-00	Modo Configuración	1-57	Intensidad de los pulsos de prueba con motor en giro	2-15	Comprombación del freno	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-18	Frecuencia salida máx.
1-01	Principio control motor	1-58	Frecuencia de pulsos de prueba con motor en giro	2-16	Intensidad máx. freno CA	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-19	Factores límite
1-02	Fuente de realimentación del motor de flujo	1-6*	Aj. depend. Ajuste	2-17	Control de sobretensión	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.	4-20	Fuente del factor de límite de par
1-03	Características de par	1-60	Compensación carga baja veloc.	2-18	Estado comprobación freno	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.		
		1-61	Compensación carga alta velocidad	2-19	Ganancia sobretensión	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.		
		1-62	Compensación deslizam.	2-20	Freno mecánico	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.		
				2-21	Intensidad de liberación del freno	Rel. Rampa 2 / Rampa-5 al inicio final decel.		
					Velocidad activación freno [RPM]	Arranque		



4-21	Fuente del factor de límite de velocidad	5-32	Term. X30/6 salida dig. (MCB 101)	6-25	Term. 54 valor alto ref. /realim.	7-16	Tiempo de filtro de paso bajo de PI de par	8-30	Protocolo
4-23	Fuente del factor de límite de frenado	5-33	Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)	6-26	Term. 54 Constante del tiempo de filtro	7-18	Factor de acercamiento de PI de par	8-31	Dirección
4-24	Fuente del factor de comprobación del freno	5-4*	Relés	6-3*	Entrada analógica 3	7-19	Tiempo de subida del controlador de intensidad	8-32	Velocidad en baudios del puerto FC
4-3*	Mon. velocidad del motor	5-41	Retardo conex. relé	6-30	Terminal X30/11 Baja tensión	7-2*	Realim. contr. proceso	8-33	Paridad / Bits de parada
4-30	Función de pérdida de realim. del motor	5-42	Retardo desconex. relé	6-31	Terminal X30/11 Alta tensión	7-20	Fuente 1 realimentación LC de proceso	8-34	Tiempo de ciclo estimado
4-31	Error de velocidad en realimentación del motor	5-5*	Entrada de pulsos	6-34	Terminal X30/11 valor bajo ref. /realim.	7-22	Fuente 2 realimentación LC de proceso	8-35	Retardo respuesta mín.
4-32	Tiempo lím. pérdida realim. del motor	5-50	Term. 29 baja frecuencia	6-35	Terminal X30/11 valor alto ref. /realim.	7-3*	Supervisión de PID de proceso	8-40	Selección de telegrama
4-33	Func. error de seguimiento	5-51	Term. 29 alta frecuencia	6-36	Terminal X30/11 Constante del tiempo de filtro	7-30	Ctrl. normal/inverso de PID de procesos	8-41	Parám. para señales
4-36	T. lím. error de seguimiento	5-52	Term. 29 Low Ref./Feedb. ref. /realim.	6-4*	Entrada analógica 4	7-31	Saturación de PID del proceso	8-42	Config. escritura PCD
4-37	Error de seguimiento rampa	5-53	Term. 29 High Ref./Feedb. ref. /realim.	6-40	Terminal X30/12 Baja tensión	7-32	Velocidad de arranque de PID del proceso	8-43	Config. lectura PCD
4-39	Error seguim. tras tiempo lím. rampa	5-54	Constante de tiempo del filtro de impulsos #29	6-41	Terminal X30/12 Alta tensión	7-33	Ganancia proporcional de PID de procesos	8-44	Orden de transacción de refuerzo
4-5*	Adj. Advertencias	5-55	Term. 33 Baja frecuencia	6-42	Terminal X30/12 valor bajo ref. /realim.	7-34	Tiempo integral PID proc.	8-45	Estado transacción refuerzo
4-50	Advert. intens. baja	5-56	Term. 33 Alta frecuencia	6-45	Terminal X30/12 valor alto ref. /realim.	7-35	Tiempo diferencial PID proc.	8-46	BTM Errores máximos
4-51	Advert. intens. alta	5-57	Term. 33 Valor bajo ref. /realim.	6-46	Terminal X30/12 const. tiempo filtro	7-36	Límite ganancia dif. PID de procesos	8-47	BTM Registro de errores
4-52	Advert. veloc. baja	5-58	Term. 33 Valor alto ref. /realim.	6-50	Terminal 42 Salida	7-37	Factor de proalim. PID de procesos	8-48	BTM Errores máximos
4-53	Advert. veloc. alta	5-59	Constante de tiempo del filtro de impulsos #33	6-51	Esc. mín. salida terminal 42	7-38	Ancho banda En Referencia	8-49	BTM Registro de errores
4-54	Advertencia referencia baja	5-6*	Salida de pulsos	6-52	Esc. máx. salida terminal 42	7-39	Dat Process PID I	8-5*	Digital/Bus
4-55	Advertencia referencia alta	5-60	Terminal 27 Salida pulsos variable	6-53	Terminal 42 Control bus de salida	7-40	Reinicio parte I de PID proc.	8-50	Selección inercia
4-56	Advertencia realimentación baja	5-61	Frec. máx. salida de pulsos #27	6-54	Terminal 42 Tiempo lím. salida predet.	7-41	Grapa salida PID de proc. neg.	8-51	Selección parada rápida
4-57	Advertencia realimentación alta	5-62	Term. 29 Salida pulsos variable	6-55	Filtro de salida analógica	7-42	Grapa salida PID de proc. pos.	8-52	Selección freno CC
4-58	Función Fallo Fase Motor	5-63	Frec. máx. salida de pulsos #29	6-6*	Salida analógica 2	7-43	Grapa salida PID de proc. neg.	8-53	Selección arranque
4-60	Velocidad bypass desde [RPM]	5-64	Frec. máx. salida de pulsos #30/6	6-61	Terminal X30/8 salida	7-44	Esc. ganancia PID proc. con ref. mín.	8-54	Selección inercia
4-61	Velocidad bypass desde [Hz]	5-65	Entrada de encoder 24 V	6-62	Terminal X30/8 Escala máx.	7-45	Recurso FF de PID de procesos	8-55	Selección Profidrive OFF2
4-62	Velocidad bypass hasta [RPM]	5-66	Term. 32/33 Pulsos por revolución	6-63	Terminal X30/8 Control bus salida	7-46	Ctrl. normal / inv. de FF de PID de Decel.	8-56	Selección Profidrive OFF3
4-63	Veloc. bypass hasta [Hz]	5-67	Opciones de E/S	6-64	Terminal X30/8 Tiempo lím. salida predet	7-47	Factor directo PCD	8-57	Diagnóstico puerto FC
5-0*	Modo E/S digital	5-70	Retardo de reconexión de condensador AHF	6-7*	Salida analógica 3	7-48	Ctrl. normal / inv. salida PID de Decel.	8-58	Contador mensajes de bus
5-01	Terminal 27 Modo	5-80	Controlado por bus	6-70	Terminal X45/1 salida	7-49	Dat Process PID II	8-59	Contador errores de bus
5-02	Terminal 29 Modo	5-90	Control de bus digital y de relé	6-71	Terminal X45 / 1 Escala mín.	7-5*	PID ampliado de PID de procesos	8-60	Mensajes de esclavo recibidos
5-1*	Entradas digitales	5-93	Control de bus salida de pulsos #27	6-72	Terminal X45 / 1 Escala máx.	7-50	Ganancia FF de PID de proc.	8-61	Contador errores de esclavo
5-10	Terminal 18 Entrada digital	5-94	Tiempo lím. predet. salida pulsos #27	6-73	Terminal X45/1 Bus Control	7-51	Aceleración FF de PID de procesos	8-9*	Velocidad fija
5-11	Terminal 19 Entrada digital	5-95	Control de bus salida de pulsos #29	6-74	T. X45/1 Tiempo lím. sal. predet.	7-52	Desaceleración FF de PID de procesos	8-91	Veloc Bus Jog 1
5-12	Terminal 27 entrada digital	5-96	Tiempo lím. predet. salida pulsos #29	6-8*	Salida analógica 4	7-53	Tiempo de filtro ref. PID de proc.	9-*	PROFidrive
5-13	Terminal 32 entrada digital	5-97	Control de bus salida de pulsos #X30/6	6-80	Terminal X45/3 salida	7-56	Tiempo de filtro realim. PID de proc.	9-00	Setpoint
5-14	Terminal 33 entrada digital	5-98	Tiempo límite predet. salida pulsos #X30/6	6-81	Terminal X45 / 3 Escala mín.	7-57	Comunic. y opciones	9-07	Valor real
5-15	Terminal 33 entrada digital	6-*	E/S analógica	6-82	Terminal X45 / 3 Escala máx.	8-0*	Ajustes generales	9-15	Config. escritura PCD
5-16	Terminal X30/2 Entrada digital	6-0*	Modo E/S analógico	6-83	Terminal X45/3 Bus Control	8-01	Puesto de control	9-16	Config. lectura PCD
5-17	Terminal X30/3 Entrada digital	6-01	Tiempo Límite Cero Activo	6-84	T. X45/3 Tiempo lím. sal. predet.	8-02	Fuente del código de control	9-18	Dirección de nodo
5-18	Terminal X30/4 Entrada digital	6-1*	Función Cero Activo	7-0*	Controladores	8-03	Función de tiempo límite cód. ctrl.	9-19	Número de sistema de la unidad del convertidor de frecuencia
5-19	Terminal X30/5 Entrada digital	6-10	Entrada analógica 1	7-00	Ctrlador PID vel.	8-04	Función de tiempo límite de código de control	9-22	Selección de telegrama
5-20	Terminal X30/6 Entrada digital	6-11	Terminal 53 escala baja V	7-01	Caida del PID de velocidad	8-05	Función tiempo límite	9-23	Parám. para señales
5-21	Terminal X30/7 Entrada digital	6-12	Terminal 53 escala baja mA	7-02	Ganancia proporc. PID veloc.	8-06	Reiniciar tiempo límite de código de control	9-27	Editar parám.
5-22	Terminal X30/8 Entrada digital	6-13	Terminal 53 escala alta mA	7-03	Tiempo integral PID veloc.	8-07	Accionador diagnóstico	9-28	Control de proceso
5-23	Terminal X30/9 Entrada digital	6-14	Terminal 53 escala alta V	7-04	Tiempo diferencial PID veloc.	8-08	Filtro lectura de datos	9-44	Contador mensajes de fallo
5-24	Terminal X46/1 Entrada digital	6-15	Terminal 53 valor alto ref. /realim.	7-05	Límite ganancia dif. PID de proceso	8-10	Decel. cód. ctrl.	9-45	Código de fallo
5-25	Terminal X46/2 Entrada digital	6-16	Terminal 53 tiempo filtro constante	7-06	Tiempo de filtro paso bajo PID veloc.	8-13	Perfil del código de control	9-52	Número de fallo
5-26	Terminal X46/3 Entrada digital	6-17	Entrada analógica 2	7-07	Relación engranaje realim. PID velocidad	8-14	Código de estado configurable STW	9-53	Contador situación fallo
5-27	Terminal X46/4 Entrada digital	6-18	Terminal 54 escala baja V	7-08	Factor de proalimentación PID veloc.	8-17	CTW código de control configurable	9-63	Cód. de advert. Profibus
5-28	Terminal X46/5 Entrada digital	6-19	Terminal 54 escala alta V	7-09	Corrección de error PID veloc. c/rampa	8-19	Alarma configurable y código de advertencia	9-65	Identificación dispo.
5-29	Terminal X46/6 Entrada digital	6-20	Terminal 54 escala alta mA	7-1*	Control de PI de par	8-19	Código de producto	9-67	Número perfil
5-30	Terminal 27 Salida digital	6-21	Terminal 54 escala alta mA	7-12	Ganancia proporcional PI de par	8-3*	Ajuste puerto FC	9-68	Cód. estado 1
5-31	Terminal 29 salida digital	6-24	Term. 54 Valor bajo ref. /realim.	7-13	Tiempo de integración PI de par			9-70	Editar ajuste

9-71	Grabar valores de datos de Profibus	12-1*	Parámetros de enlace Ethernet	13-3**	Lógica inteligente	14-43	Cosphi del motor	15-58	Nombre de archivo configuración inteligente
9-72	ProfibusDriveReset	12-10	Estado de la conexión	13-0*	Ajustes SLC	14-5*	Ambiente	15-59	Nombre de archivo CSIV
9-75	Identificación DO	12-11	Duración de la conexión	13-00	Modo Controlador SL	14-50	Filtro RFI	15-6*	Identific. de opción
9-80	Parámetros definidos (1)	12-12	Negociación automática	13-01	Evento arranque	14-51	Comp. del enlace de CC	15-60	Opción instalada
9-81	Parámetros definidos (2)	12-13	Velocidad de la conexión	13-02	Evento parada	14-52	Control de ventilador	15-61	Versión de SW de la opción
9-82	Parámetros definidos (3)	12-14	Conexión Dúplex	13-03	Reiniciar SLC	14-53	Monitor del ventilador	15-62	N.º pedido opción
9-83	Parámetros definidos (4)	12-2*	Datos de proceso	13-1*	Comparadores	14-55	Filtro de salida	15-63	N.º serie opción
9-84	Parámetros definidos (5)	12-20	Instancia de control	13-10	Operando comparador	14-56	Capacidad del filtro de salida	15-70	Opción en ranura A
9-85	Parámetros definidos (6)	12-21	Escritura config. datos proceso	13-11	Operador comparador	14-57	Inductancia del filtro de salida	15-71	Versión SW de opción en ranura A
9-90	Parámetros cambiados (1)	12-22	Lectura config. datos proceso	13-12	Valor comparador	14-59	Número real de inversores	15-72	Opción en ranura B
9-91	Parámetros cambiados (2)	12-23	Tamaño de escritura de configuración de datos del proceso	13-1*	RS Flip Flops	14-7*	Compatibilidad	15-73	Versión SW de opción en ranura B
9-92	Parámetros cambiados (3)	12-24	Tamaño de lectura de configuración de datos del proceso	13-15	Operando S RS-FF	14-72	Código de alarma heredado	15-74	Opción en ranura C0/E0
9-93	Parámetros cambiados (4)	12-27	Dirección del maestro	13-16	Operando R RS-FF	14-73	Código de advertencia heredado	15-75	Versión de SW de la opción en ranura C0/E0
9-94	Parámetros cambiados (5)	12-28	Grabar valores de datos	13-2*	Temporizadores	14-74	Cód. estado Alim. Código de estado	15-76	Opción en ranura C1/E1
9-99	Contador revisión de Profibus	12-27	Dirección del maestro	13-20	Temporizador Smart Logic Controller	14-8*	Opciones	15-77	Versión de SW de la opción en ranura C1/E1
10-0*	Ajustes comunes	12-28	Grabar valores de datos	13-4*	Reglas lógicas	14-80	Opción de almacenamiento de datos	15-8*	Datos func. II
10-00	Protocolo CAN	12-29	Almacenar siempre	13-40	Regla lógica booleana 1	14-88	Opción de almacenamiento de datos	15-80	Horas de funcionamiento del ventilador
10-01	Selec. veloc. en baudios	12-3*	EtherNet/IP	13-41	Operador regla lógica 1	14-89	Detección de opciones	15-81	Horas funcionam. ventilador presel.
10-02	ID MAC	12-30	Parámetro de advertencia	13-42	Regla lógica booleana 2	14-9*	Ajustes de fallo	15-82	Contador de cambios de configuración
10-05	Lectura contador errores transm.	12-31	Referencia de red	13-43	Operador regla lógica 2	14-90	Nivel de fallos	15-9*	Inform. parámetro
10-07	Lectura contador bus desac.	12-32	Control de red	13-44	Regla lógica booleana 3	15-2*	Información drive	15-92	Parámetros definidos
10-1*	DeviceNet	12-33	Revisión CIP	13-5*	Estados	15-0*	Datos func.	15-93	Parámetros cambiados
10-10	Selección tipo de datos proceso	12-34	Código de producto CIP	13-51	Estado controlador SL	15-00	Horas de funcionamiento	15-98	Id. dispositivo
10-11	Escritura config. datos proceso	12-35	Parámetro EDS	13-52	Acción controlador SL	15-01	Horas funcionam.	15-99	Metadatos parám.
10-12	Lectura config. datos proceso	12-37	Temporizador de inhibición COS	14-0*	Func. especiales	15-02	Contador kWh	16-0*	Lecturas de datos
10-13	Parámetro de advertencia	12-4*	Modbus TCP	14-00	de conmutación avanz.	15-03	Arranques	16-0*	Estado general
10-14	Referencia de red	12-40	Parám. de estado	14-01	Frecuencia conmutación	15-04	Sobretemperat.	16-01	Código de control
10-15	Control de red	12-41	Recuento mensajes de esclavo	14-03	Sobremodulación	15-05	Sobretensión	16-02	Referencia [Unidad]
10-2*	Filtro de CDE	12-42	Recuento mensajes de excep. de esclavo	14-04	PWM aleatorio	15-06	Reiniciar contador kWh	16-03	Referencia %
10-20	Filtro de CDE 1	12-5*	EtherCAT	14-06	Dead Time Compensation	15-07	Reinicio contador de horas funcionam.	16-05	Código de estado
10-21	Filtro de CDE 2	12-50	Alias de estación configurada	14-1*	Alim. on/off	15-1*	Ajustes reg. datos	16-06	Valor real princ. [%]
10-22	Filtro de CDE 3	12-51	Dirección de la estación configurada	14-10	Fallo aliment.	15-11	Variable a registrar	16-06	Posición absoluta
10-23	Filtro de CDE 4	12-52	Estado EtherCAT	14-11	Avería de tensión de red	15-12	Intervalo de registro	16-1*	Estado motor
10-3*	Acceso parám.	12-59	Estado EtherCAT	14-12	Función desequil. alimentación	15-13	Modo de registro	16-10	Potencia [kW]
10-30	Índice matriz	12-6*	Ethernet PowerLink	14-14	Tiempo lím. Backup Time Out	15-14	Muestras antes de disp.	16-11	Potencia [HP]
10-31	Grabar valores de datos	12-60	ID de nodo	14-15	Tiempo lím. Backup Trip Recovery Level	15-2*	Registro histórico	16-12	Tensión motor
10-32	Revisión DeviceNet	12-62	Tiempo límite de SDO	14-16	Tiempo lím. Ganancia auxiliar	15-20	Registro histórico: Evento	16-13	Frecuencia
10-33	Almacenar siempre	12-63	Tiempo límite de Ethernet básica	14-2*	Reinicio descon.	15-21	Registro histórico: ref. /realim.	16-14	Intensidad del motor
10-34	Código de producto DeviceNet	12-66	Umbral	14-20	Modo Reset	15-22	Registro histórico: Hora	16-15	Frecuencia [%]
10-39	Parámetros DeviceNet F	12-67	Umbral de contadores	14-21	Tiempo de rearraque automático	15-3*	Registro de fallos	16-16	Par [Nm]
10-5*	CANopen	12-68	Contadores acumulativos	14-22	Modo de funcionamiento	15-30	Registro de fallos: código de fallo	16-17	Velocidad [r/min]
10-50	Escritura de configuración de datos del proceso	12-69	Estado de Ethernet PowerLink	14-23	Ajuste de código descriptivo	15-31	Registro de fallos: ref. /realim.	16-18	Térmico motor
10-51	Lectura de configuración de datos del proceso	12-80	Servidor FTP	14-24	Retardo descon. con lím. de int.	15-32	Registro de fallos: Hora	16-19	Temperatura del sensor KTY
12-0*	Ethernet	12-81	Servidor HTTP	14-25	Ret. de desc. con lím. de par	15-4*	Id. dispositivo	16-20	Angulo motor
12-0*	Ajustes de IP	12-82	Servicio SMTP	14-26	Ret. de desc. con lím. de par	15-40	Tipo FC	16-21	Par [%] res. alto
12-01	Asignación de dirección IP	12-89	Puerto del canal de enchufe transparente	14-28	Aj. producción	15-41	Sección de potencia	16-22	Par [%]
12-02	Máscara de subred	12-9*	Servicios Ethernet avanzados	14-29	Código de servicio	15-42	Tensión	16-23	Par [%]
12-03	Puerta de enlace predeterminada	12-90	Diagnóstico de cableado	14-3*	Ctrl. lím. intens.	15-43	Versión de software	16-24	Potencia del motor [kW]
12-05	Caducidad de asignación	12-91	Cruce automático	14-30	Ctrl. lím. intens., Ganancia propor.	15-44	Tipo Cód. cadena solicitado	16-25	Par [Nm] alto
12-06	Servidores de nombres	12-92	Intrusión IGMP	14-31	Control lím. inten., Tiempo integrac.	15-46	Cadena de código	16-30	Tensión Bus CC
12-07	Nombre de dominio	12-93	Intrusión IGMP	14-32	Control lím. intens., tiempo filtro	15-47	N.º pedido convert. frecuencia	16-33	Media de energía de frenado
12-08	Nombre de host	12-94	Long. de cable errónea	14-33	Protección contra calado	15-48	No id. LCP	16-34	Temp. disipador
12-09	Dirección física	12-95	Filtro transmisión múltiple	14-36	Optimización energía	15-49	Tarjeta control id SW		
		12-96	Contadores de interfaz	14-40	Nivel VT	15-50	Tarjeta potencia id SW		
		12-98	Contadores de medios	14-41	Mínima magnetización AEO	15-51	N.º serie convert. frecuencia		
		12-99	Contadores de medios	14-42	Frecuencia AEO mínima	15-53	N.º serie tarjeta potencia		



16-35	Térmico inversor	17-11	Resolución (PPR)	30-21	Intensidad par arranque alto [%]	32-45	Protección CAN cod. 1	33-21	Ventana de tolerancia del marcador maestro
16-36	Máx. Nom. Intensidad	17-20	Frec. encod. abs.	30-22	Protección rotor bloqueado	32-5*	Fuente realiment.	33-22	Ventana de tolerancia del marcador esclavo
16-37	Máx. Int. Inv.	17-21	Selección de protocolo	30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	32-51	Esclavo fuente	33-23	Comportamiento de arranque para sincronización de marcador
16-38	Estado criador SL	17-22	Resolución (Posiciones / Rev)	30-24	Error de velocidad de detección de rotor bloqueado [%]	32-52	Última voluntad MCO 302	33-24	Número de marcador para Fallo
16-39	Temp. tarjeta control	17-24	Longitud de datos SSI	30-8*	Compatibilidad (I)	32-6*	Controlador PID	33-25	Filtro de velocidad
16-40	Buffer de registro lleno	17-25	Velocidad del reloj	30-80	Inductancia eje d (Ld)	32-60	Factor proporcional	33-26	Tempo de filtro de desplazamiento
16-41	Línea estado inf. LCP	17-26	Formato de datos SSI	30-81	Resistencia freno (ohmios)	32-61	Factor de derivación	33-27	Configuración del filtro de marcadores
16-42	Intensidad de la fase U del motor	17-34	Veloc. baudios HIPERFACE	30-83	Ganancia proporc. PID veloc.	32-62	Factor integral	33-28	Tempo de filtro para filtro de
16-43	Intensidad de la fase V del motor	17-5*	Interfaz resolver	30-84	Ganancia proporcional de PID de procesos	32-63	Valor límite para la suma integral	33-29	Tempo de filtro para filtro de
16-44	Intensidad de la fase W del motor	17-50	Polos	31-1*	Opción Bypass	32-65	Factor directo de velocidad	33-30	Corrección de marcadores máxima
16-45	Ref. de velocidad después de rampa [RPM]	17-51	Tensión de entrada	31-01	Modo bypass	32-66	Factor directo de aceleración	33-31	Tipo de sincronización
16-46	Origen del fallo de intensidad	17-52	Frecuencia de entrada	31-02	Retardo arranque bypass	32-67	Error de posición máx. tolerado	33-32	Adaptación de velocidad de factor directo
16-47	Referencia externa	17-53	Relación de transformación	31-03	Retardo descom. bypass	32-68	Comportamiento inverso para esclavo	33-33	Ventana filtro de velocidad
16-48	Referencia de pulsos	17-59	Interfaz de resolver	31-10	Activación modo test	32-69	Tempo de muestreo para el control de PID	33-34	Tempo de filtro de marcador esclavo
16-49	Realimentación [Unit]	17-60	Dirección de realimentación	31-11	Horas func. bypass	32-70	Tempo de exploración para el generador de perfiles	33-35	Gestión de límites
16-50	Referencia Digi pot	17-61	Control de señal de realimentación	31-19	Activación remota de bypass	32-71	Tamaño de la ventana de control (activación)	33-40	Comport. en conmut. de lím. final
16-51	Realimentación I/min	17-70	Unidad de display de posición absoluta	32-0*	Encoder 2	32-72	Tamaño de la ventana de control (desact.)	33-41	Límite final de software negativo
16-52	Entradas y salidas	17-71	Escala de display de posición absoluta	32-01	Tipo de señal incremental	32-73	Tempo de filtro límite integral	33-42	Límite final de software positivo
16-53	Entrada digital	17-72	Numerador de posición absoluta	32-02	Resolución incremental	32-74	Tempo de filtro de error de posición	33-43	Límite final software neg. activado
16-54	Terminal 53 ajuste conex.	17-73	Denominador de posición absoluta	32-03	Resolución absoluta	32-75	Velocidad y acelerac.	33-44	Límite final de software positivo activado
16-55	Terminal 54 ajuste conex.	18-7*	Desplazamiento de posición absoluta	32-04	Codificador absoluto de velocidad en baudios X55	32-80	Velocidad máxima (codificador)	33-45	Tempo en la ventana de destino
16-56	Entrada analógica 54	18-3*	Lecturas de datos 2	32-05	Longitud de datos del codificador absoluto	32-81	Rampa más corta	33-46	Valor de límite de la ventana de destino
16-57	Salida analógica 42 [mA]	18-36	Entrada analógica X48/2 [mA]	32-06	Frecuencia de reloj del codificador absoluto	32-82	Tipo de rampa	33-47	Tamaño de la ventana de destino
16-58	Salida digital [bin]	18-37	Error temp. X48/4	32-07	Generación de reloj del codificador absoluto	32-83	Resolución de velocidad	33-50	Configuración E/S
16-59	Salida pulsos #29 [Hz]	18-38	Error temp. X48/7	32-08	Números de alarma activos	32-84	Velocidad predeterminada	33-51	Entrada digital Terminal X57/1
16-60	Salida pulsos #27 [Hz]	18-5*	Alarmas/Advertencias activas	32-09	Entradas / salidas 2	32-85	Aceleración predeterminada	33-52	Entrada digital Terminal X57/2
16-61	Salida Relé [bin]	18-55	Números de alarma activos	32-10	Entrada digital 2	32-86	Incrém. accel. tirón limitado	33-53	Entrada digital Terminal X57/3
16-62	Contador A	18-6*	Entradas / salidas 2	32-11	Lecturas de datos de PID	32-87	Dismín. accel. tirón limitado	33-54	Entrada digital Terminal X57/4
16-63	Contador B	18-60	Entrada digital 2	32-12	Error PID proceso	32-88	Incrém. decel. tirón limitado	33-55	Entrada digital Terminal X57/5
16-64	Entr. analóg. X30/11	18-90	Lecturas de datos de PID	32-13	Salida PID de procesos	32-89	Dismín. decel. tirón limitado	33-56	Entrada digital Terminal X57/6
16-65	Entr. analóg. X30/12	18-91	Salida PID de procesos	32-14	Salida grápada PID de proc.	32-90	Origen depuración	33-57	Entrada digital Terminal X57/7
16-66	Salida analógica X30/8 [mA]	18-92	Salida grápada PID de proc.	32-15	Salida con ganancia escal. PID de proc.	33-0*	Movimiento inicial	33-58	Entrada digital Terminal X57/8
16-67	Salida analógica X45/1 [mA]	30-0*	Válven	32-3*	Encoder 1	33-00	Forzar HOME	33-59	Entrada digital Terminal X57/9
16-68	Salida analógica X45/3 [mA]	30-00	Modo válven	32-30	Tipo de señal incremental	33-01	Desplaz. del punto cero desde HOME	33-60	Modo Terminal X59/1 y X59/2
16-69	Entr. analóg. X30/11	30-01	Frecuencia diferencial de válven [Hz]	32-31	Resolución incremental	33-02	Rampa para movimiento HOME	33-61	Entrada digital Terminal X59/1
16-70	Entr. analóg. X30/12	30-02	Frecuencia diferencial de válven [%]	32-32	Protocolo absoluto	33-03	Velocidad del movimiento HOME	33-62	Entrada digital Terminal X59/2
16-71	Salida analógica X30/8 [mA]	30-03	Recurso escalado frec. dif. válven	32-33	Resolución absoluta	33-04	Comportamiento durante el movimiento HOME	33-63	Salida digital Terminal X59/1
16-72	Salida analógica X45/1 [mA]	30-04	Frec. salto válven [Hz]	32-35	Longitud de datos del codificador absoluto	33-1*	Sincronización	33-65	Salida digital Terminal X59/3
16-73	Salida analógica X45/3 [mA]	30-05	Frecuencia de salto de válven [%]	32-36	Frecuencia de reloj del codificador absoluto	33-10	Factor de sincronización maestro	33-66	Salida digital Terminal X59/4
16-74	Alarma / advertencia del contador de bus	30-06	Tempo de salto de válven	32-37	Generación de reloj del codificador absoluto	33-11	Factor de sincronización esclavo	33-67	Salida digital Terminal X59/5
16-75	Código de advertencia/Alarma configurable	30-07	Tempo de salto de válven	32-38	Longitud del cable del codificador absoluto	33-12	Desplazamiento de posición para sincronización	33-68	Salida digital Terminal X59/6
16-76	Código de alarma 2	30-08	Función aleatoria válven	32-39	Longitud del cable del codificador absoluto	33-13	Ventana precis. para sincroniz. posición	33-69	Salida digital Terminal X59/7
16-77	Código de advertencia	30-09	Relación válven	32-40	Control del codificador	33-14	Lím. relativo veloc. de esclavo	33-8*	Parám. globales
16-78	Código de advertencia 2	30-10	Relación válven	32-41	Terminación del encoder	33-15	Número de marcador para maestro	33-80	Número de programa activado
16-79	Alim. Código de estado	30-11	Rel. válven aleatoria máx.	32-42	Control cod. 1	33-16	Número de marcador para esclavo	33-81	Estado al conectar frecuencia
17-1*	Realimentación	30-12	Rel. válven aleatoria mín.	32-43	Control cod. 2	33-17	Distancia del marcador maestro	33-82	Control del estado del convertidor de frecuencia
17-1*	Interfaz enc. abs.	30-20	Tempo par arranque alto [s]	32-44	ID nodo cod. 1	33-18	Distancia del marcador esclavo	33-83	Comportamiento tras error
17-10	Tipo de señal					33-19	Tipo de marcador maestro	33-84	Comportamiento tras Esc.

33-85	MCO sumin. por 24 VCC ext.	35-02	Terminal X48/7 Unidad de temperatura	42-45	Triángulo V	99-26	Temp. dis. (TP7)
33-86	Terminal en alarma	35-03	Terminal X48/7 tipo entr.	42-46	Velocidad cero	99-27	Temp. dis. (TP8)
33-87	Estado terminal en alarma	35-04	Terminal X48/10 unidad temp.	42-47	Relación de rampa	99-3*	Lecturas de datos de rendimiento
33-88	Código de estado en alarma	35-05	Terminal X48/10 tipo entr.	42-48	Relación de rampa S en deceleración arranque	99-34	Perf FastThread AOC
33-9*	Aj. puerto MCO	35-06	Func. alarma sensor temp.	42-49	Relación de rampa S en deceleración	99-35	Perf SlowThread AOC
33-90	ID nodo CAN MCO X62	35-1*	Error temp. X48/4	42-49	Relación de rampa S en deceleración	99-36	Perf IdleThread AOC
33-91	Velocidad en baudios CAN MCO X62	35-14	Terminal X48/4 Constante del tiempo de filtro	42-5*	Relación de rampa S en deceleración	99-37	Perf SystemIdleThread AOC
33-94	Terminación serie RS485 MCO X60	35-15	Terminal X48/4 Monitor de temp.	42-50	Velocidad de desconexión	99-38	Perf CPU uso AOC (%)
33-95	Velocidad en baudios serie RS485 MCO X60	35-16	Terminal X48/4 Limite bajo de temp.	42-51	Limite de velocidad	99-39	Contador de intervalo de rendimiento
34-0*	Lectura datos MCO	35-17	Terminal X48/4 Limite alto de temp.	42-52	Reacción a prueba de fallos	99-4*	Control de software
34-01	PCD 1 escritura en MCO	35-2*	Error temp. X48/7	42-53	Rampa de arranque	99-41	Mediciones de rendimiento
34-02	PCD 2 escritura en MCO	35-24	Terminal X48/7 Constante del tiempo de filtro	42-5*	Bus de campo seguro	99-5*	Depuración de PC
34-03	PCD 3 escritura en MCO	35-25	Terminal X48/7 Monitor de temp.	42-60	Selección de telegrama	99-50	Selección de depuración de PC
34-04	PCD 4 escritura en MCO	35-26	Terminal X48/7 Limite bajo de temp.	42-61	Dirección de destino	99-51	PC Debug 0
34-05	PCD 5 escritura en MCO	35-27	Terminal X48/7 Limite alto de temp.	42-8*	Estado	99-52	PC Debug 1
34-06	PCD 6 escritura en MCO	35-3*	Entrada de temp. X48/10	42-80	Estado de la opción de seguridad	99-53	PC Debug 2
34-07	PCD 7 escritura en MCO	35-34	Terminal X48/10 Constante del tiempo de filtro	42-81	Estado 2 de la opción de seguridad	99-54	PC Debug 3
34-08	PCD 8 escritura en MCO	35-35	Terminal X48/10 Monitor de temp.	42-82	Estado 2 de la opción de seguridad	99-55	PC Debug 4
34-09	PCD 9 escritura en MCO	35-36	Terminal X48/10 Limite bajo de temp.	42-83	Código de control de seguridad	99-56	Realimentación del ventilador 1
34-10	PCD 10 escritura en MCO	35-37	Terminal X48/10 Limite alto de temp.	42-85	Código de estado de seguridad	99-57	Realimentación del ventilador 2
34-2*	Par. lectura PCD	35-38	Terminal X48/10 Limite alto de temp.	42-86	Función de seguridad activada	99-58	Temp. auxiliar de TP
34-21	PCD 1 lectura desde MCO	35-4*	Entrada analógica X48/2	42-88	Información de opción de seguridad	99-59	Temp. de tarjeta de potencia
34-22	PCD 2 lectura desde MCO	35-42	Terminal X48/2 Intensidad baja	99-0*	Depuración DSP	99-8*	RTDC
34-23	PCD 3 lectura desde MCO	35-43	Terminal X48/2 Intensidad alta	99-00	Selección DAC 1	99-80	Selección tCon1
34-24	PCD 4 lectura desde MCO	35-44	Terminal X48/2 Valor bajo ref./realim.	99-01	Selección DAC 2	99-81	Selección tCon2
34-25	PCD 5 lectura desde MCO	35-45	Terminal X48/2 Valor alto ref./realim.	99-02	Selección DAC 3	99-82	Selección comp. disparo
34-26	PCD 6 lectura desde MCO	35-46	Terminal X48/2 Constante del tiempo de filtro	99-03	Selección DAC 4	99-83	Operador comp. disparo
34-27	PCD 7 lectura desde MCO	42-1*	Funciones de seguridad	99-04	Escala DAC 1	99-84	Operando comp. disparo
34-28	PCD 8 lectura desde MCO	42-1*	Supervisión de la velocidad	99-05	Escala DAC 2	99-85	Arranque disparo
34-29	PCD 9 lectura desde MCO	42-1*	Resolución de encorder	99-06	Escala DAC 3	99-86	Disparo prev.
34-30	PCD 10 lectura desde MCO	42-1*	Relación de reducción	99-07	Escala DAC 4	99-9*	Valores internos
34-40	Entradas digitales	42-1*	Tipos de realimentación	99-08	Parám. prueba 1	99-90	Opciones presentes
34-41	Salidas digitales	42-1*	Filtro de realimentación	99-09	Parám. prueba 2	99-91	Potencia interna del motor
34-5*	Datos de proceso	42-1*	Error de tolerancia	99-10	Opción ranura DAC	99-92	Tensión interna del motor
34-51	Posición ordenada	42-2*	Temporizador de velocidad cero	99-1*	Control del hardware	99-93	Frecuencia interna del motor
34-52	Posición real del maestro	42-20	Función de seguridad	99-11	RFI 2	600-22	PROFdrive/safe Tel. Seleccionado
34-53	Posición de índice del esclavo	42-21	Tipo	99-12	Ventilador	600-47	Número de fallo
34-54	Posición de índice del maestro	42-22	Tiempo de discrepancia	99-1*	Lecturas de datos de software	600-52	Contador situación fallo
34-55	Posición de curva	42-23	Tiempo de señal estable	99-13	Tiempo inactivo.	601-22	N.º de tel. del canal de seguridad de PROFdrive
34-56	Error de pista	42-24	Comportamiento de reinicio	99-14	Ped. parámbd en cola		
34-57	Error de sincronización	42-3*	General	99-15	Temp. secundario en fallo inversor		
34-58	Velocidad real	42-30	Reacción de fallo externo	99-16	N.º de sensores de intensidad		
34-59	Velocidad real del maestro	42-31	Fuente de reinicio	99-17	Tiempo tCon1		
34-61	Estado del eje	42-33	Nombre de ajuste de parámetro	99-18	Tiempo tCon2		
34-62	Estado del programa	42-35	Valor de S-CFC	99-19	Medición optimiz. tiempo		
34-64	Estado MCO 302	42-36	Contraseña de nivel 1	99-20	Temp. dis. (TP1)		
34-65	Control MCO 302	42-4*	SS1	99-21	Temp. dis. (TP2)		
34-7*	Lecturas de datos de diagnóstico	42-40	Tipo	99-22	Temp. dis. (TP3)		
34-70	Código de alarma MCO 1	42-41	Perfil de rampa	99-23	Temp. dis. (TP4)		
34-71	Código de alarma MCO 2	42-42	Tiempo de retardo	99-24	Temp. dis. (TP5)		
35-0*	Opción de entrada de sensor	42-43	Triángulo T	99-25	Temp. dis. (TP6)		
35-00	Terminal X48/4 Unidad de temperatura	42-44	Tasa de desaceleración				
35-01	Terminal X48/4 Tipo de entrada						

9.3 Listas de parámetros del filtro activo

9.3.1 Ajustes predeterminados

Cambios durante el funcionamiento:

True (verdadero) significa que el parámetro se puede modificar mientras el filtro activo se encuentra en funcionamiento y *False* (falso) significa que se debe parar para poder realizar una modificación.

4 ajustes:

All set-up (todos los ajustes): El parámetro se puede ajustar individualmente en cada uno de los cuatro ajustes (un mismo parámetro puede tener cuatro valores de datos diferentes).

1 set-up (un ajuste): el valor de dato es el mismo en todos los ajustes.

SR:

Dependiente del tamaño.

N/A:

Valor predeterminado no disponible.

Índice de conversión:

Este número se refiere a una cifra de conversión que se utiliza al escribir o leer mediante un filtro activo.

Índice de conv.	100	75	74	70	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
Factor de conv.	1	3600000	3600	60	1/60	1000000	100000	10000	1000	100	10	1	0,1	0,01	0,001	0,0001	0,00001	0,000001

Tabla 9.1 Índice de conversión

Tipo de dato	Descripción	Tipo
2	Entero 8	Int8
3	Entero 16	Int16
4	Entero 32	Int32
5	Sin signo 8	UInt8
6	Sin signo 16	UInt16
7	Sin signo 32	UInt32
9	Cadena visible	VisStr
33	Valor normalizado de 2 bytes	N2
35	Secuencia de bits de 16 variables booleanas	V2
54	Diferencia de tiempo sin fecha	TimD

Tabla 9.2 Tipo de dato y descripción

9.3.2 0-** Func./Display

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
0-0* Ajustes básicos							
0-01	Idioma	[0] English	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-04	Estado funcio. en arranq. (Manual)	[1] Parada obligatoria	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-1* Operac. de ajuste							
0-10	Ajuste activo	[1] Ajuste 1	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-11	Editar ajuste	[1] Ajuste 1	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-12	Ajuste actual enlazado a	[0] No enlazado	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-13	Lectura de datos: Ajustes relacionados	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
0-14	Lectura de datos: Editar ajustes / canal	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* Display LCP							
0-20	Línea de display pequeña 1.1	30112	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-21	Línea de display pequeña 1.2	30110	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-22	Línea de display pequeña 1.3	30120	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-23	Línea de display grande 2	30100	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-24	Línea de display grande 3	30121	All set-ups		TRUE	-	Uint16
0-25	Mi Menú personal	ExpressionLimit	1 set-up		TRUE	0	Uint16
0-4* Teclado LCP							
0-40	Botón [Hand on] en LCP	[1] Activado	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-41	Botón [Off] en LCP	[1] Activado	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-42	Tecla [Auto on] en el LCP	[1] Activado	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-43	Botón [Reset] en LCP	[1] Activado	All set-ups		TRUE	-	Uint8
0-5* Copiar/Guardar							
0-50	Copia con el LCP	[0] No copiar	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-51	Copia de ajuste	[0] No copiar	All set-ups		FALSE	-	Uint8
0-6* Contraseña							
0-60	Contraseña menú principal	100 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-61	Acceso a menú princ. sin contraseña	[0] Sólo lectura	1 set-up		TRUE	-	Uint8
0-65	Contraseña Menú rápido	200 N/A	1 set-up		TRUE	0	Int16
0-66	Acceso al menú rápido sin contraseña	[0] Sólo lectura	1 set-up		TRUE	-	Uint8

9.3.3 5-** E/S digital

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
5-0* Modo E/S digital							
5-00	Modo E/S digital	[0] PNP	All set-ups		FALSE	-	Uint8
5-01	Terminal 27 modo E/S	[0] Entrada	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-02	Terminal 29 modo E/S	[0] Entrada	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-1* Entradas digitales							
5-10	Terminal 18 entrada digital	[8] Arranque	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-11	Terminal 19 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-12	Terminal 27 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-13	Terminal 29 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-14	Terminal 32 entrada digital	[90] Contactor de CA	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-15	Terminal 33 entrada digital	[91] Contactor de CC	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-16	Terminal X30/2 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-17	Terminal X30/3 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-18	Terminal X30/4 entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-19	Terminal 37 parada de seguridad	[1] Alarma parada seg.	1 set-up		TRUE	-	Uint8
5-20	Entrada digital Terminal X46/1	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-21	Entrada digital Terminal X46/3	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-22	Entrada digital Terminal X46/5	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-23	Terminal X46/7 Entrada digital	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-24	Entrada digital Terminal X46/9	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-25	Entrada digital Terminal X46/11	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-26	Entrada digital Terminal X46/13	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-3* Salidas digitales							
5-30	Salida digital terminal 27	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-31	Salida digital terminal 29	[0] Sin función	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
5-32	Term. X30/6 salida dig. (MCB 101)	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-33	Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-4* Relés							
5-40	Relé de función	[0] Sin función	All set-ups		TRUE	-	Uint8
5-41	Retardo conex., relé	0.30 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
5-42	Retardo de desconexión, relé	0.30 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16

9.3.4 8-** Comunic. y opciones

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
8-0* Ajustes generales							
8-01	Puesto de control	[0] Digital y cód. ctrl	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-02	Fuente del código de control	null	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-03	Valor de tiempo lím. de cód. control.	1.0 s	1 set-up		TRUE	-1	Uint32
8-04	Función de tiempo lím. de cód. control	[0] Off	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-05	Función tiempo límite	[1] Reanudar ajuste	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-06	Reiniciar tiempo lím. de cód. control.	[0] No reiniciar	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-3* Ajuste puerto FC							
8-30	Protocolo	[1] FC MC	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-31	Dirección	2 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
8-32	Velocidad en baudios puerto FC	[2] 9600 baudios	1 set-up		TRUE	-	Uint8
8-35	Retardo respuesta mín.	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
8-36	Retardo respuesta máx.	5000 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-37	Retardo máx. intercarac.	25 ms	1 set-up		TRUE	-3	Uint16
8-5* Digital/Bus							
8-53	Selec. arranque	[3] O lógico	All set-ups		TRUE	-	Uint8
8-55	Selec. ajuste	[3] O lógico	All set-ups		TRUE	-	Uint8

9

9.3.5 14-** Func. especiales

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
14-2* Reset desconex.							
14-20	Modo reset	[0] Reset manual	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-21	Tiempo de reanque automático	10 s	All set-ups		TRUE	0	Uint16
14-22	Modo funcionamiento	[0] Funcion. normal	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-23	Ajuste de código descriptivo	null	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
14-28	Aj. producción	[0] Sin acción	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-29	Código de servicio	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
14-5* Ambiente							
14-50	Filtro RFI	[1] On	1 set-up		FALSE	-	Uint8
14-53	Monitor del ventilador	[1] Advertencia	All set-ups		TRUE	-	Uint8
14-54	Bus Partner	1 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint16

9.3.6 15-** Información FC

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
15-0* Datos funcionam.							
15-00	Horas de funcionamiento	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-01	Horas funcionam.	0 h	All set-ups		FALSE	74	Uint32
15-03	Arranques	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-04	Sobretemperat.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-05	Sobretensión	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-07	Reinicio contador de horas funcionam.	[0] No reiniciar	All set-ups		TRUE	-	Uint8
15-1* Ajustes reg. datos							
15-10	Variable a registrar	0	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
15-11	Intervalo de registro	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-3	TimD
15-12	Evento de disparo	[0] Falso	1 set-up		TRUE	-	Uint8
15-13	Modo de registro	[0] Reg. siempre	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
15-14	Muestras antes de disp.	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint8
15-2* Registro histórico							
15-20	Registro histórico: Evento	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint8
15-21	Registro histórico: Valor	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-22	Registro histórico: hora	0 ms	All set-ups		FALSE	-3	Uint32
15-3* Registro de fallos							
15-30	Registro de fallos: Código de fallo	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-31	Registro de fallos: Valor	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
15-32	Registro de fallos: Tiempo	0 s	All set-ups		FALSE	0	Uint32
15-4* Identific. de unidad							
15-40	Tipo FC	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[6]
15-41	Sección de potencia	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-42	Tensión	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-43	Versión de software	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[5]
15-44	Tipo cód. cadena solicitado	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-45	Cadena de código	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-46	Nº de pedido de la unidad	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-47	Código tarjeta potencia	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-48	No Id LCP	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-49	Tarjeta de control id SW	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-50	Tarjeta potencia id SW	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-51	Número de serie de la unidad	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[10]
15-53	Número serie tarjeta potencia	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[19]
15-6* Identific. opción							
15-60	Opción instalada	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-61	Versión SW opción	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-62	N.º pedido opción	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[8]
15-63	N.º serie opción	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[18]
15-70	Opción en ranura A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-71	Versión SW de opción en ranura A	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-72	Opción en ranura B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-73	Versión SW de opción en ranura B	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-74	Opción en ranura C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-75	Versión SW opción en ranura C0	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Opción en ranura C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
15-77	Versión SW opción en ranura C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Inform. parámetro							
15-92	Parámetros definidos	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin16
15-93	Parámetros modificados	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin16
15-98	Identific. de unidad	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[40]
15-99	Metadatos parám.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin16

9.3.7 16-** Lecturas de datos

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
16-0* Estado general							
16-00	Código de control	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-03	Código de estado	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-3* Estado de AF							
16-30	Tensión de bus CC	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uin16
16-34	Temp. disipador	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uin8
16-35	Térmico inversor	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uin8
16-36	Corr. nom. del inv.	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uin32
16-37	Corr. máx. del inv.	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uin32
16-39	Temp. tarjeta de control	0 °C	All set-ups		FALSE	100	Uin8
16-40	Buffer de registro lleno	[0] No	All set-ups		TRUE	-	Uin8
16-49	Origen del fallo de intensidad	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uin8
16-6* Entradas y salidas							
16-60	Entrada digital	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin16
16-66	Salida digital [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-71	Salida de relé [bin]	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Int16
16-8* Fieldb. y puerto FC							
16-80	Fieldbus CTW 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-84	Opción comun. STW	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-85	Puerto FC CTW 1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	V2
16-9* Lect. diagnóstico							
16-90	Código de alarma	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin32
16-91	Código de alarma 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin32
16-92	Código de advertencia	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin32
16-93	Código de advertencia 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin32
16-94	Código de estado ext.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uin32

9.3.8 300-** Ajustes de AF

AVISO!

Excepto por el *parámetro 300-10 Tensión nominal del filtro activo*, no se recomienda modificar los ajustes en este grupo de parámetros.

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
300-0* Ajustes generales							
300-00	Modo de cancelación de armónicos	[0] General	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-01	Prioridad de compensación	[0] Armónicos	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-1* Ajustes de red							
300-10	Tensión nominal del filtro activo	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-2* Ajustes CT							
300-20	Clasificación primaria CT	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-21	Clasificación secundaria CT	[1] 5A	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-22	Tensión nominal CT	342 V	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-24	Secuencia CT	[0] L1, L2, L3	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-25	Polaridad CT	[0] Normal	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-26	Ubicación del CT	[1] Intensidad de carga	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-29	Iniciar detección CT automática	[0] Off	All set-ups		FALSE	-	Uint8
300-3* Compensación							
300-30	Val. de compens.	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
300-35	Referencia de cosphi	0.500 N/A	All set-ups		TRUE	-3	Uint16

9.3.9 301-** Lec. datos de AF

Número del parámetro	Descripción del parámetro	Valor predeterminado	4-set-up (4 ajustes)	Sólo FC 302	Cambio durante funcionamiento	Índice de conversión	Tipo
301-0* Intens. de salida							
301-00	Intensidad de salida [A]	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Int32
301-01	Intensidad de salida [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Int32
301-1* Rendim. de unidad							
301-10	THD de intensidad [%]	0.0 %	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
301-12	Factor de potencia	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
301-13	Cosphi	0.00 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Int16
301-14	Intensidades sobrantes	0.0 A	All set-ups		TRUE	-1	Uint32
301-2* Estado de red							
301-20	Intensidad de red [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32
301-21	Frecuencia de red	0 Hz	All set-ups		TRUE	0	Uint8
301-22	Int. de red principal [A]	0 A	All set-ups		TRUE	0	Int32

10 Apéndice B

10.1 Abreviaturas y convenciones

CA	Corriente alterna
AEO	Optimización automática de energía
AMA	Adaptación automática del motor
AWG	Calibre de cables estadounidense
°C	Grados celsius
CC	Corriente continua
CEM	Compatibilidad electromagnética
ETR	Relé termoelectrónico
$f_{M,N}$	Frecuencia nominal del motor
FC	Convertidor de frecuencia
$I_{LIM.}$	Límite de intensidad
I_{INV}	Intensidad nominal de salida del convertidor
$I_{M, N}$	Corriente nominal del motor
$I_{VLT, MÁX.}$	Intensidad máxima de salida
$I_{VLT, N}$	Corriente nominal de salida suministrada por el convertidor de frecuencia
IP	Protección ingress
LCP	Panel de control local
N.A.	No aplicable
$P_{M, N}$	Potencia nominal del motor
PCB	Placa de circuito impreso
PE	Conexión a tierra de protección
PELV	Tensión de protección muy baja
Regen	Terminales regenerativos
r/min	Revoluciones por minuto
$T_{LIM.}$	Límite de par
$U_{M, N}$	Tensión nominal del motor

Tabla 10.1 Abreviaturas

Convenciones

Las listas numeradas indican procedimientos.

Las listas de viñetas indican otra información y descripción de ilustraciones.

El texto en cursiva indica:

- Referencia cruzada.
- Vínculo.
- Nota al pie.
- Nombre del parámetro, nombre del grupo de parámetros, opción del parámetro

Índice

A

Abreviaturas.....	121
Adaptación automática del motor.....	65
Adaptación automática del motor (AMA).....	53
Aislamiento del ruido.....	56
Ajuste.....	59, 65
Ajuste final y prueba.....	52
Ajustes predeterminados.....	60, 114
AMA.....	53, 74, 78
AMA con T27 conectado.....	66
AMA correcto.....	53
AMA fallido.....	53
AMA sin T27 conectado.....	66
Análisis de series de Fourier.....	15
Anclaje.....	25
Apantallamiento, cable.....	38
Armónicos.....	6
Armónicos	
Análisis.....	15
Armónicos.....	15, 16, 17
de tensión.....	16
Distorsión armónica.....	15
Prevención de sobrecarga.....	15
Arrancador manual del motor.....	55
Arranque.....	61, 87
Arranque de pulsos / parada inversa.....	68
Arranque/parada por pulsos.....	68
Auto on.....	59, 65

B

Baja tensión.....	17
-------------------	----

C

Cable	
apantallado.....	40, 56
de motor.....	36
Cableado.....	38
Cable apantallado/blindado.....	42
Cable de conexión a tierra.....	39, 56
Cableado.....	15
Calentador.....	54
Cambio de sentido.....	68
Características de par.....	99
CEM.....	56
Certificación.....	15
Circuito intermedio.....	73

Cojinete NDE.....	41
Comando de arranque/parada.....	67
Compensación de corriente reactiva.....	104
Comunicación serie.....	59, 72, 102
Condensador de filtro.....	39
Condensador RFI.....	39
Conducto.....	56
Conexión a tierra.....	39, 56
Conexión del bus de campo.....	44
Conexión eléctrica.....	36, 38
Conexión paralela del motor.....	50
Conformidad con ADN.....	15
Control	
Acceso a los terminales de control.....	46
Cableado de control.....	39, 56
Características de control.....	102
Rendimiento de la tarjeta de control.....	102
Sistema de control.....	5
Tarjeta de control.....	73
Tarjeta de control, comunicación serie RS485.....	101
Tarjeta de control, salida de 24 V CC.....	101
Terminal de control.....	59, 62
Control de freno mecánico.....	50, 71
Control local.....	59
Convención.....	121
Corriente	
Intensidad de salida.....	74
Intensidad nominal.....	74
Corriente de fuga (>3,5 mA).....	39
Cortocircuito	
Relación de cortocircuito.....	16
Cortocircuito.....	75

D

Daños de transporte.....	21
Definición.....	5
Desconexión	
Cable de freno.....	41
Chopper de frenado.....	41
Desconexión.....	70
Desequilibrio de tensión.....	73
Despiece.....	7
Dimensión.....	15
Dimensión mecánica.....	96
Disipador.....	78
Dispositivo de corriente diferencial.....	54
Distorsión.....	6
Distorsión armónica total.....	15

E

Ejecutar comando..... 65

Ejemplos de aplicación..... 66

Elementos suministrados..... 21

Elevación..... 24

EMC..... 36

Enlace de CC..... 73, 85

Entorno..... 102

Entrada de pulsos..... 100

Entrada de tensión..... 72

Entrada digital..... 74, 99

Entradas

 Entrada analógica..... 73

 analógicas..... 100

 Potencia de entrada..... 39, 56

 Terminal de entrada..... 52, 56, 73

Equipo opcional..... 5, 57

Espacio libre para la refrigeración..... 56

Estado de la red..... 103

Estructura de menú..... 59

Estructura del menú de parámetros..... 109

F

Factor de potencia..... 56

Filtro activo..... 5

Flujo de aire..... 22

Frecuencia de conmutación..... 38

Frenado..... 76

Freno

 Control de freno..... 74

 Resistencia de freno..... 73

Freno electromecánico..... 50

Fuente de alimentación del ventilador externo..... 42

Función de protección..... 102

Función de terminal..... 42

Funcionamiento por inercia remota automática..... 57

Fusible..... 36, 56, 76, 87, 104

Fusibles..... 38, 56

H

Hand on..... 59

I

Inicialización..... 60

Inicialización manual..... 61

Instalación..... 56, 57

Instalación eléctrica..... 46

Intensidad

 Corriente a plena carga..... 21

 Corriente armónica..... 15

 Corriente fundamental..... 15

 Distorsión de corriente..... 16

 Entrada..... 15

 Intensidad..... 15

 de CC..... 36

 de salida..... 21

 nominal..... 21

Interruptor..... 52

Interruptor A53..... 52

Interruptor A54..... 52

Interruptor de desconexión..... 56, 57

Interruptor de terminación de bus..... 52

Interruptor RFI..... 39

Intervalos de potencia..... 103

L

Lazo abierto..... 52

Lazo cerrado..... 52

Límite de temperatura..... 56

Longitud del cable, sección transversal..... 99

M

Magnetotérmico..... 57

Marcado CE de conformidad..... 15

Marcado de conformidad, CE..... 15

MCT 10..... 58

Mensaje de fallo, filtro activo..... 85

Menú principal..... 59

Menú rápido..... 58, 59

Modo de Estado..... 72

Monitor de resistencia de aislamiento..... 54

Montaje..... 56

Motor

 Aislamiento del motor..... 41

 Cable de motor..... 40

 Cableado del motor..... 56

 Datos del motor..... 62, 65, 74, 79

 Giro del motor..... 65

 Intensidad del motor..... 58, 65

 Intensidad motor..... 78

 Placa de características del motor..... 52

 Potencia del motor..... 58

 Potencia motor..... 78

 Protección contra sobrecarga del motor..... 102

 Protección térmica del motor..... 52

 Salida del motor..... 99

 Termistor motor..... 70

 Velocidad del motor..... 61

 Verificación de la rotación del motor..... 40

N		Red de CA.....	20
NAMUR.....	54	Red IT.....	39
Nivel de tensión.....	99	Reducción de potencia, altitud.....	104
No conformidad con UL.....	105	Reference	
		Reference.....	58, 66
O		Referencia analógica de velocidad.....	67
Opción de bastidor F.....	54	Referencia de velocidad.....	52, 65, 67, 69
Opción de comunicación.....	76	Refrigeración.....	22
Opción de interruptor de freno instalada de fábrica.....	41	Refrigeración trasera.....	22
Optimización automática de energía.....	64	Registro de alarmas.....	59
		Registro de fallos.....	59
P		Reinicio.....	73, 74, 79, 80
Panel de control local (LCP).....	58	Reinicio automático.....	58
Pantalla de estado.....	72	Reinicio de alarma externa.....	68
Par.....	35, 74	Relé ELCB.....	39
Par, terminales.....	35	Rendimiento de la supresión de armónicos.....	103
Parada de emergencia CEI con relé de seguridad Pilz.....	54	Rendimiento de salida (U, V y W).....	99
Peligro de conexión a tierra.....	39	Reset.....	58, 59, 61, 72
PELV.....	66	RS485.....	50, 69
Pérdida de fase.....	73	Ruido eléctrico.....	39
Personal cualificado.....	20		
Placa de características.....	22	S	
Planificación del lugar de instalación.....	21	Safe Torque Off.....	50, 67
Potencia.....	39	Salida analógica.....	100
Potencia de entrada.....	20, 56, 72, 87	Salida de relé.....	101
Potencia de salida.....	15	Salidas digitales.....	101
Potenciómetro.....	69	Señal analógica.....	73
Principio de funcionamiento.....	6	Señal de entrada.....	52
Programación.....	58, 59, 60, 73	SmartStart.....	61
Protección.....	15	STO.....	50
Protección de circuito derivado.....	104		
Protección de sobrecarga.....	21	T	
Protección de sobreintensidad.....	36	Tablas de fusibles.....	105
Protección térmica del motor.....	74	Tamaño de cable.....	36
Punto de acoplamiento común.....	16	Tarjeta de control, comunicación serie USB.....	102
		Tecla de funcionamiento.....	58
R		Tecla de navegación.....	58, 59, 61
RCD.....	39	Tecla Menú.....	58, 59
Realimentación.....	52, 56, 78	Tensión alta.....	56
Recursos adicionales.....	5	Tensión de alimentación.....	56, 76
Red		Tensión de entrada.....	57, 72
Conexión de red.....	42	Terminal con protección mediante fusible de 30 A.....	55
Entrada de red.....	32	Terminal de control.....	46
Fuente de alimentación.....	15		
Fuente de alimentación de red (L1, L2 y L3).....	99		
Tensión de red.....	58		
Terminal de red.....	52		

Terminales	
Terminal 53.....	52
Terminal 54.....	52
Terminal de entrada.....	73
Terminal de salida.....	56
Termistor.....	66, 74
Tiempo de descarga.....	20
Toma de tierra.....	39, 56
Transformadores.....	15
Triángulo.....	52
U	
Ubicación del terminal.....	29
V	
Varios convertidores de frecuencia.....	36
Velocidades predeterminadas.....	68
Ventilador.....	42
Vista inferior.....	25
VVC+.....	64



.....
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

