

Manual de funcionamiento

Convertidor de frecuencia de refrigeración VLT® FC 103 Low **Harmonic Drive**





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

Character X: N or P

Character YYY: 1K1, 1K5, 2K2, 3K0, 3K7, 4K0, 5K5, 7K5, 11K, 15K, 18K, 22K, 30K, 37K, 45K, 55K, 75K,

90K, 110, 132, 160, 200, 250, 315, 400, 450, 500, 560, 630, 710, 800.

Character ZZ: T2, T4, 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

hazardous substances.

Date: 2020.09.15
Place of issue:

Graasten, DK

Signature:

Name: Gert Kjær

Title: Senior Director, GDE

Date: 2020.09.15
Place of issue:

Approved by

Approved by

Signature:

Name: Michael Termansen

Title: VP, PD Center Denmark

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







Índice

1 I	ntroducción	5
	1.1 Objetivo de este manual	5
	1.2 Recursos adicionales	5
	1.3 Vista general de producto	5
	1.3.1 Uso previsto	5
	1.3.2 Principio de funcionamiento	6
	1.3.3 Dibujos de despiece	7
	1.4 Tamaños de alojamiento 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 9	Seguridad	20
	2.1 Símbolos de seguridad	20
	2.2 Personal cualificado	20
	2.3 Medidas de seguridad	20
3 I	nstalación mecánica	21
	3.1 Lista de verificación previa a la instalación del equipo	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 I	nstalación eléctrica	36
	4.1 Instrucciones de seguridad	36
	4.2 Instalación conforme a CEM	36
	4.3 Conexiones de potencia	36



4.4 Toma de tierra	37
4.5 Opciones de entrada	38
4.5.1 Protección adicional (RCD)	38
4.5.2 Interruptor RFI	38
4.5.3 Cables apantallados	38
4.6 Conexión del motor	38
4.6.1 Cable de motor	38
4.6.2 Cable de freno	39
4.6.3 Aislamiento del motor	39
4.6.4 Corrientes en los cojinetes del motor	40
4.7 Conexión de red de CA	40
4.7.1 Conexión de red	40
4.7.2 Fuente de alimentación del ventilador externo	40
4.7.3 Cableado de alimentación y de control para cables no apantallados	41
4.7.4 Desconexiones de red	42
4.7.5 Magnetotérmicos del bastidor F	42
4.7.6 Contactores de red del bastidor F	42
4.8 Cableado de control	42
4.8.1 Recorrido de los cables de control	42
4.8.2 Acceso a los terminales de control	43
4.8.3 Instalación eléctrica, terminales de control	44
4.8.4 Instalación eléctrica, cables de control	45
4.8.5 Safe Torque Off (STO)	47
4.9 Conexiones adicionales	47
4.9.1 Comunicación serie	47
4.9.2 Control de freno mecánico	47
4.9.3 Conexión en paralelo de motores	47
4.9.4 Protección térmica motor	49
4.9.5 Selección de la entrada de tensión / intensidad (interruptores)	49
4.10 Ajuste final y prueba	49
4.11 Opciones de bastidor F	51
uesta en servicio	53
5.1 Instrucciones de seguridad	53
5.2 Conexión de potencia	54
5.3 Funcionamiento del panel de control local	55
5.3.1 Panel de control local	55
5.3.2 Diseño del LCP	55
5.3.3 Ajustes de parámetros	56
5.3.4 Cargar / descargar datos al / del LCP	57
5.3.5 Cambio de los ajustes de parámetros	57







	5.3.6 Restablecimiento de los ajustes predeterminados	57
	5.4 Programación básica	58
	5.4.1 Programación del VLT® Low Harmonic Drive	58
	5.4.2 Puesta en marcha con SmartStart	58
	5.4.3 Puesta en servicio mediante [Main Menu]	58
	5.4.4 Ajuste del motor asíncrono	59
	5.4.5 Configuración del motor de magnetización permanente	60
	5.4.6 Optimización automática de la energía (AEO)	61
	5.4.7 Adaptación automática del motor (AMA)	61
	5.5 Comprobación del giro del motor	62
	5.6 Prueba de control local	62
	5.7 Arranque del sistema	62
6	Ejemplos de aplicaciones	63
	6.1 Introducción	63
	6.2 Ejemplos de aplicaciones	63
7 1	Diagnéstica y resolución de problemas	60
/	Diagnóstico y resolución de problemas 7.1 Mensajes de estado	68
	7.2 Tipos de advertencias y alarmas	68
	7.2.1 Advertencias	68
	7.2.2 Desconexión por alarma	68
	7.2.3 Bloqueo de desconexión de alarma	68
	7.3 Definiciones de advertencias y alarmas del convertidor de frecuencia	69
	7.4 Definiciones de advertencias y alarmas: filtro activo	78
	7.5 Resolución de problemas	82
8	Especificaciones	86
	8.1 Especificaciones dependientes de la potencia	86
	8.1.1 Fuente de alimentación de red 3 × 380-480 V CA	86
	8.1.2 Reducción de potencia por temperatura	89
	8.2 Dimensiones mecánicas	90
	8.3 Especificaciones técnicas generales	93
	8.4 Fusibles	98
	8.4.1 No conformidad con UL	99
	8.4.2 Tabla de fusibles	99
	8.4.3 Fusibles complementarios	100
	8.5 Valores generales de pares de apriete	101
۵	Apéndice A: parámetros	100
J 1	9.1 Descripción de parámetros	102
	9.2 Listas de parámetros del convertidor de frecuencia	
	2.2 Listas de parametros dei Conventidor de necuencia	102







9.3 Listas de parámetros del filtro activo	107
10 Apéndice B	114
10.1 Abreviaturas y convenciones	114
Índice	115



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 de refrigeración VLT® FC 103 Low Harmonic Drive. El manual incluye información de seguridad relevante para su instalación y uso. El capétulo 1 Introducción, el capétulo 2 Seguridad, el capétulo 3 Instalación mecánica y el capétulo 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 Capétulo 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 de Convertidor de frecuencia de refrigeración VLT® FC 103 proporciona información detallada sobre cómo trabajar con parámetros, así como numerosos ejemplos de aplicación.
- La Guía de Diseño de Convertidor de frecuencia de refrigeración VLT® FC 103 proporciona capacidades y funciones detalladas para diseñar sistemas de control de motores.
- En Danfoss podrá obtener 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 de 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.

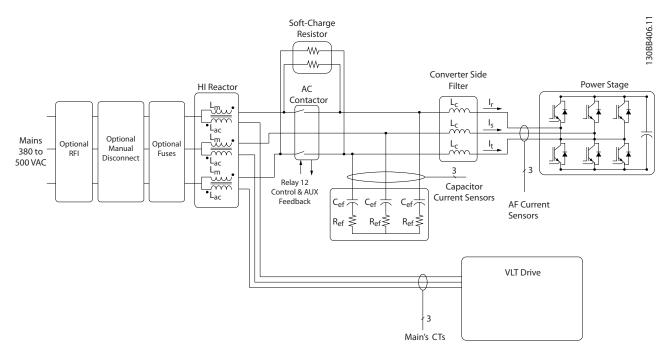
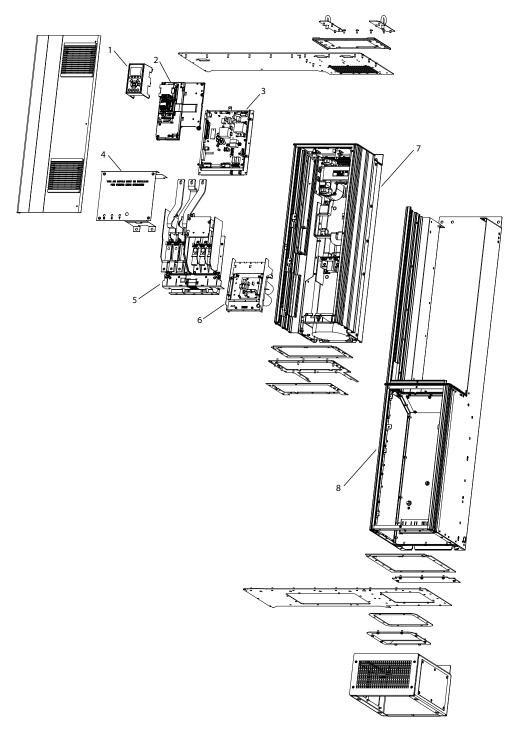


Ilustración 1.1 Disposición básica del convertidor de frecuencia de bajos armónicos

Los convertidores de 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 % a carga completa para una distorsión previa de <3 % en una red trifásica de desequilibrio del 3 %.



1.3.3 Dibujos de despiece

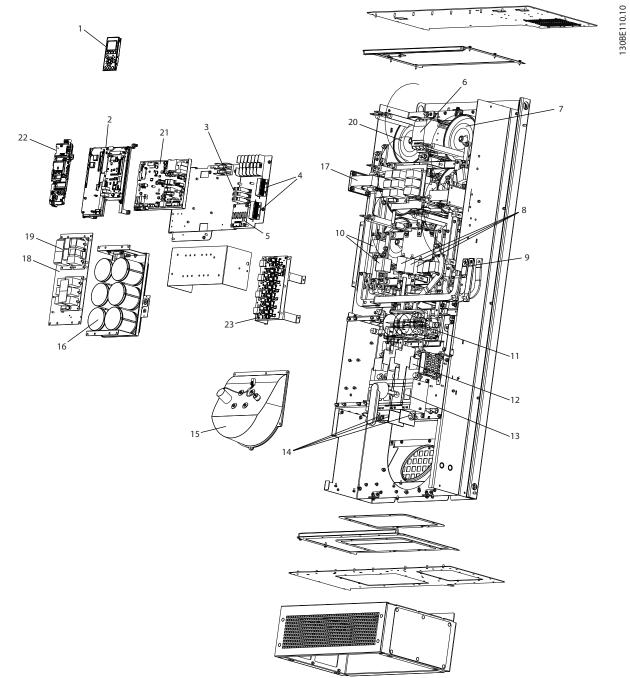


1	Panel de control local (LCP)	5	Conjunto de terminal de entrada/salida
2	Conjunto de la tarjeta de control	6	Conjunto del banco de condensadores
3	Conjunto de la tarjeta de potencia	7	Conjunto D1/D2
4	Tapa de terminal	8	Conjunto EOC

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

30BE136.10



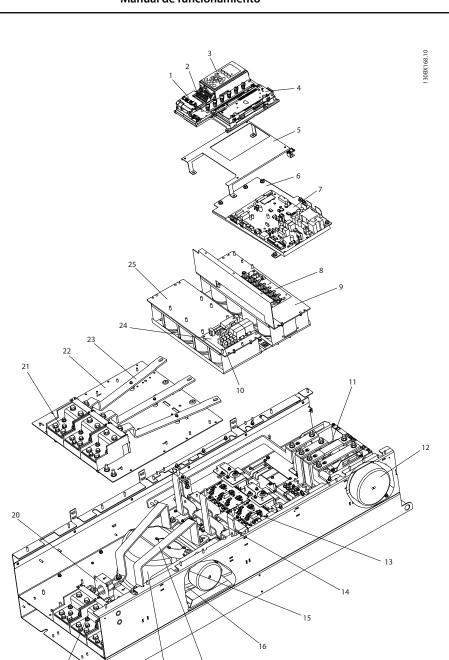


1	Panel de control local (LCP)	13	Fusibles de red
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	14	Desconexión de red
3	Varistor de óxido metálico (MOV)	15	Terminales de red
4	Resistencias de carga suave	16	Ventilador del disipador
5	Placa de descarga de los condensadores de CA	17	Banco de condensadores de CC
6	Contactor 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

8

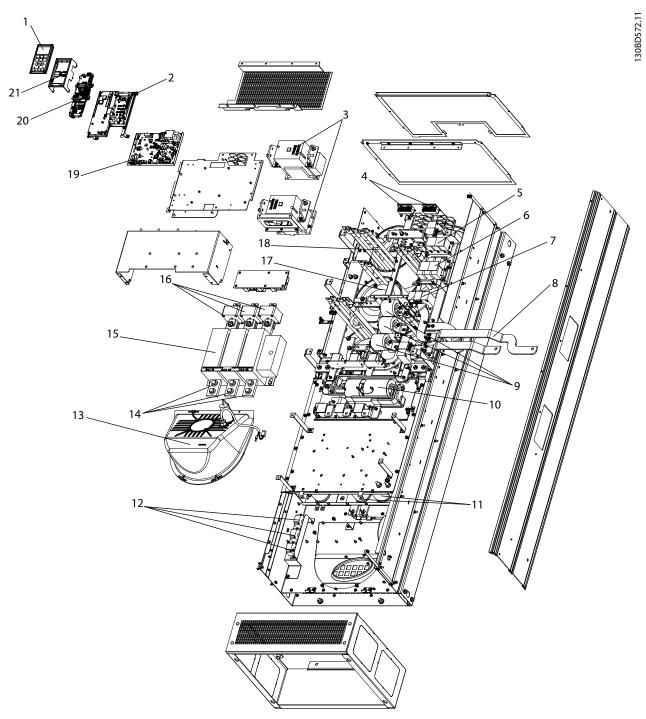




1	Tarjeta de control	14	SCR y diodo
2	Terminales de entrada de control	15	Inductor del ventilador (no en todas las unidades)
3	Panel de control local (LCP)	16	Conjunto de resistencia de carga suave
4	Opción de tarjeta de control C	17	Barra conductora de salida de IGBT
5	Soporte de montaje	18	Conjunto 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

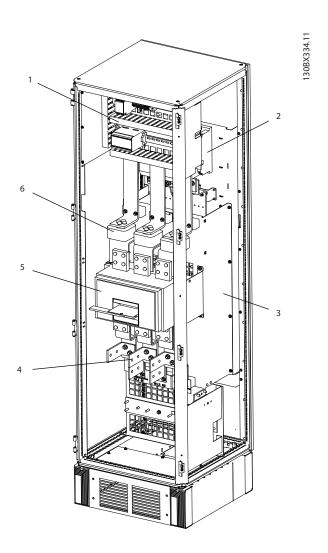




1	Panel de control local (LCP)	12	Transductores de corriente de los condensadores de CA
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	13	Ventilador del disipador
3	Contactores de red	14	Terminales de red
4	Resistencias de carga suave	15	Desconexión de red
5	Filtro RFI de modo diferencial	16	Fusibles de red
6	Filtro 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





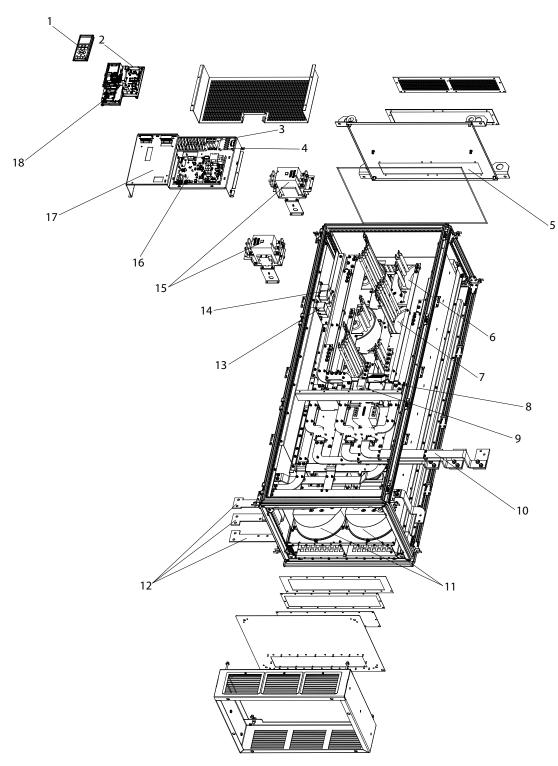
1	Contactor	4	Magnetotérmico o desconexión (si se ha adquirido)
2	Filtro RFI	5	Red de CA / fusibles de línea (si se han adquirido)
3	Terminales de entrada de alimentación de red CA	6	Desconexión de red

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

MG16N105



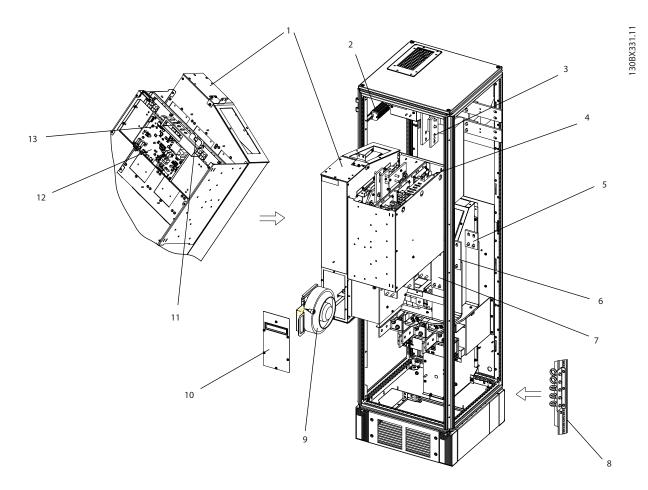




1	Panel de control local (LCP)	10	Barras conductoras de red a entrada de convertidor de frecuencia
2	Tarjeta de filtro activo (AFC)	11	Ventiladores de disipador
3	Resistencias de carga suave	12	Terminales de red (R/L1, S/L2 y T/L3) del armario de opciones
4	Varistor de óxido metálico (MOV)	13	Filtro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

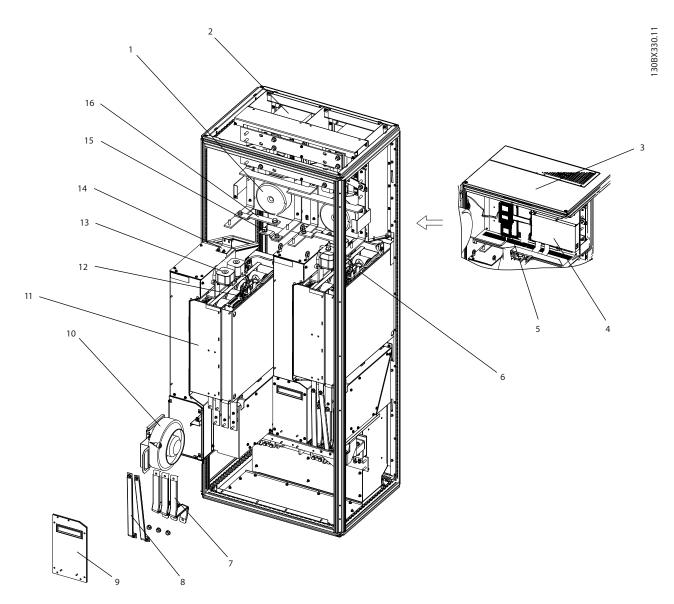




1	Módulo rectificador	8	Ventilador de disipador de módulo
2	Barra conductora de CC	9	Tapa del ventilador de la puerta
3	Fusible SMPS	10	Fusible SMPS
4	Soporte de montaje del fusible de CA trasero (opcional)	11	Tarjeta de potencia
5	Soporte de montaje del fusible de CA intermedio (opcional)	12	Conectores 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 Tamaños de alojamiento y potencias de salida

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

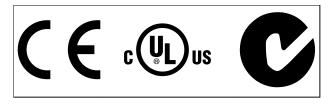


Tabla 1.2 Marcado de conformidad: CE, UL y C-tick

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 corriente 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 de 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.

Abreviatura	Descripción	
f ₁	Frecuencia fundamental (50 Hz o 60 Hz)	
l ₁	Intensidad a la frecuencia fundamental	
U ₁	Tensión a la frecuencia fundamental	
In	Intensidad a la enésima frecuencia armónica	
Un	Tensión a la enésima frecuencia armónica	
n	Orden armónico	

Tabla 1.3 Abreviaturas relativas a armónicos

	Corriente fundamental (I ₁)	Corriente armónica (I _n)		
Intensidad	I ₁	l ₅	l ₇	I ₁₁
Frecuencia [Hz]	50	250	350	550

Tabla 1.4 Corrientes fundamentales y armónicas



Intensidad	Corriente armónica				
	I _{RMS}	I ₁	l ₅	l ₇	I ₁₁₋₄₉
Intensidad de entrada	1,0	0,9	0,5	0,2	<0,1

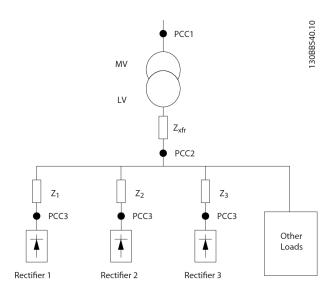
Tabla 1.5 Corrientes armónicas en comparación con la corriente de entrada RMS Intensidad

La distorsión de la tensión de 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:

$$THDi = \frac{\sqrt{U25 + U27 + ... + U2n}}{II}$$

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

En la *llustración 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 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 conociendo 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_{sce} . R_{sce} 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}) .

$$\begin{split} R_{sce} &= \frac{S_{sc}}{S_{equ}} \\ \text{donde } S_{sc} &= \frac{U^2}{Z_{fuente\ de\ alimentación}} \text{ y } S_{equ} = U \times I_{equ} \end{split}$$

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 en otras cargas 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 de tensión son dos formas de la interferencia 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 influencias se incluyen la alimentación de la red, la estructura y las cargas.

La interferencia de la red puede causar los siguientes problemas:

Advertencias de baja tensión

- Mediciones de tensión incorrectas debido a la distorsión de la tensión de red senoidal.
- Causan 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.

Norma	Definición
EN 61000-2-2, EN 61000-2-4, EN	Definen los límites de la tensión de red requeridos en las redes eléctricas públicas e industriales.
50160	
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 Normas de diseño EN para la calidad de la potencia de red

Existen 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 de refrigeración VLT® FC 103 Low Harmonic cumple los límites de la Clase 3 en condiciones normales del sistema de suministro (R_{SC}>10 o _{Vk 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≤49< td=""><td>2,27 × (17/h) – 0,27</td><td>2,27 × (17/h) – 0,27</td><td>4,5 × (17/h) – 0,5</td></h≤49<>	2,27 × (17/h) – 0,27	2,27 × (17/h) – 0,27	4,5 × (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



Introducción Manual de funcionamiento

Tensión en el PCC	Tensiones armónicas individuales admisibles	THD(V) admisible
V _{Línea} ≤69 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 R₅ce. Cada corriente armónica individual cumple con la tabla 10-3 de la norma IEEE 519 para R₅ce≥20.

I _{SC} /I _L (R _{SCE})	h<11	11≤h<17	17≤h<23	23≤h<35	35≤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 de refrigeración VLT® FC 103 Low Harmonic cumple las siguientes normas:

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

2

2 Seguridad

2.1 Símbolos de seguridad

En este documento se utilizan los siguientes símbolos:

AADVERTENCIA

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 vigentes. Asimismo, el personal cualificado estará familiarizado con las instrucciones y medidas de seguridad descritas en este documento.

2.3 Medidas de seguridad

AADVERTENCIA

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.

AADVERTENCIA

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.

AADVERTENCIA

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]	Gamas de potencias para un funcionamiento con sobrecarga normal [kW].	Tiempo de espera mínimo (minutos)
380-480	160–250	20
360-460	315–710	40

Tabla 2.1 Tiempos de descarga



3 Instalación mecánica

3.1 Lista de verificación previa a la instalación del equipo

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

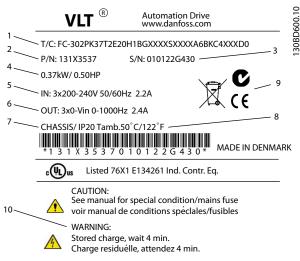
- Motor
- Asegúrese de que la intensidad nominal de salida sea igual o superior a la corriente a plena carga del motor para un rendimiento máximo del motor.
 - El tamaño del motor y la potencia del convertidor de frecuencia deberán ajustarse de forma adecuada a la protección de sobrecarga.
 - Si la clasificación del convertidor de frecuencia es inferior a la 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.



1	Código descriptivo
2	Número de código
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
0	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 del zócalo 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 *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
	D1n	3 ventiladores de puerta, 442 m³/h	2 ventiladores de disipador, 1185 m³/h
ID24 AIFMA 4	D2n	2+1=2×170+102 3 ventiladores de puerta, 544 m³/h	(1+1=765+544) 2 ventiladores de disipador, 1605 m³/h
IP21/NEMA 1 IP54/NEMA 12	E9	2+1=2×170+204 4 ventiladores de puerta, 680 m³/h (400 cfm) (2 + 2, 4 × 170 = 680)	(1+1=765+840) 2 ventiladores de disipador, 2675 m³/h (1574 cfm) (1+1, 1230+1445=2675)
	F18	6 ventiladores de puerta, 3150 m³/h (1854 cfm) (6 × 525 = 3150)	5 ventiladores de disipador, 4485 m³/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 *llustración 3.2*, la *llustración 3.3* y la *llustración 3.4* para reducir la potencia del convertidor de frecuencia conforme a la caída de presión.

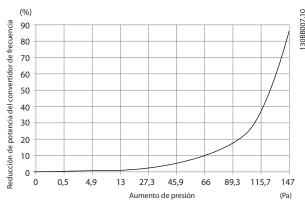


Ilustración 3.2 Reducción de potencia en protección D frente a cambio de presión

Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 450 cfm (765 m³/h)

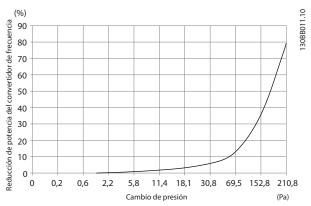


Ilustración 3.3 Reducción de potencia en protección E frente a cambio de presión

Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 850 cfm (1445 m³/h)

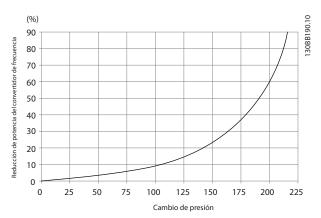


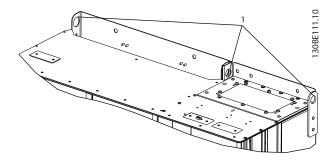
Ilustración 3.4 Reducción de potencia en protección F frente a cambio de presión

Flujo de aire del convertidor de frecuencia: 580 cfm (985 $\mathrm{m}^3/\mathrm{h})$



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

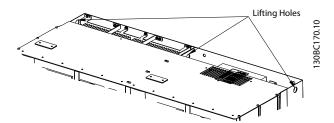
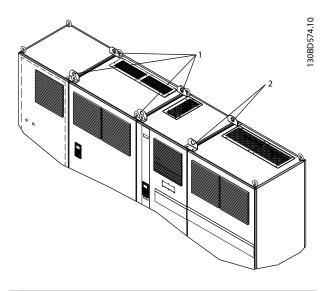


Ilustración 3.6 Método de elevación recomendado para alojamientos de tamaño E9

AADVERTENCIA

La barra de elevación debe ser capaz de soportar el peso del convertidor de frecuencia. Consulte el capétulo 8.2 Dimensiones mecánicas para conocer el peso de los diferentes tamaños 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!

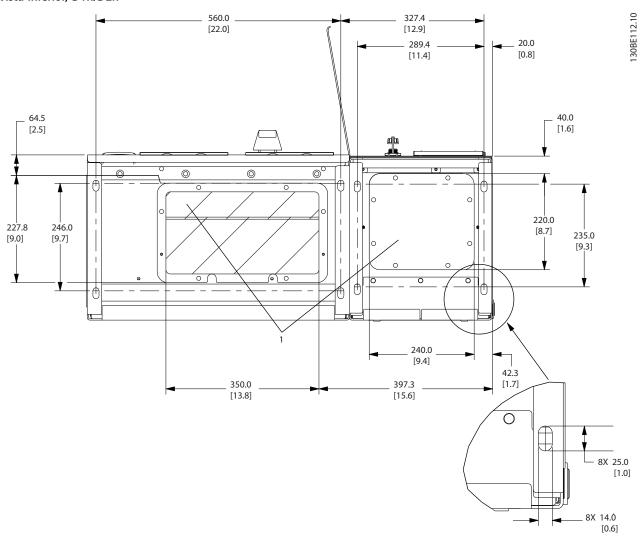
El pedestal F18 se empaqueta por separado y se incluye en el envío. Monte el convertidor de frecuencia en el pedestal es su lugar definitivo. El pedestal permite un flujo de aire y una refrigeración adecuados.



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 *llustración 3.8*, la *llustración 3.9*, la *llustración 3.10* y la *llustración 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, alojamiento de tamaño D1n



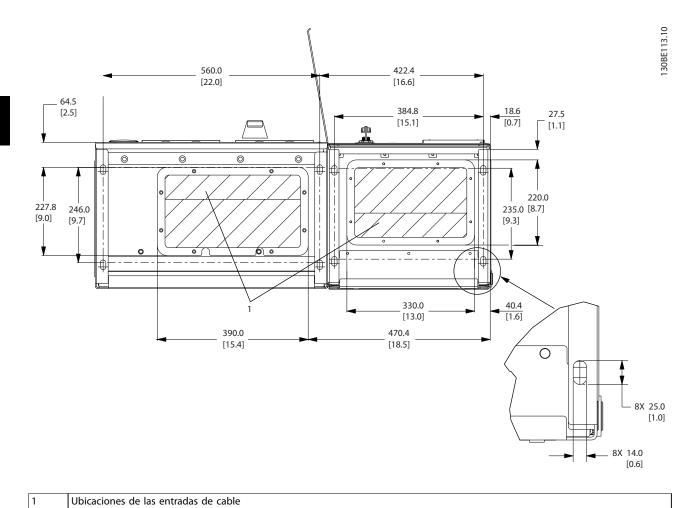
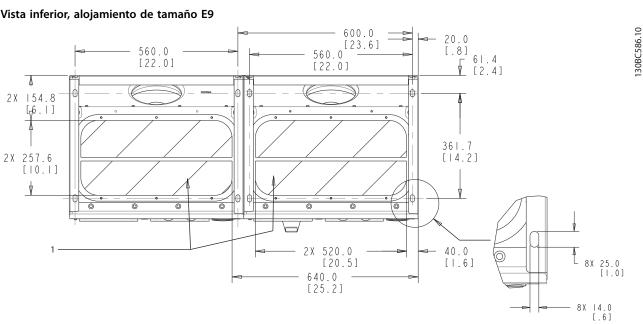


Ilustración 3.9 Diagrama de entrada de cables, alojamiento de tamaño D2n

26

Vista inferior, alojamiento de tamaño E9

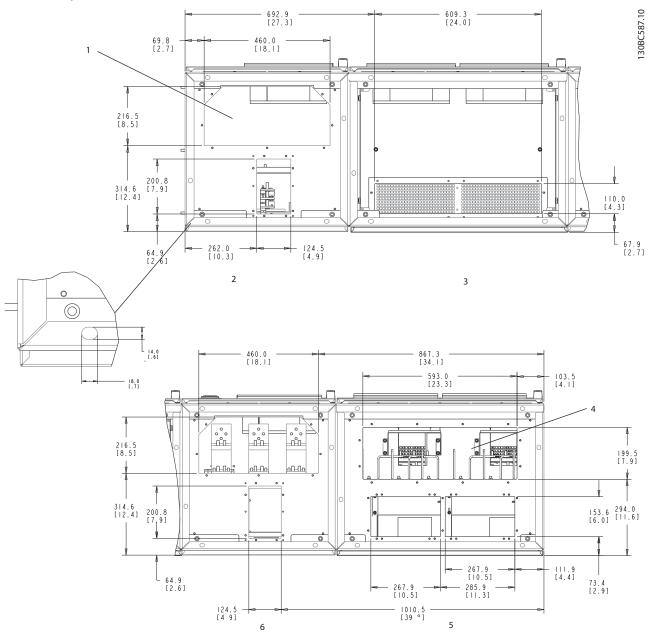


Ubicaciones de las entradas de cable

Ilustración 3.10 Diagrama de entrada de cables, E9

3

Vista inferior, F18



1	Entrada del cable de red	4	Entrada del 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

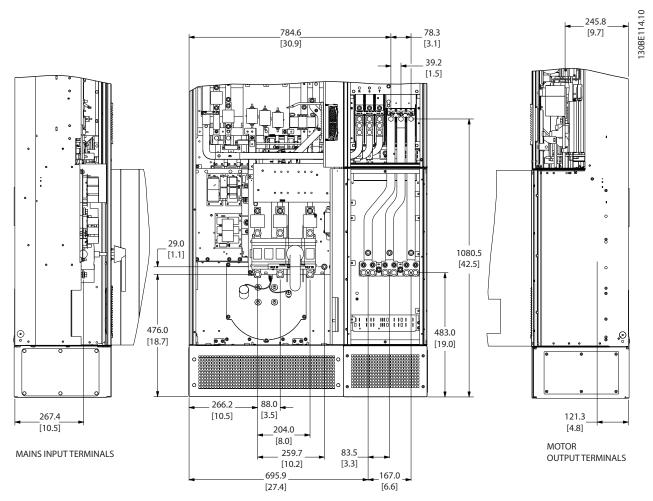


Ilustración 3.12 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D1n

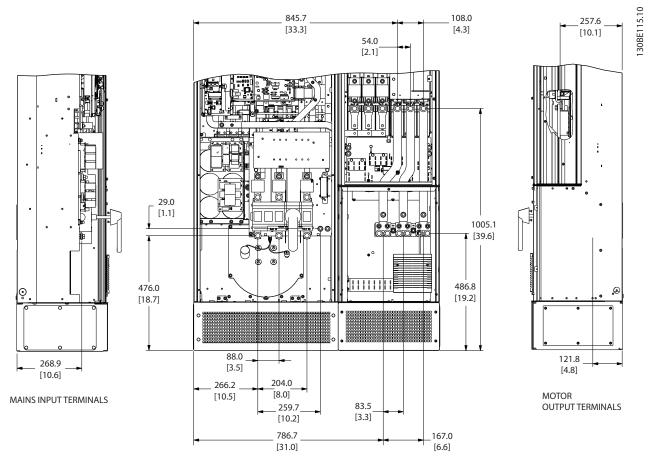


Ilustración 3.13 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño D2n

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

AVISO!

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

30



3.3.5 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño E9

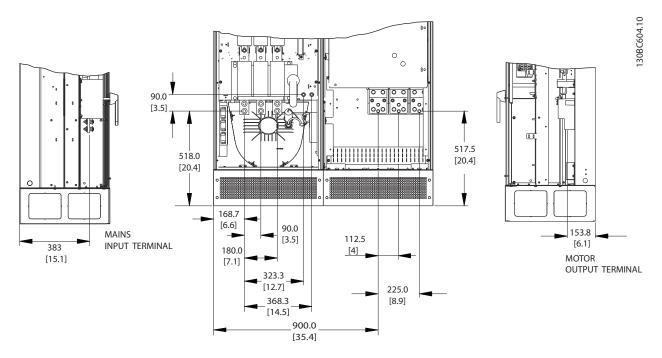


Ilustración 3.14 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño E9

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

AVISO!

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

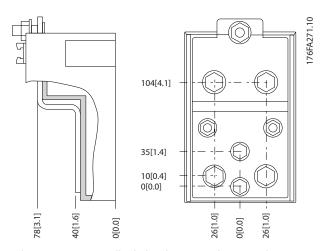


Ilustración 3.15 Detalle de los diagramas de terminales

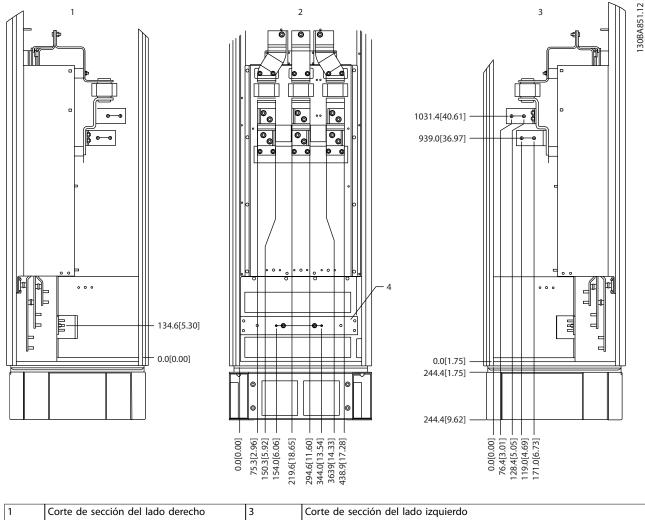
3.3.6 Ubicaciones de terminales en alojamientos de tamaño F18

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

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

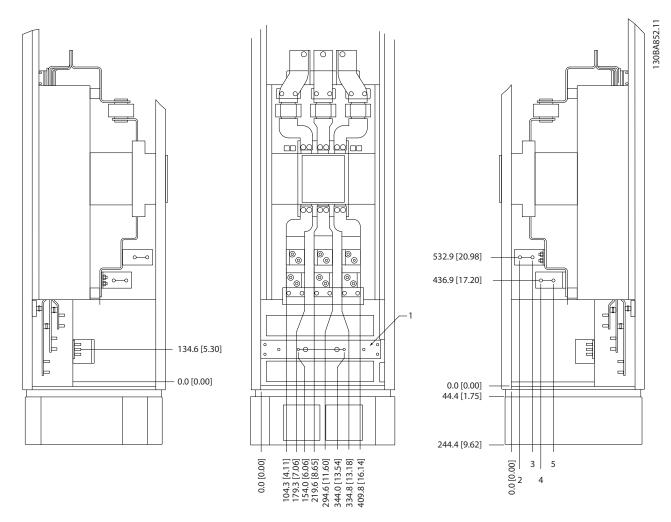
Consulte el capétulo 1.3.3 Dibujos de despiece para ver los despieces de cada armario. Las entradas de red se encuentran en el armario de opciones de entrada, que conduce la alimentación hasta el rectificador a través de las barras conductoras de interconexión. La salida de la unidad se efectúa desde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



2 Vista frontal Barra de conexión a tierra 4

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.



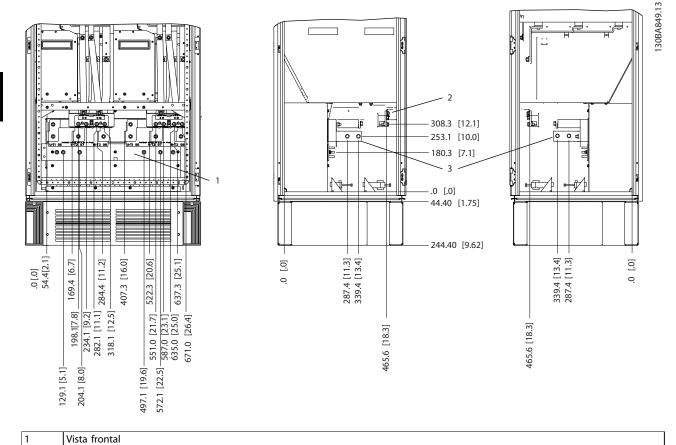
	500 kW ¹⁾ (mm [in])	560-710 kW ¹⁾ (mm [in])
1	Barra de conexión a tierra	
2	34,9 [1,4]	46,3 [1,8]
3	86,9 [3,4]	98,3 [3,9]
4	122,2 [4,8]	119 [4,7]
5	174,2 [6,9]	171 [6,7]
1) La ubicación de la desconexión y las dimensiones relacionadas varían en función de la clasificación en kilovatios.		

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

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

3





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
	Red	19–40	M10
D	Motor	(168–354)	WITO
	Freno	8,5-20,5	M8
	Regen	(75-181)	IVIO
	Red	19–40	
	Motor	(168–354)	M10
E	Freno	(100-334)	
	l Regen l	8,5-20,5	M8
		(75-181)	IVIO
	Red	19–40	M10
	Motor	(168–354)	INTO
F	Freno	8,5-20,5	M8
'		(75-181)	IVIO
	Regen	8,5-20,5	M8
	negen	(75-181)	IVIO

Tabla 3.2 Par para los terminales

4 Instalación eléctrica

4.1 Instrucciones de seguridad

Consulte el para conocer las instrucciones de seguridad generales.

AADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

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

- Coloque los cables de motor de salida separados o
- Utilice cables apantallados.

▲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 .

Tipo de cable y clasificaciones

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

Consulte el y el para obtener información sobre los tamaños y tipos de cable recomendados.

4.2 Instalación conforme a CEM

Para conseguir una instalación conforme a CEM, siga las instrucciones que se proporcionan en el , el , el y el .

4.3 Conexiones de potencia

AVISO!

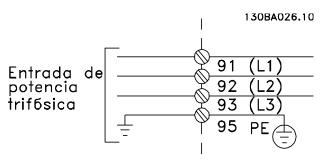
Cables, información general.

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 que no sean UL, los conductores de cobre de 75 y 90 °C son térmicamente aceptables.

Las conexiones para los cables de alimentación están situadas como en la *llustración 4.1*. Dele a la sección transversal del cable unas dimensiones conformes a las intensidades nominales y a la legislación local. Consulte *capétulo 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 *capétulo 8.4 Fusibles*. Asegúrese de que el fusible se ajuste a las normativas locales.

Si se incluye un interruptor de red, la conexión de red se conectará al mismo.



llustración 4.1 Conexiones de cable de alimentación

4

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 capétulo 4.7.3 Cableado de alimentación y de control para cables no apantallados.

Consulte el capétulo 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 de cables 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 Frecuencia conmutación.

Núme ro de termi nal	96	97	98	99	
	U	٧	W	PE ¹⁾	Tensión del motor un 0-100 % de la tensión de red. 3 cables que salen del motor
	U1	V1	W1	PF ¹⁾	Conexión en triángulo
	W2	U2	V2	PE"	6 cables que salen del motor
	U1	V1	W1	PE ¹⁾	Conexión en estrella U2, V2 y W2 U2, V2 y W2 tienen que interco- nectarse de forma independiente.

Tabla 4.1 Conexiones de terminal

1) Conexión a tierra de protección

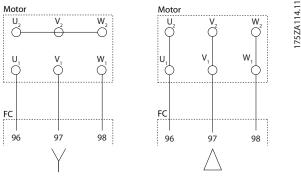


Ilustración 4.2 Configuraciones de terminales Y y en triángulo

4.4 Toma de tierra

: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.

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 capétulo 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 Filtro RFI* 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 Filtro RFI 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).

4.5.3 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

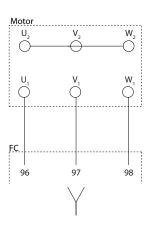
Conecte el motor a los terminales U/T1/96, V/T2/97 y W/T3/98 ubicados en el extremo derecho de la unidad. Conecte el terminal 99 a tierra. Con este convertidor de frecuencia, pueden utilizarse todos los tipos de motores trifásicos asíncronos estándar. Según los ajustes de fábrica, el motor gira en sentido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

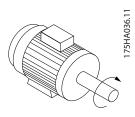
Número de terminal	Función
96, 97, 98	Red U/T1, V/T2 y W/T3
99	Tierra

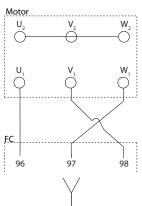
Tabla 4.2 Funciones de terminales

- 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 de parámetro 4-10 Dirección veloc. motor. Para verificar el giro del motor, seleccione el parámetro 1-28 Comprob. rotación motor y siga los pasos que se indican en la pantalla.







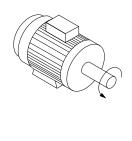


Ilustración 4.3 Verificación de la rotación del motor

Requisitos del bastidor F

Utilice los cables de fase del motor en cantidades múltiplos 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 (mínimo 2,5 m) 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.

(Único estándar 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

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.

AADVERTENCIA

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 ≤ 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 ≤420 V	Estándar U _{LL} = 1300 V
420 V <u<sub>N≤500 V</u<sub>	Reforzada U _{LL} = 1600 V

Tabla 4.4 Clasificaciones de aislamiento del motor recomendadas

4



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 de la transmisión (DE), es necesaria una conexión a tierra adecuada de:

- El convertidor de frecuencia.
- El motor.
- La máquina accionada por el motor.
- Motor a la máquina accionada.

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 CFM.
- 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 Función terminal	
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

AADVERTENCIA

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 *llustración 4.4*.

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

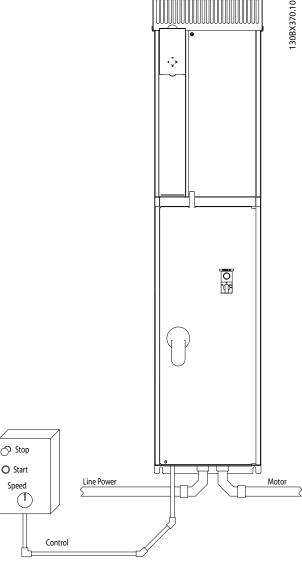


Ilustración 4.4 Ejemplo de instalación eléctrica correcta utilizando un conducto

4



4.7.4 Desconexiones de red

Tamaño del		
bastidor	Potencia y tensión	Tipo
D	160-250 kW 380-480 V	OT400U12-9 o ABB OETL-NF400A
E	315 kW 380-480 V	ABB OETL-NF600A
E	355-450 kW 380-480 V	ABB OETL-NF800A
F	500 kW 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F	560-710 kW 380-480 V	Merlin Gerin NRK36000S20AAYP

Tabla 4.7 Desconexiones de red recomendadas

4.7.5 Magnetotérmicos del bastidor F

Tan	maño del		
b	astidor	Potencia y tensión	Tipo
	F	500 kW 380-480 V	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP
	F	560-710 kW 380-480 V	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP

Tabla 4.8 Magnetotérmicos recomendados

4.7.6 Contactores de red del bastidor F

Tamaño del		
bastidor	Potencia y tensión	Tipo
F	500-560 kW 380-480 V	Eaton XTCE650N22A
F	630-710 kW 380-480 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 *llustración 4.5*, la *llustración 4.6*, la *llustración 4.7* y la *llustración 4.8*. Recuerde conectar los apantallamientos de un modo correcto para asegurar una óptima inmunidad eléctrica.

Conexión del bus de campo

La 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 *llustración 4.5*, la *llustración 4.6* y la *llustración 4.7*).

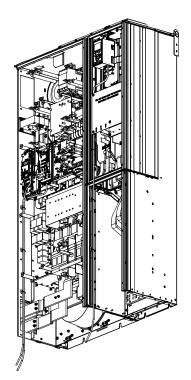


Ilustración 4.5 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño D1n

88.10

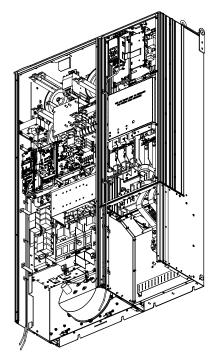


Ilustración 4.6 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño D2n

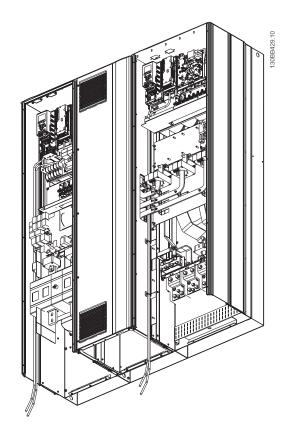
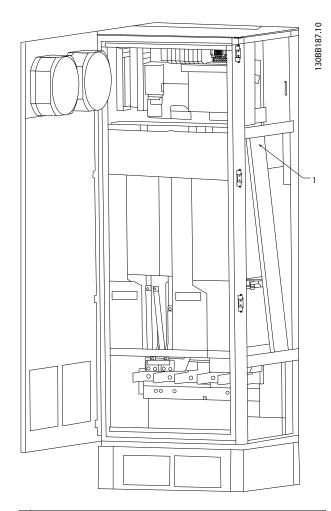


Ilustración 4.7 Trayecto del cableado de la tarjeta de control en alojamiento de tamaño E9



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

Ilustración 4.8 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.

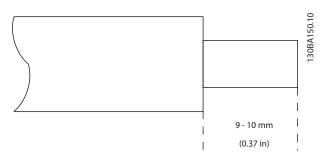


Ilustración 4.9 Longitud de retirada de aislante

- 2. Introduzca un destornillador (máximo 0.4×2.5 mm) en el orificio cuadrado.
- 3. Introduzca el cable en el orificio circular adyacente.

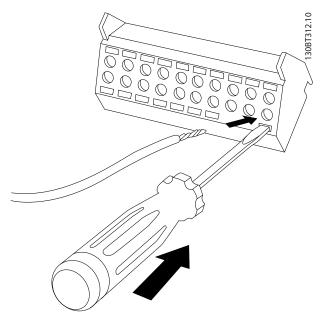


Ilustración 4.10 Introducción del cable en el bloque de terminales

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

Para quitar el cable del terminal:

- Introduzca un destornillador (máximo 0.4×2.5 mm) en el orificio cuadrado.
- 2. Saque el cable.

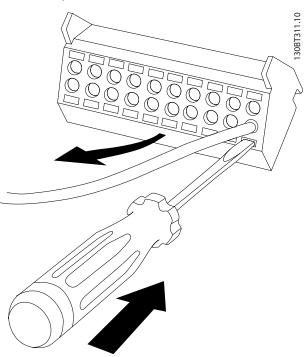


Ilustración 4.11 Retirada del destornillador tras la inserción del cable

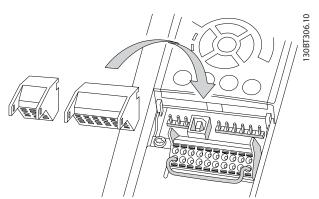


Ilustración 4.12 Ubicación de los terminales de control

Danfoss

4.8.4 Instalación eléctrica, cables de control

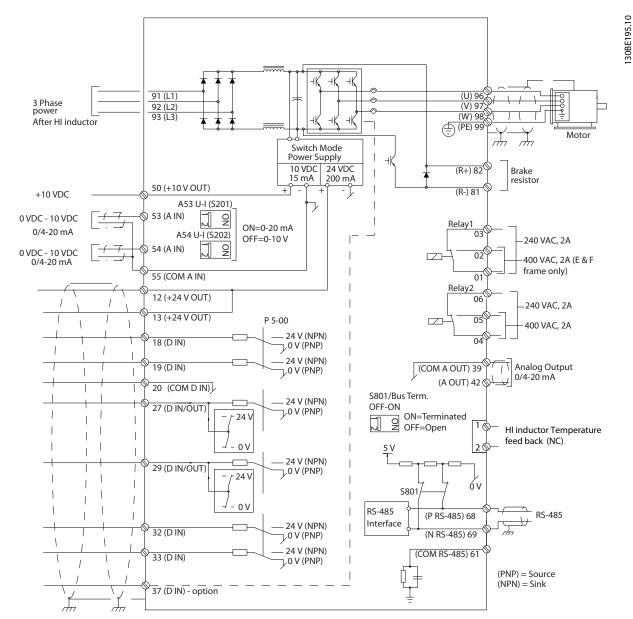


Ilustración 4.13 Diagrama de terminales del lado del convertidor de frecuencia

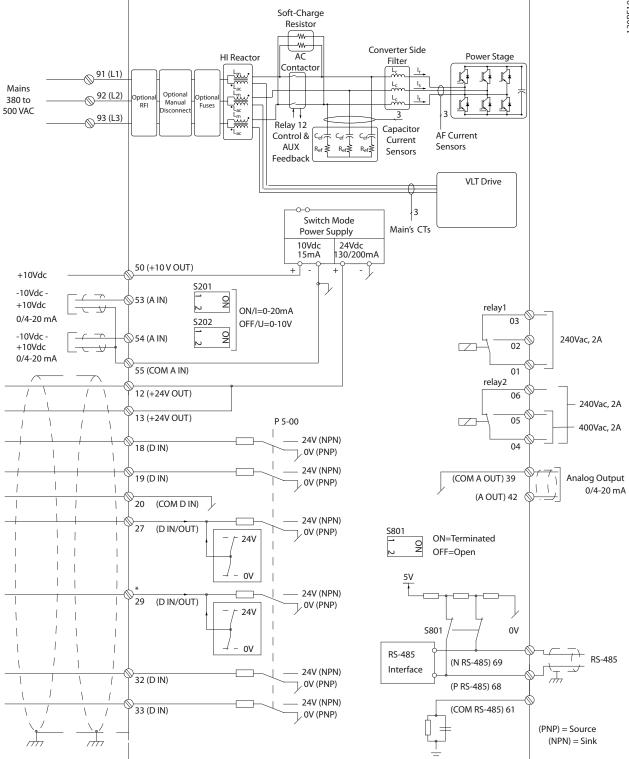


Ilustración 4.14 Diagrama de terminales del lado del filtro



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 ecualizadores 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	Máximo 1200 (incluidos los ramales conectables)
cable [m]	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] Control de freno mecánico en el grupo de parámetros 5-4* Relés para aplicaciones con freno electromecánico.
- El freno queda liberado cuando la intensidad del motor supera el valor preseleccionado en parámetro 2-20 Release Brake Current.
- El freno se acciona cuando la frecuencia de salida es inferior a la frecuencia ajustada en parámetro 2-21 Activate Brake Speed [RPM] o en 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!

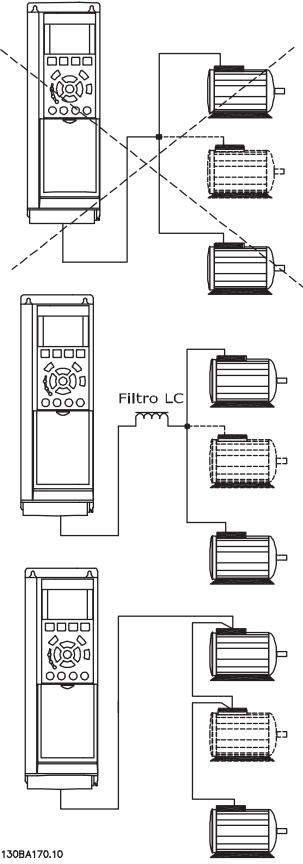
Las instalaciones con cables conectados a un punto común, como en la *llustración 4.15*, solo son recomendables para longitudes de cable cortas.

AVISO!

Cuando los motores se encuentran conectados en paralelo, no puede utilizarse parámetro 1-29 Adaptación automática del motor (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.



llustración 4.15 Instalaciones con cables conectados a un punto común

4



Es posible que surjan problemas en el arranque y con valores de RPM 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 RPM bajos.

4.9.4 Protección térmica motor

El relé termoelectrónico del convertidor de frecuencia ha recibido la aprobación UL de protección contra sobrecarga del motor, cuando el *parámetro 1-90 Protección térmica motor* se ajusta en [4] Descon. ETR 1 y el parámetro 1-24 Intensidad motor está ajustado a la corriente nominal del motor (consulte la placa de características del motor).

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 tarjeta del termistor PTC VLT® 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 Protección térmica motor* está ajustado en [20] ATEX ETR y se combina con el uso de la opción 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 *llustración 4.13* y la *llustración 4.14* para conocer la ubicación de los terminales de control en el interior del convertidor de frecuencia de bajos armónicos.

Ajustes predeterminados de los parámetros:

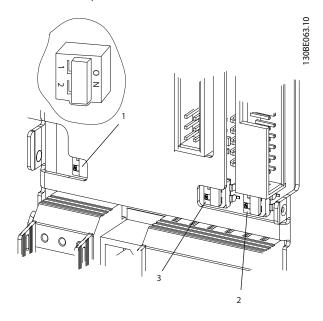
- Terminal 53: señal de referencia de velocidad en lazo abierto (consulte *parámetro 16-61 Terminal 53 ajuste conex.*).
- Terminal 54: señal de realimentación en lazo cerrado (consulte parámetro 16-63 Terminal 54 ajuste conex.).

AVISO!

DESCONECTE LA ALIMENTACIÓN

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

- 1. Extraiga el LCP (consulte la *llustración 4.16*).
- Retire cualquier equipo opcional que cubra los interruptores.
- Configure los interruptores A53 y A54 para seleccionar el tipo de señal. U selecciona la tensión; I selecciona la intensidad.



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

Ilustración 4.16 Ubicaciones del interruptor de terminación de bus y de los interruptores A53 y A54

4.10 Ajuste final y prueba

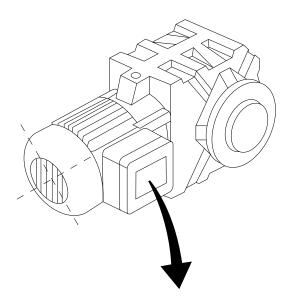
Antes de poner en funcionamiento el convertidor de frecuencia, realice una prueba final de la instalación:

- Localice la placa de características del motor para saber si el motor está conectado en estrella (Y) o en triángulo (Δ).
- 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 Configuración rápida. Consulte el Tabla 4.11.



1.	Parámetro 1-20 Potencia motor [kW]
	Parámetro 1-21 Potencia motor [CV]
2.	Parámetro 1-22 Tensión motor
3.	Parámetro 1-23 Frecuencia motor
4.	Parámetro 1-24 Intensidad motor
5.	Parámetro 1-25 Veloc. nominal motor

Tabla 4.11 Parámetros de Configuración rápida



BAUER D-	BAUER D-7 3734 ESLINGEN				
3~ MOTO	R NR. 18274	21 2003			
S/E005A9					
	1,5	KW			
n ₂ 31,5	/MIN.	400	Υ	V	
n ₁ 1400	/MIN.		50	Hz	
cos 0,80			3,6	Α	
1,7L					
В	IP 65	H1/1A			

Ilustración 4.17 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 parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital a [0] Sin función.
 - 3b Active el AMA en el parámetro 1-29 Adaptación automática del motor (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]. La pantalla 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 la pantalla mostrará que el usuario ha finalizado el

Parada del AMA durante el funcionamiento AMA correcto

- La pantalla muestra el mensaje *Pulse la tecla [OK]* para finalizar el AMA.
- Pulse [OK] para salir del estado AMA.

AMA fallido

30BT307.10

- El convertidor de frecuencia entra en modo de alarma. Hay una descripción de la alarma disponible en el capétulo 7 Diagnóstico y resolución de problemas.
- 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 Referencia
	mínima
Referencia máxima	Parámetro 3-03 Referencia
	máxima

Tabla 4.12 Parámetros de referencia

Límite bajo de la velocidad del	Parámetro 4-11 Límite bajo
motor	veloc. motor [RPM] o
	parámetro 4-12 Límite bajo
	veloc. motor [Hz]
Límite alto de la velocidad del	Parámetro 4-13 Límite alto veloc.
motor	motor [RPM] o
	parámetro 4-14 Límite alto veloc.
	motor [Hz]

Tabla 4.13 Límites de velocidad



Tiempo de aceleración 1 [s]	Parámetro 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa
Tiempo de deceleración 1 [s]	Parámetro 3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa

Tabla 4.14 Tiempos de rampa

4.11 Opciones de bastidor F

Calefactores y termostato

Hay resistencias calefactoras montadas en el armario interior de los convertidores de frecuencia de bastidor F. Estas resistencias calefactoras 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 las resistencias calefactoras 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 *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 tarjeta del termistor PTC VLT® MCB 112 y una tarjeta de relé ampliada VLT® 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 arranque 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), que 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 reinicio 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 Puesta en servicio

5.1 Instrucciones de seguridad

Consulte el para conocer las instrucciones de seguridad generales.

AADVERTENCIA

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:

- Cierre correctamente la cubierta.
- 2. Compruebe que todos los prensacables estén bien apretados.
- 5.1.1 Arranque previo

- Asegúrese de que la potencia de entrada de la unidad esté desactivada y bloqueada. No confíe en los interruptores de desconexión del convertidor de frecuencia para aislar la potencia de entrada.
- 4. Compruebe que no haya tensión en los terminales de entrada L1 (91), L2 (92) y L3 (93), ni entre fases, ni de fase a conexión a tierra.
- 5. Compruebe que no haya tensión en los terminales de salida 96 (U), 97(V) y 98 (W), ni entre fases, ni de fase a conexión a tierra.
- Confirme la continuidad del motor midiendo los valores en ohmios en los pares U-V (96-97), V-W (97-98) y W-U (98-96).
- 7. Compruebe la correcta conexión a tierra del convertidor de frecuencia y del motor.
- 8. Revise el convertidor de frecuencia en busca de conexiones sueltas en los terminales.
- Confirme que la tensión de alimentación es compatible con la del convertidor de frecuencia y la del motor.

▲PRECAUCIÓN

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

Inspección	Descripción	Ø
Equipo auxiliar	 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	Utilice conductos metálicos independientes para cada uno de los siguientes elementos: Potencia de entrada Cableado del motor Cableado de control	
Cableado de control	 Compruebe que no existan cables rotos o dañados ni conexiones flojas. Compruebe que el cableado de control está aislado del cableado de control y 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			
Espacio libre para la refrigeración	• 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	Compruebe que la instalación es correcta en cuanto a compatibilidad electromagnética.			
Consideraciones medioambientales	 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 magneto- térmicos	 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	 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	 Revise posibles conexiones sueltas. Compruebe que el motor y la red están en conductos separados o en cables apantallados separados. 			
Panel interior	Compruebe que el interior de la unidad no presente suciedad ni corrosión.			
Interruptores	 Asegúrese de que todos los ajustes de conmutación y desconexión se encuentren en las posiciones correctas. 			
Vibración	 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

AADVERTENCIA

: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.

AADVERTENCIA

¡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.

 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.
- Asegúrese de que el cableado del equipo opcional, si lo hay, es compatible con la aplicación de la instalación.
- Asegúrese de que todos los dispositivos del operador están apagados. Las puertas del panel deben estar cerradas o montadas en la cubierta.
- 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 de la pantalla 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.

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, estado, 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 Herramienta de control de movimientos VLT® 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 *llustración 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

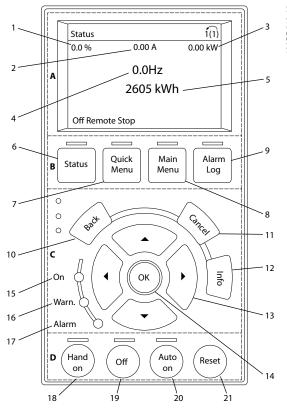


Ilustración 5.1 Panel de control local (LCP)

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*.

Llamad	Display	Número de	Ajustes predeter-
a		parámetro	minados
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 *llustración 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.



Llamad	Tecla	Función
a		
6	Status	Muestra la información de funciona-
		miento.
7	Quick Menu	Permite acceder a parámetros de
		programación para obtener instruc-
		ciones 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 *llustración 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	Utilícelas para desplazarse entre los
	navegació	elementos del menú.
	n	
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	Indicació	Luz	Función
	n		
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.

Llamada	Indicació	Luz	Función
	n		
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. 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. • 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 *llustración 5.1*, teclas de funcionamiento y reinicio

AVISO!

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

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. Encontrará más detalles sobre los parámetros en el *capétulo 9 Apéndice A: parámetros*.

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.
- Pulse [Main Menu] parámetro 0-50 Copia con LCP 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.
- Pulse [Hand On] o [Auto On] para volver al funcionamiento normal.

5.3.5 Cambio de los ajustes de parámetros

Acceso a los ajustes de parámetros y modificación de los mismos desde el *Menú rápido* o desde el *Menú principa*l. El *Menú rápido* solo permite acceder a un número limitado de parámetros.

- 1. Pulse [Quick Menu] o [Main Menu] en el LCP.
- Pulse [▲] [▼] para desplazarse por los grupos de parámetros; pulse [OK] para seleccionar un grupo de parámetros.
- 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 de *parámetro 14-22 Modo funcionamiento* (recomendado) o manualmente.

- La inicialización mediante parámetro 14-22 Modo funcionamiento 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 de parámetro 14-22 Modo funcionamiento

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

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

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

Procedimiento de inicialización manual

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



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

5.4 Programación 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 capétulo 5.4.3 Puesta en servicio 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 servicio 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.
- 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].

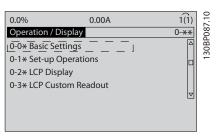


Ilustración 5.3 Func./Display

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



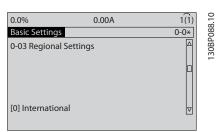


Ilustración 5.4 Ajustes básicos

- 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 ldioma.
- 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 Entrada digital en el valor predeterminado de fábrica. De lo contrario, seleccione Sin función en parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital.
- 10. Realice los ajustes específicos de la aplicación en los siguientes parámetros:
 - 10a Parámetro 3-02 Referencia mínima.
 - 10b Parámetro 3-03 Referencia máxima.
 - 10c Parámetro 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa.
 - 10d Parámetro 3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa.
 - 10e Parámetro 3-13 Lugar de referencia. 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.

- Parámetro 1-20 Potencia motor [kW] o parámetro 1-21 Potencia motor [CV].
- 2. Parámetro 1-22 Tensión motor.
- 3. Parámetro 1-23 Frecuencia motor.
- 4. Parámetro 1-24 Intensidad motor.
- 5. Parámetro 1-25 Veloc. nominal motor.

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. Encontrará dichos datos 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 Adaptación automática del motor (AMA) [1] Act. AMA completo o introduzca los parámetros de forma manual. Parámetro 1-36 Resistencia pérdida hierro (Rfe) siempre se introduce de forma manual.

- 1. Parámetro 1-30 Resistencia estator (Rs).
- 2. Parámetro 1-31 Resistencia rotor (Rr).
- 3. Parámetro 1-33 Stator Leakage Reactance (X1).
- 4. Parámetro 1-34 Rotor Leakage Reactance (X2).
- 5. Parámetro 1-35 Reactancia princ. (Xh).
- 6. Parámetro 1-36 Resistencia pérdida hierro (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	avanz.		
Aplicaciones de inercia	Conserve los valores calculados.		
baja			
Aplicaciones de inercia	Parámetro 1-66 Intens. mín. a baja		
alta	veloc		
	Aumente la intensidad a un valor		
	comprendido entre el predeter-		
	minado y el máximo, en función de		
	la aplicación.		
	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.		
Carga elevada a velocidad	Parámetro 1-66 Intens. mín. a baja		
baja	veloc		
	Aumente la intensidad a un valor		
	comprendido entre el predeter-		
	minado y el máximo, en función de		
	la aplicación.		



Aplicación	avanz.
Aplicación sin carga	Ajuste parámetro 1-18 Min. Current at
	No Load para obtener un funciona-
	miento más suave del motor
	mediante la reducción del rizado del
	par y de las vibraciones.
Solo control de flujo sin	Ajuste parámetro 1-53 Model Shift
realimentación	Frequency.
	Ejemplo 1: si el motor oscila a 5 Hz
	y se necesita un rendimiento
	dinámico a 15 Hz, configure
	parámetro 1-53 Model Shift Frequency
	a 10 Hz.
	Ejemplo 2: si la aplicación implica
	cambios de carga dinámica a baja
	velocidad, reduzca
	parámetro 1-53 Model Shift
	Frequency. Observe el comporta-
	miento del motor para asegurarse
	de que el modelo de desplaza-
	miento 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.

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

- Active el funcionamiento del motor PM en el parámetro 1-10 Construcción del motor y seleccione [1] Magn. perm. PM, no saliente SPM.
- 2. Ajuste parámetro 0-02 Unidad de velocidad de motor a [0] RPM.

Programación de los datos del motor

Al seleccionar Motor PM en el parámetro 1-10 Construcción del motor, 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 Intensidad motor.
- 2. Parámetro 1-26 Par nominal continuo.

- 3. Parámetro 1-25 Veloc. nominal motor.
- 4. Parámetro 1-39 Polos motor.
- 5. Parámetro 1-30 Resistencia estator (Rs).
 Introduzca resistencia de bobinado del estátor (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.
- Parámetro 1-37 Inductancia eje d (Ld).
 Introduzca la inductancia directa al eje del motor PM 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.
 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.
- Parámetro 1-40 fcem a 1000 RPM 7. Introduzca la fuerza contraelectromotriz línea a línea del motor PM a una velocidad mecánica de 1000 RPM (valor RMS). La fuerza contraelectromotriz es la tensión que genera un motor PM cuando no se le conecta un convertidor de frecuencia y el eje se gira desde el exterior. La fuerza contraelectromotriz normalmente se especifica para la velocidad nominal del motor o con la medición de 1000 RPM entre dos líneas. Si no dispone del valor para una velocidad del motor de 1000 RPM, calcule el valor correcto del siguiente modo: si la fuerza contraelectromotriz es, por ejemplo, de 320 V a 1800 RPM, puede calcularse a 1000 RPM de la siguiente manera: fuerza contraelectromotriz = $(tensión/RPM) \times$ $1000 = (320/1800) \times 1000 = 178$. Programe este valor para el parámetro 1-40 fcem a 1000 RPM.

Funcionamiento del motor de prueba

- Arranque el motor a velocidad baja (de 100 a 200 RPM). Si el motor no gira, compruebe la instalación, la programación general y los datos del motor.
- 2. Compruebe si la función de arranque 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	Aumente el <i>parámetro 1-17 Voltage</i>		
baja	filter time const. en un factor 5 a 10.		
I _{carga} /I _{motor} <5	Reduzca el <i>parámetro 1-14 Factor de</i>		
	ganancia de amortiguación.		
	Reduzca el parámetro 1-66 Intens.		
	mín. a baja veloc. (<100 %).		
Aplicaciones de inercia	Conserve los valores calculados.		
baja			
50>I _{carga} /I _{motor} >5			
Aplicaciones de inercia	Aumente el parámetro 1-14 Factor de		
alta	ganancia de amortiguación, el		
I _{carga} /I _{motor} >50	parámetro 1-15 Low Speed Filter Time		
	Const. y el parámetro 1-16 High		
	Speed Filter Time Const		
Carga elevada a velocidad	Incremente el		
baja	parámetro 1-17 Voltage filter time		
<30 % (velocidad nominal)	const		
	Aumente el <i>parámetro 1-66 Intens</i> .		
	mín. a baja veloc. (>100 % durante		
	un tiempo prolongado puede		
	sobrecalentar el motor).		

Tabla 5.8 Recomendaciones en diferentes aplicaciones

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

Ajuste el par de arranque en *parámetro 1-66 Intens. mín. a baja veloc.*. 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 Características de par 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 .
- 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 Adaptación automática del motor (AMA) y pulse [OK].
- 5. Seleccione [1] Act. AMA completo y pulse [OK].
- 6. Siga las instrucciones en pantalla.
- 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 Límite bajo veloc. motor* [Hz].

- 1. Pulse [Main Menu].
- 2. Desplácese hasta parámetro 1-28 Comprob. rotación motor 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.

5.6 Prueba de control local

- Pulse [Hand On] para proporcionar un comando de arranque local para el convertidor de frecuencia.
- Acelere el convertidor de frecuencia pulsando [A]
 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.
- Pulse [OFF]. Observe cualquier problema de desaceleración.

En caso de existir problemas de aceleración o de desaceleración, consulte el . Consulte el 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.

- Ajuste la referencia de velocidad en todo el intervalo de velocidad.
- 4. Elimine el comando de ejecución externo.
- 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 o el .



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 Ajustes regionales).
- 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

6.2.1 Velocidad

			Parámetros	
FC		10	Función	Ajuste
+24 V	120	30BB926.10	Parámetro 6-10	0,07 V*
+24 V	130	0.088	Terminal 53	
DIN	180	(1)	escala baja V	
D IN	190		Parámetro 6-11	10 V*
СОМ	200		Terminal 53	
D IN	270		escala alta V	
D IN	290		Parámetro 6-14	0 Hz
D IN	320		Term. 53 valor	
D IN	330		bajo ref./realim	
DIN	370		Parámetro 6-15	50 Hz
			Term. 53 valor	
+10 V A IN	500	+	alto ref./realim	
A IN	53¢		* = Valor por de	fecto
COM	550		Notas/comentar	ios:
A OUT	420	-	D IN 37 es una o	opción.
СОМ	390	-10 - +10V		
U-I				
A53				

Tabla 6.1 Referencia analógica de velocidad (tensión)



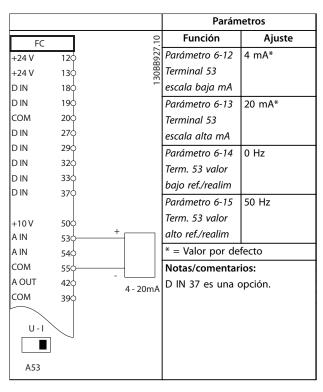


Tabla 6.2 Referencia analógica de velocidad (intensidad)

				Parámetros	
FC	$\overline{}$		0	Función	Ajuste
+24 V	120		30BB683.10	Parámetro 6-10	0,07 V*
+24 V	130		0BB(Terminal 53	
DIN	180		13	escala baja V	
DIN	190			Parámetro 6-11	10 V*
СОМ	200			Terminal 53	
DIN	270			escala alta V	
D IN	290			Parámetro 6-14	0 Hz
DIN	320			Term. 53 valor	
DIN	330			bajo ref./realim	
DIN	370			Parámetro 6-15	1500 Hz
				Term. 53 valor	
+10 V	500			alto ref./realim	
A IN	530—		≈5kΩ	* = Valor por de	l fecto
A IN COM	540	4]	Notas/comentar	
A OUT	550— 420			D IN 37 es una o	
COM	390			D IIV 37 e3 una c	эрсіон.
CON	390				
U-I `					
A53					

Tabla 6.3 Referencia de velocidad (con un potenciómetro manual)

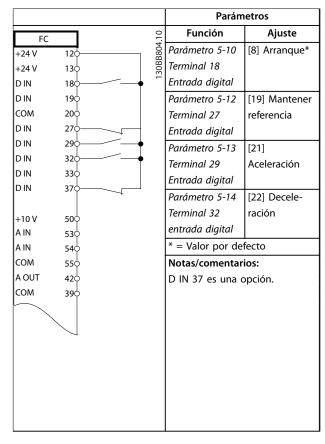


Tabla 6.4 Aceleración/deceleración

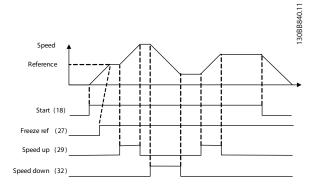


Ilustración 6.1 Aceleración/deceleración



6.2.2 Arranque/parada

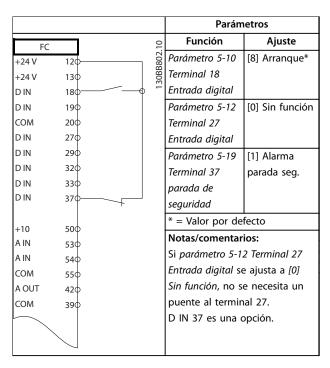


Tabla 6.5 Comando de arranque/parada con opción de parada de seguridad

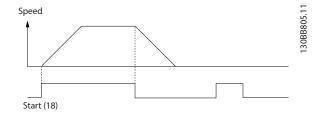


Ilustración 6.2 Comando de arranque/parada con parada de seguridad

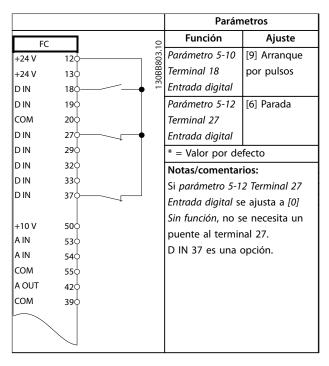


Tabla 6.6 Arranque/parada por pulsos

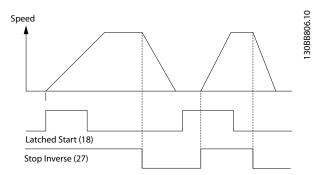


Ilustración 6.3 Arranque por pulsos / parada



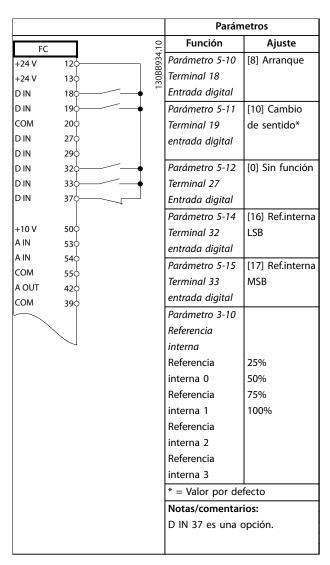


Tabla 6.7 Arranque/parada con cambio de sentido y cuatro velocidades predeterminadas

6.2.3 Reinicio de alarma externa

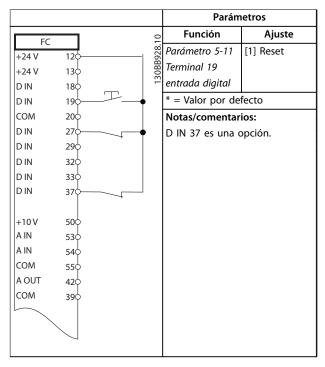


Tabla 6.8 Reinicio de alarma externa



6.2.4 RS485

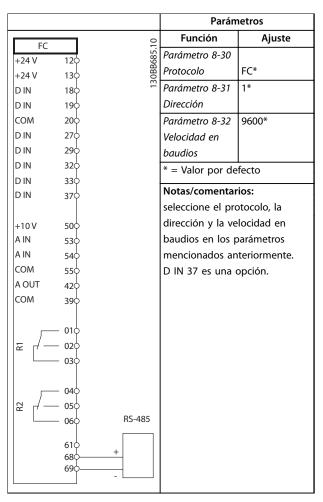


Tabla 6.9 Conexión de red RS485

6.2.5 Termistor motor

AADVERTENCIA

AISLAMIENTO DEL TERMISTOR

Riesgo de lesiones personales o daños al equipo.

 Utilice únicamente termistores con aislamiento reforzado o doble para cumplir los requisitos de aislamiento PELV.

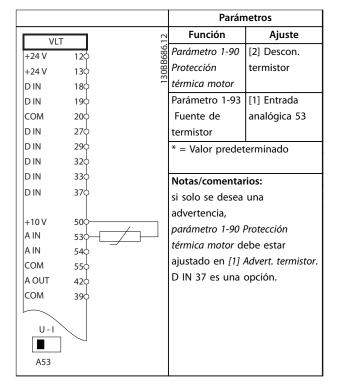


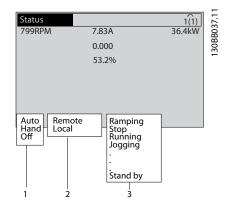
Tabla 6.10 Termistor motor



7 Diagnóstico y resolución de problemas

7.1 Mensajes de estado

Cuando el convertidor de frecuencia está en modo *Estado*, los mensajes de estado se generan automáticamente y aparecen en la línea inferior de la pantalla (consulte la *Ilustración 7.1*). Consulte la *Guía de programación del* Convertidor de frecuencia de refrigeración VLT® FC 103 para obtener descripciones detalladas de los mensajes 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 tienen 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 funciona 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 estará listo para reiniciar 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 capétulo 7.2.2 Desconexión por alarma, y puede reiniciarse mediante cualquiera de esos cuatro modos.



7.3 Definiciones de advertencias y alarmas del 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, 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 .

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 2, Error cero activo

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

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones de todos los terminales de red analógica.
 - Terminales de tarjeta de control 53 y 54 para señales, terminal 55 común.
 - VLT® General Purpose I/O MCB 101: terminales 11 y 12 para señales; terminal 10 común.
 - VLT[®] Analog I/O Option MCB 109: terminales 1, 3 y 5 para señales; terminales 2, 4 y 6 comunes.
- Compruebe que la programación del convertidor 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, Pérdida de fase de alim.

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

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 sique 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 de parámetro 2-10 Función de freno.
- Incremente el parámetro 14-26 Ret. de desc. en fallo del convert..
- Si la alarma/advertencia se produce durante una caída de tensión, utilice una energía regenerativa (parámetro 14-10 Fallo aliment.).

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 *parámetro 1-90 Protección térmica motor*. Este fallo se produce cuando el motor funciona con una sobrecarga superior al 100 % durante demasiado tiempo.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA/ALARMA 11, Sobretemp. del termistor del motor

Puede que el termistor esté desconectado. Seleccione si el convertidor de frecuencia emite una advertencia o una alarma en *parámetro 1-90 Protección térmica motor*.

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 Fuente de termistor 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 sea correcta.
- Si se está utilizando un interruptor térmico o termistor, compruebe que la programación del parámetro 1-93 Fuente de termistor coincida con el cableado del sensor.
- Si utiliza un sensor KTY, compruebe que la programación de *parámetro 1-95 KTY Sensor Type*, parámetro 1-96 KTY Thermistor Resource y parámetro 1-97 KTY Threshold level coincidan con el cableado del sensor.

ADVERTENCIA/ALARMA 12, Límite de par

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

Resolución de problemas

- Si el límite de par del motor se supera durante una aceleración de rampa, amplíe el tiempo de aceleración de rampa.
- Si el límite de par del generador se supera durante una deceleración de rampa, amplíe el tiempo de deceleración de rampa.
- Si se alcanza el límite de par durante el funcionamiento, amplíe dicho límite. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con un par mayor.
- Compruebe la aplicación para asegurarse de que no haya una 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 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 Tipo FC.
- Parámetro 15-41 Sección de potencia.
- Parámetro 15-42 Tensión.
- Parámetro 15-43 Versión de software.
- Parámetro 15-45 Cadena de código.
- Parámetro 15-49 Tarjeta control id SW.
- Parámetro 15-50 Tarjeta potencia id SW.
- Parámetro 15-60 Opción instalada.
- Parámetro 15-61 Versión SW opción (por cada ranura de opción).

ALARMA 16, Cortocircuito

Hay un cortocircuito en el motor o en su cableado.

Resolución de problemas

• Desconecte la alimentación del convertidor 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 Función tiempo límite ctrl. no está ajustado en [0] No. Si el parámetro 8-04 Función tiempo límite ctrl. 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 Valor de tiempo límite ctrl.
- 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 de esta advertencia/alarma muestra el tipo de advertencia/alarma.

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, Vent. internos

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 Monitor del ventilador ([0] Desactivado).

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 24, Vent. externos

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 Monitor del ventilador ([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 *parámetro 2-16 Intensidad máx. de frenado*



de CA. 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

parámetro 2-13 Brake Power Monitoring, el convertidor de frecuencia se desconectará cuando la potencia de frenado disipada alcance el 100 %.

AADVERTENCIA

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 comprob. freno

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

ALARMA 29, Baja temp.

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 Fallo aliment. 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, Fa. corr. carga

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



Número	Texto
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 CO 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.
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
	· '

Número	Texto
1792	Watch Dog del DSP está activada. No se han
1732	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.
5125	Opción en ranura C0: hardware incompatible con
	el hardware de la placa de control.
5126	Opción en ranura C1: hardware incompatible con
0.20	

7



Número	Texto
5376–6231	Memoria excedida.

Tabla 7.1 Fallo interno, números de código

ALARMA 39, Sensor disipad.

No hay realimentación del sensor de temperatura del disipador.

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

ADVERTENCIA 40, Sobrecarga T27

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

ADVERTENCIA 41, Sobrecarga T29

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

ADVERTENCIA 42, Sobrecarga X30/6-7

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

Para la X30/7, compruebe la carga conectada en X30/7 o elimine el cortocircuito de la conexión. Compruebe parámetro 5-33 Term. X30/7 salida dig. (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 Límite bajo veloc. motor [RPM] y el parámetro 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM], el convertidor de frecuencia emite una advertencia. Cuando la velocidad sea inferior al límite especificado en el parámetro 1-86 Compresor mín. Velocidad de desconexión [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

ALARMA 52, Inom bajo de AMA

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

ALARMA 53, Motor AMA demasiado grande

los ajustes de los parámetros del 1-20 al 1-25.

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, Parámetro del AMA fuera de rango

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

ALARMA 56, AMA interrumpido por usuario

Se interrumpe manualmente el 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 de intensidad

La intensidad es superior al valor del parámetro 4-18 Límite intensidad. 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, Lím. frec. salida

La frecuencia de salida es mayor que el valor ajustado en parámetro 4-19 Frecuencia salida máx..

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, Temp. 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 Intensidad CC mantenida/precalent. al 5 % y el parámetro 1-80 Función de parada.

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 prensacables 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 rearranque 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.seg.

Safe Torque Off activada. Con el rearranque 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, Modo de ahorro de energía

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, Conf. PS no vál.

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, Equ. inicializado

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 Monitor del ventilador*.

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 del disipador

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 = m'odulo rectificador.
- 6 = módulo rectificador derecho en alojamiento de tamaño F14 o F15.

ALARMA 248, Conf. PS no vál.

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, Nuevo. 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	Advertenc	Alarma/	Alarma / Bloqueo por	Referencia de
		ia	Desconexión	alarma	parámetros
1	10 V bajo	Х			
2	Error cero activo	(X)	(X)		6-01
4	Pérdida de fase de alim.	Х			
5	Alta tensión de enlace CC	Х			
6	Tensión de CC baja	Х			
7	Sobretensión CC	Х	Х		
8	Baja tensión CC	Х	Х		
13	Sobrecorriente	Х	Х	Х	
14	Fallo Tierra	Х	Х	Х	
15	HW incomp.		Х	Х	
16	Cortocircuito		Х	Х	
17	Cód. ctrl TO	(X)	(X)		8-04
23	Vent. internos	Х			
24	Vent. externos	Х			14-53
29	Temp. disipador	Х	Х	Х	
33	Fa. entr. corri.		Х	Х	
34	Fallo Fieldbus	Х	Х		
35	Fallo de opción	Х	Х		
38	Fa. corr. carga				
39	Sensor disipad.		Х	Х	
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.		Х	Х	
47	Alim. baja 24 V	Х	Х	Х	
48	Alim. baja 1.8 V		Х	Х	
65	Sobretemp. tarj. control	Х	Х	Х	
66	Heat sink temperature low	Х			
67	Option configuration has changed		Х		
68	Safe Torque Off activada		Х		
69	Temp. tarj. pot.		Х	Х	
70	Conf. FC incor.			Х	
72	Fallo peligroso			Х	
73	Rei. au. desconexión segura par				
76	Conf. unid. pot.	Х			
79	Conf. PS no vál.		Х	Х	
80	Equ. inicializado		Х		
250	Nva. pieza rec.			Х	
251	Nuevo. cód. tipo		Х	Х	
300	Fallo cont. red	Х			
301	Fallo cont. SC	Х			
302	Sobrecorriente cond	Х	Х		
303	Fallo tierr cond	Х	Х		
304	Sobrecorriente CC	Х	Х		





Número	Descripción	Advertenc	Alarma/	Alarma / Bloqueo por	Referencia de
		ia	Desconexión	alarma	parámetros
305	Lím. frec. red		Х		
306	Límite compensación				
308	Temp. resist.	Х		Х	
309	Fallo tierra red	Х	Х		
311	Lím. fr. interruptor		Х		
312	Gama CT		Х		
314	CT auto. interr.		Х		
315	Error auto. CT		Х		
316	Error ubic. CT	Х			
317	Error polar. CT	Х			
318	Error prop. CT	Х			

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

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	0000004	4	Fallo a tierra	Fallo a tierra	Reservado
3	00000008	8	Temp. tarj. ctrl	Temp. tarj. ctrl	Reservado
1	00000010	16	Cód. ctrl TO	Cód. ctrl TO	Reservado
5	00000020	32	Sobrecorriente	Sobrecorriente	Reservado
5	00000040	64	Fallo cont. SC	Reservado	Reservado
7	00000080	128	Sobrecorriente cond	Sobrecorriente cond	Reservado
3	00000100	256	Fallo tierr cond	Fallo tierr cond	Reservado
)	00000200	512	Sobrecar. inv.	Sobrecar. inv.	Reservado
10	00000400	1024	Tensión baja CC	Tensión 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 alim.	Pérd. fase alim.	Reservado
15	0008000	32768	Error auto. CT	Reservado	Reservado
16	00010000	65536	Reservado	Reservado	Reservado
17	00020000	131072	Fa. corr. carga	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 tierra red	Fallo tierra red	Reservado
21	00200000	2097152	Lím. fr. interruptor	Reservado	Reservado
22	00400000	4194304	Fallo Fieldbus	Fallo Fieldbus	Reservado
23	00800000	8388608	Alim. baja 24 V	Alim. baja 24 V	Reservado



Código	Código de alarma y código de estado ampliado					
Bit	Hex	Dec	Código de alarma	Código de advertencia	Código de estado ampliado	
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	4000000	1073741824	Safe Torque Off	Safe Torque Off	Reservado	
31	80000000	2147483648	Lím. frec. 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 Código de alarma*, el *parámetro 16-92 Código de advertencia* y el *parámetro 16-94 Cód. estado amp*. «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 escala baja V.
- Parámetro 6-12 Terminal 53 escala baja mA.
- Parámetro 6-20 Terminal 54 escala baja V.
- Parámetro 6-22 Terminal 54 escala baja mA.

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. Sobretensión CC

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 del IGBT, los cables de conexión y los conectores estén 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 parámetro 8-04 Función tiempo límite ctrl. no está en OFF.

Posible solución: Incremente el parámetro 8-03 Valor de tiempo límite ctrl.. Cambie parámetro 8-04 Función tiempo límite ctrl.

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 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

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

ADVERTENCIA 66. Baja temp.

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. Option module configuration has changed Se han añadido o eliminado una o varias opciones desde la última desconexión del equipo.

ALARMA 68. Desconexión segura de par (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 parada de seguridad.

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. Equ. inicializado

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 *parámetro 14-23 Ajuste de código descriptivo* según la etiqueta de la unidad. No olvide seleccionar *Guardar en la EEPROM* para completar la operación.

ALARMA 251. Nuevo. 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.

ALARM 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. Lím. fr. interr.

La frecuencia de conmutación media de la unidad ha excedido el límite. Compruebe que el parámetro 300-10 Active Filter Nominal Voltage y parámetro 300-22 CT Nominal Voltage 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
	Ausencia de potencia de entrada.	Consulte el <i>Tabla 5.1</i> .	Compruebe la fuente de potencia
			de entrada.
	Fusibles ausentes o abiertos, o	Consulte los apartados Fusibles	Siga las recomendaciones
	magnetotérmico desconectado.	abiertos y Magnetotérmico	indicadas.
		desconectado en esta tabla para	
		conocer las posibles causas.	
	El LCP no recibe potencia	Compruebe que el cable del LCP	Sustituya el LCP o el cable de
		está bien conectado y que no está	conexión defectuosos.
		dañado.	
	Cortocircuito en la tensión de	Compruebe el suministro de	Conecte los terminales correc-
Pantalla oscura / sin funcio-	control (terminal 12 o 50) o en los	tensión de control de 24 V para los	tamente.
namiento	terminales de control.	terminales de 12-13 a 20-39 o la	
namiento		fuente de alimentación de 10 V	
		para los terminales 50 a 55.	
	LCP incorrecto (LCP de VLT® 2800		Use únicamente el LCP 101 (P/N
	o 5000 / 6000 / 8000 / FCD o		130B1124) o el LCP 102 (P/N
	FCM).		130B1107).
	Ajuste de contraste incorrecto.		Pulse [Status] + [▲] / [▼] para
			ajustar el contraste.
	El display (LCP) está defectuoso.	Pruébelo utilizando un LCP	Sustituya el LCP o el cable de
		diferente.	conexión defectuosos.
	Fallo interno del suministro de		Póngase en contacto con el
	tensión o SMPS defectuoso.		proveedor.
	Fuente de alimentación	Para descartar la posibilidad de que	Si la pantalla permanece iluminada,
	sobrecargada (SMPS) debido a un	se trate de un problema en el	entonces el problema está en el
	incorrecto cableado de control o a	cableado de control, desconecte	cableado de control. Compruebe
Pantalla intermitente	un fallo interno del convertidor de	todos los cables de control	los cables en busca de cortocir-
Turtuna irrerimeente	frecuencia.	retirando los bloques de terminales.	cuitos o conexiones incorrectas. Si
			la pantalla continúa apagándose,
			siga el procedimiento de pantalla
			oscura.



Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
	El interruptor de mantenimiento	Compruebe si el motor está	Conecte el motor y compruebe el
	está abierto o falta una conexión	conectado y si la conexión no se	interruptor de mantenimiento.
	del motor.	ha interrumpido (por un interruptor	
		de mantenimiento u otro	
		dispositivo).	
	No hay potencia de red con	Si la pantalla funciona pero sin	Aplique potencia de red para
	tarjeta opcional de 24 V CC.	salida, compruebe que el	activar la unidad.
		convertidor de frecuencia recibe	
		potencia de red.	
	Parada del LCP.	Compruebe si se ha pulsado la	Pulse [Auto On] o [Hand On] (en
		tecla [Off].	función de su modo de funciona-
			miento) para accionar el motor.
	Falta la señal de arranque (en	Compruebe si	Aplique una señal de arranque
	espera).	parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada	válida para arrancar el motor.
		digital está configurado con el	
Motor parado		ajuste correcto para el terminal 18	
motor parado		(utilice los ajustes predeter-	
		minados).	
	Señal de funcionamiento por	Compruebe el ajuste correcto del	Aplique 24 V al terminal 27 o
	inercia del motor activa (inercia).	terminal 27 en	programe este terminal como [0]
		parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada	Sin función.
		digital (utilice los ajustes predeter-	
		minados).	
	Fuente de señal de referencia	Compruebe la señal de referencia:	Programe los ajustes correctos.
	incorrecta.	¿local, remota o referencia de bus?	Compruebe <i>parámetro 3-13 Lugar</i>
		¿Referencia interna activa?	de referencia. Configure la
		¿Conexión de terminales correcta?	referencia interna activa en el
		¿Escalado de terminales correcto?	grupo de parámetros 3-1*
		¿Señal de referencia disponible?	Referencias. Compruebe si el
			cableado es correcto. Compruebe
			el escalado de los terminales.
			Compruebe la señal de referencia.
	Límite de giro del motor.	Compruebe que el	Programe los ajustes correctos.
		parámetro 4-10 Dirección veloc.	
		motor está instalado correctamente.	
El motor está funcionando	Señal de cambio de sentido	Compruebe si se ha programado	Desactive la señal de cambio de
en sentido incorrecto	activa.	un comando de cambio de sentido	sentido.
		para el terminal en el grupo de	
		parámetros 5-1* Entradas digitales.	
	Conexión de fase del motor		Consulte el <i>capétulo 4.6.1 Cable de</i>
	incorrecta.		motor.

7



Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
	Los límites de frecuencia están mal configurados.	Compruebe los límites de salida en: • Parámetro 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM].	Programe los límites correctos.
		Parámetro 4-14 Límite alto veloc. motor [Hz].	
El motor no llega a la velocidad máxima		Parámetro 4-19 Frecuencia salida máx	
velocidad HidAllild	La señal de entrada de referencia no se ha escalado correctamente.	de entrada de referencia en 6-0* Modo E/S analógico y en el grupo de parámetros 3-1* Referencias. Los límites de referencia se ajustan en el grupo de parámetros 3-0* Límites	Programe los ajustes correctos.
La velocidad del motor es inestable	Posibles ajustes de parámetros incorrectos.	referencia. 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* Aj. depend. carga. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes del grupo de parámetros 20-0* Realimentación.
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* Datos de motor, 1-3* Dat avanz. motor y 1-5* Aj. indep. carga.
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* Freno CC y 3-0* Límites referencia.
	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.
Fusibles de potencia abiertos o magnetotérmico desconectado	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
	Problema con la potencia de red	Gire una posición los conectores de	Si continúa el desequilibrio en el
	(consulte la descripción de la	la potencia de entrada al	cable, hay un problema de alimen-
	Alarma 4 Pérdida de fase de alim.).	convertidor de frecuencia: A a B, B	tación. Compruebe la fuente de
Desequilibrio de intensidad		a C, C a A.	alimentación de red.
de red superior al 3 %	Problema con el convertidor de	Gire una posición los conectores de	Si continúa el desequilibrio en el
	frecuencia.	la potencia de entrada al	mismo terminal de entrada, hay un
		convertidor de frecuencia: A a B, B	problema en la unidad. Póngase en
		a C, C a A.	contacto con el proveedor.
	Problema en el motor o en su	Gire los conectores del motor de	Si el desequilibrio persiste en el
	cableado.	salida una posición: U a V, V a W,	cable, el problema se encuentra en
		W a U.	el motor o en su cableado.
El desequilibrio de			Compruebe el motor y su
intensidad del motor es			cableado.
superior al 3 %.	Problema con los convertidores de	Gire los conectores del motor de	Si el desequilibrio persiste en el
	frecuencia.	salida una posición: U a V, V a W,	mismo terminal de salida, hay un
		W a U.	problema en la unidad. Póngase en
			contacto con el proveedor.
		Frecuencias críticas del bypass al	
		usar el grupo de parámetros 4-6*	
		Bypass veloc.	
Ruido acústico o		Desactive la sobremodulación en el	
vibraciones (por ejemplo,		parámetro 14-03 Sobremodulación.	Compruebe si el ruido o las
un aspa de ventilador hace	Resonancias, por ejemplo, en el	Cambie el patrón de conmutación	vibraciones se han reducido a un
ruido o produce vibraciones a determinadas frecuencias)	sistema del ventilador o del motor.	y la frecuencia en el grupo de	límite aceptable.
		parámetros 14-0* Conmut. inversor.	innite aceptable.
		Aumente la amortiguación de	
		resonancia en el	
		parámetro 1-64 Amortiguación de	
		resonancia.	

Tabla 7.5 Resolución de problemas

7



8 Especificaciones

8.1 Especificaciones dependientes de la potencia

8.1.1 Fuente de alimentación de red 3 \times 380-480 V CA

		N160	N200	N250
obrecarga normal = 110 %	intensidad en 60 s*	NO	NO	NO
	Eje de salida típico a 400 V [kW]	160	200	250
	Eje de salida típico a 460 V [CV]	250	300	350
	Eje de salida típico a 480 V [kW]	200	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]	315	395	480
) Have and it	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	347	435	528
	Continua (a 460/480 V) [A]	302	361	443
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	332	397	487
	kVa continua (a 400 V) [KVA]	218	274	333
	kVa continua (a 460 V) [KVA]	241	288	353
	kVa continua (a 480 V) [KVA]	262	313	384
ntensidad de entrada máxin	na			
	Continua (a 400 V) [A]	304	381	463
	Continua (a 460/480 V) [A]	291	348	427
——————————————————————————————————————	Máxima dimensión del cable, red, motor, freno y carga compartida [mm² (AWG²)]	Motor, freno y carga compartida: 2×95 $(2 \times 3/0)$ Red: 2×185 (2×350)	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcn
	Fusibles de red externos máximos [A] 1)	400	550	630
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 400 V CA [kW]	8725	9831	11371
5	Pérdida total del canal posterior 400 V CA [kW]	7554	8580	10020
	Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]	4954	5714	6234
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]	8906	9046	10626
	Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]	7343	7374	8948
	Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]	4063	4187	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 sobretemperatura del disipador	105 °C	105 °C	105 ℃
	Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia		85 °C	

Tabla 8.1 Clasificaciones de bastidor D



		P315	P355	P400	P450
obrecarga normal :	= 110 % intensidad en 60 s*	NO	NO	NO	NO
	Eje de salida típico a 400 V [kW]	315	355	400	450
	Eje de salida típico a 460 V [CV]	450	500	600	600
	Eje de salida típico a 480 V [kW]	355	400	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]	600	658	745	800
114790	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	660	724	820	880
	Continua (a 460/480 V) [A]	540	590	678	730
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	594	649	746	803
	kVa continua (a 400 V) [KVA]	416	456	516	554
	kVa continua (a 460 V) [KVA]	430	470	540	582
	kVa continua (a 480 V) [KVA]	468	511	587	632
tensidad de entra	da máxima			•	
Co	Continua (a 400 V) [A]	590	647	733	787
Revision Services	Continua (a 460/480 V) [A]	531	580	667	718
	Dimensión máxima del cable, red, motor y	4 × 240	4 × 240	4 × 240	4 × 240
	carga compartida [mm² (AWG²)]	(4 × 500 mcm)	(4 × 500 mcm)	(4 × 500 mcm)	(4 × 500 mc
	Dimensión máxima del cable, freno [mm²	2 × 185	2 × 185	2 × 185	2 × 185
	(AWG ²⁾)]	(2 × 350 mcm)	(2 × 350 mcm)	(2 × 350 mcm)	$(2 \times 350 \text{ mc})$
-11 1	Fusibles de red externos máximos [A] ¹⁾	700	900	900	900
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 400 V CA [kW]	14051	15320	17180	18447
	Pérdida total del canal posterior 400 V CA [kW]	11301	11648	13396	14570
	Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]	7346	7788	8503	8974
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]	12936	14083	15852	16962
	Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]	10277	10522	12184	13214
	Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]	7066	7359	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 ℃			
	Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia	le 85 ℃			

Tabla 8.2 Clasificaciones de bastidor E



		P500	P560	P630	P710
obrecarga normal	= 110 % intensidad en 60 s*	NO	NO	NO	NO
	Eje de salida típico a 400 V [kW]	500	560	630	710
	Eje de salida típico a 460 V [CV]	650	750	900	1000
Eje de salida típico a 480 V [kW]		560	630	710	800
	Clasificación de protección de alojamiento IP21, 54	F18	F18	F18	F18
	Intensidad de salida			1	
	Continua (a 400 V) [A]	880	990	1120	1260
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V)				
	[A]	968	1089	1232	1386
1T _	Continua (a 460/480 V) [A]	780	890	1050	1160
	Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480	858	979	1155	1276
	V) [A]				
	kVa continua (a 400 V) [KVA]	610	686	776	873
	kVa continua (a 460 V) [KVA]	621	709	837	924
ensidad de entra	kVa continua (a 480 V) [KVA]	675	771	909	1005
ensidad de entra	Continua (a 400 V) [A]	857	964	1090	1227
	Continua (a 460/480 V) [A]	759	867	1090	1129
5000	Dimensión máxima del cable, motor [mm²	7.32	8 × ·	1	1125
(6)	(AWG ²))]		(8 × 300		
	(,		
Dimensión máxima del cable, red F1/F2 [mm² (AWG²))]		8 × 240 (8 × 500 mcm)			
	Dimensión máxima del cable, red F3/F4		8 x 4	156	
[mm² (AWG²)]			(8 x 900	mcm)	
	Dimensión máxima del cable (carga	4 × 120 (4 × x 250 mcm) 4 × 185 (4 × 350 mcm)			
	compartida) [mm² (AWG²)]				
	Dimensión máxima del cable, freno [mm²				
	(AWG ²)]	1.0			100
	Fusibles de red externos máximos [A] ¹⁾ Pérdida total del convertidor de bajos	16	00 I	20	000
	armónicos 400 V CA [kW]	21909	24592	26640	30519
	Pérdida total del canal posterior 400 V CA	17767	19984	21728	24936
	Pérdida total del filtro 400 V CA [kW]	11747	12771	14128	15845
	Pérdida total del convertidor de bajos armónicos 460 V CA [kW]	19896	22353	25030	27989
	Pérdida total del canal posterior 460 V CA [kW]	16131	18175	20428	22897
	Pérdida total del filtro 460 V CA [kW]	11020	11929	13435	14776
<u> </u>	Pérdidas máximas de opciones del panel		40	0	
	Peso, clasificaciones de protección de alojamiento IP21 e IP54 [kg]	2009 1004 1005			
	Peso de la sección del convertidor de frecuencia [kg]				
	Peso de la sección del filtro [kg]				
	Rendimiento ⁴⁾	0,96			
	Ruido acústico	69 dBa			
	Frecuencia de salida		0-600) Hz	
	Desconexión por sobretemperatura del	105 °C			
	disipador			•	
	Desconexión por ambiente de la tarjeta de potencia	e 85 °C mal = 110 % intensidad durante 60 s.			

Tabla 8.3 Clasificaciones de bastidor F



- 1) Para el tipo de fusible, consulte el capétulo 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 ±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 eff2 / eff3). 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 incrementa en comparación con los ajustes predeterminados, las pérdidas de potencia pueden aumentar significativamente. Se incluye el consumo de energía del LCP y de las tarjetas de control típicas. 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 (±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. La *llustración 8.1*, la *llustración 8.2*, la *llustración 8.3* y la *llustración 8.4* muestran las curvas de reducción de potencia de los modos SFAWM y 60 AVM.

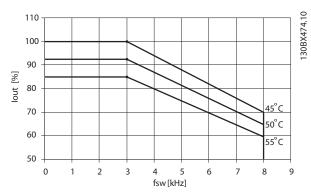


Ilustración 8.1 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, N160 a N250, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, 60 AVM

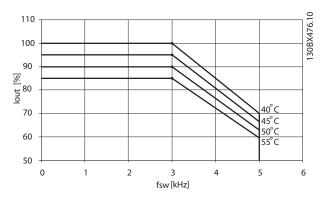
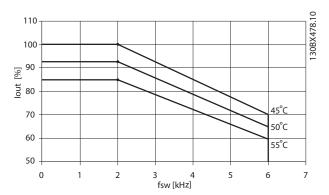


Ilustración 8.2 Reducción de potencia en alojamiento de tamaño D, N160 a N250, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal al 110 %, SFAVM



llustración 8.3 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, P315 a P710, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal, 110 %, 60 AVM



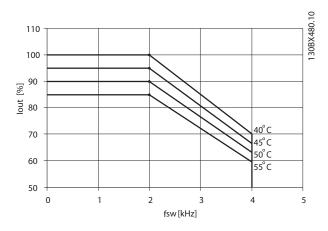


Ilustración 8.4 Reducción de potencia en alojamientos de tamaño E y F, P315 a P710, 380-480 V (T5) en modo de sobrecarga normal, 110 %, SFAVM

8.2 Dimensiones mecánicas

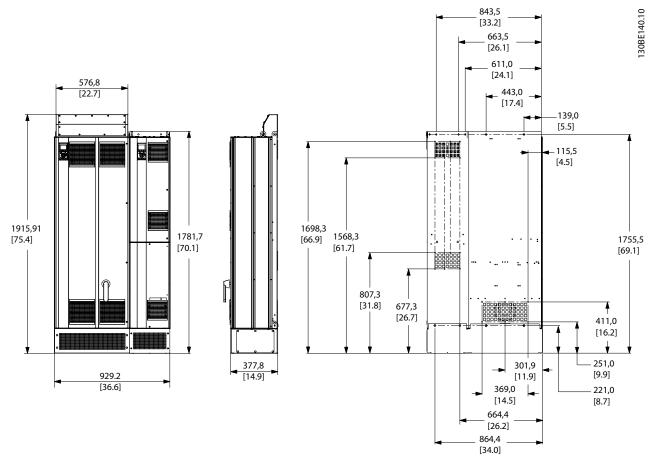


Ilustración 8.5 Alojamiento de tamaño D1n



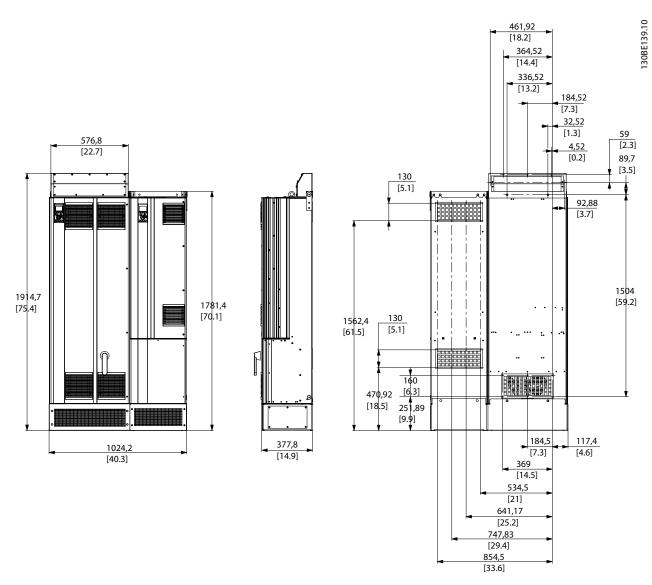


Ilustración 8.6 Alojamiento de tamaño D2n



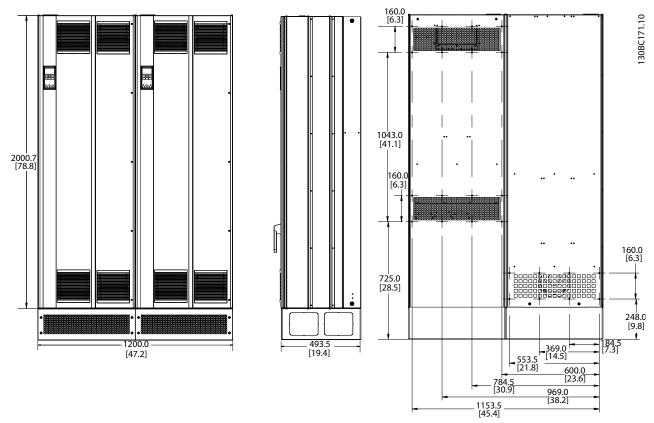


Ilustración 8.7 Alojamiento de tamaño E9

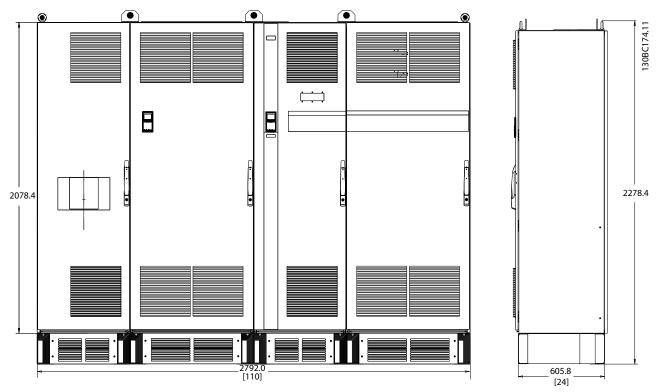


Ilustración 8.8 Alojamiento de tamaño F18, vista frontal y lateral



8.3 Especificaciones técnicas generales

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

Tensión de alimentación 380-480 V +5 %

Tensión de red baja / corte de red:

durante un episodio de tensión de red baja o un corte de red, el convertidor de frecuencia sigue funcionando hasta que la tensión del circuito intermedio desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que 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.

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 (cosφ) 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

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.

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

1) Dependiente de la potencia y de la tensión

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⁾

¹⁾ Porcentaje relativo al par nominal de la unidad.

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 \times 0,75 mm ²)
Sección transversal máxima para los terminales de control (cable flexible)	1 mm²/18 AWG
Sección transversal máxima para los terminales de control (cable con núcleo recubierto)	0,5 mm²/20 AWG
Sección transversal mínima para los terminales de control	0,25 mm²

¹⁾ Consulte el capétulo 8.1.1 Fuente de alimentación de red 3 imes 380-480 V CA para obtener más información.

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, Ri	aproximadamente 4 kΩ

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



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

Entradas analógicas

N.º de entradas analógicas	2 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 intens.	Interruptor S201 / interruptor S202 = ON (I), interruptores A53 y A54
Nivel de intensidad	0/4 −20 mA (escalable)
Resistencia de entrada, Ri	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.

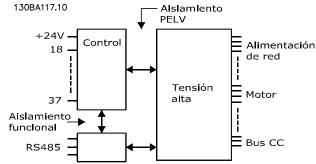


Ilustración 8.9 Aislamiento PELV de entradas analógicas

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 capétulo 8.3.1 Entradas digitales
Tensión máxima de entrada	28 V CC
Resistencia de entrada, R _i	aproximadamente 4 k Ω
Precisión de la entrada de pulsos (0,1-1 kHz)	Error máximo: un 0,1 % de la escala completa

Salida analógica

Janua analogica	
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
Carga mínima del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
Ambiente conforme a la norma EN 60664-1 categoría de sobre	retensión 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



IP21 e IP54

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

±0,003 Hz
≤2 ms
1:100 de velocidad síncrona
30-4000 r/min: error máximo de ±8 r/min

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

Clasificación de protección del alojamiento, alojamientos de tamaño D y E

Entorno

ciasineación de protección del die	jurniento, diojurnientos de tamaño 2 y 2	2. 6 3 .
Clasificación de protección del alc	ojamiento, alojamiento de tamaño F	IP21 e IP54
Prueba de vibración		0,7 g
Humedad relativa	5–95 % (CEI 721-3-3; clase 3K3 [sin conden	sación]) durante el funcionamiento
Entorno agresivo (CEI 60068-2-43)	prueba H₂S	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, moto	ores típicos IE2 (consulte el <i>capétulo 8.1.2 Reducción de po</i>	tencia por
temperatura		máxima 50 °C
- a plena intensidad de salida con	itinua del convertidor de frecuencia	máxima 45 °C
Temperatura ambiente mínima du	urante el funcionamiento a escala completa	0 ℃
Temperatura ambiente mínima co	n rendimiento reducido	−10 °C
Temperatura durante el almacena	miento/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 ±5 %
Desequilibrio máximo temporal entre fases de	3,0 % de la tensión de alimentación nominal
red en el que el rendimiento de la mitigación	El filtro lleva a cabo la mitigación si el desequilibrio de red es mayor, pero
se mantiene alto.	se reducirá el rendimiento de la mitigación de armónicos.
	10 % con mantenimiento del rendimiento de mitigación
Predistorsión máxima de THDv	Rendimiento reducido para aumentar el nivel de predistorsión

Rendimiento de la supresión de armónicos

	Mejor rendimiento <4 %
THDi	Depende del filtro y la tasa de distorsión. Corriente RMS máxima [% de la corriente RMS nominal]
Capacidad de mitigación de armónicos individual:	Corriente RMS máxima [% de la corriente RMS nominal]
2.0	10%
4.0	10%
5.0	70%
7.°	50%
8.°	10%
10.0	5%
11.º	32%
13.º	28%
14.0	4%
16.º	4%
17.º	20%
19.º	18%
20.0	3%
22.0	3%
23.0	16%
25.0	14%
Corriente total de armónicos	90%

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



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 8.10*.

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, MÁX.}-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.

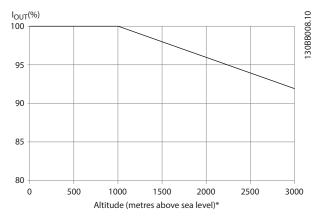


Ilustración 8.10 Reducción de potencia por altitud

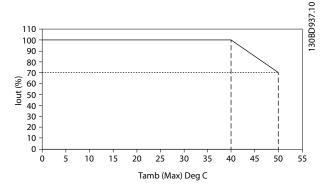


Ilustración 8.11 Entrada/salida frente a temperatura ambiente máxima

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, aparatos de conexión, máquinas, etc., deben estar protegidos frente a cortocircuitos y sobreintensidades 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 *capétulo 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 fusibles indicados en la *Tabla 8.4*, 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/	Bussmann	Littelfuse	Littelfuse	Bussmann	Siba PN	Ferraz/Shawmut	Ferraz-Shawmut	Ferraz-
tipo			PN	PN		Europ	NA	-Shawmut PN
160 kW	170M4012	LA50QS400-4	L50S-400	FWH-400A	20 610 31.400	6,9URD31D08A0400	A070URD31Kl0400	A50QS400-4
200 kW	170M4015	LA50QS500-4	L50S-500	FWH-500A	20 610 31.550	6,9URD31D08A0550	A070URD31Kl0550	A50QS500-4
250 kW	170M5012	LA50QS600-4	L50S-600	FWH-600A	20 610 31.630	6,9URD31D08A0630	A070URD31Kl0630	A50QS600-4

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

Tamaño/tipo	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Ferraz	Siba
315 kW	170M4017	700 A, 700 V	6.9URD33D08A0700	20 630 32.700
355 kW	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
400 kW	170M6013	900 A, 700 V	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900
450 kW	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	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Siba	Opción interna Bussmann
500 kW	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
560 kW	170M7081	1600 A, 700 V	20 695 32.1600	170M7082
630 kW	170M7082	2000 A, 700 V	20 695 32.2000	170M7082
710 kW	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	Bussmann PN ¹⁾	Clasificación	Siba
500 kW	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
560 kW	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
630 kW	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
710 kW	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
355-710 kW, 380-480 V, 380-		KLK-15	15 A, 600 V
500 V			

Tabla 8.10 Fusibles de ventilador

Tamaño/tipo		Bussmann PN	Clasificación	Fusibles alternativos
500-710 kW, 380-480 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
500-710 kW, 380-480 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
500-710 kW, 380-480 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
500-710 kW, 380-480 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 $\rm A$

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, F	KLK-15	15 A, 600 V

Tabla 8.16 Fusibles de red (tarjeta de potencia)



Especificaciones

Manual de funcionamiento

Tamaño de la protección	Bussmann PN	Clasificación
D, E, 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, 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



- Lu
Dantoss
0-1

Apéndice A: parámetros	Manual de funcionamiento
Term. 29 alta frecuencia Term. 29 valor bajo ref./realim. Term. 29 valor alto ref./realim. Tiempo filtro pulsos constante #29 Term. 33 apja frecuencia Term. 33 valor bajo ref./realim. Term. 33 valor bajo ref./realim. Term. 33 valor alto ref./realim. Term. 33 valor alto ref./realim. Term. 33 valor alto ref./realim. Terminal 27 salida pulsos variable Frec. máx. salida de pulsos *27 Terminal 29 salida pulsos variable Frec. máx. salida de pulsos #27 Terminal 29 salida pulsos variable Frec. máx. salida de pulsos #30/6 Opciones de E/S Retardo de reconexión de condensador AHE Ctrl. por bus Control de bus digital y de relé Control de bus digital y de relé	Control de bus salida de pulsos #27 Tlempo lim. predet. salida pulsos #27 Control de bus salida de pulsos #29 Control de bus salida de pulsos #29 Tlempo lim. predet. salida pulsos #29 Control de bus salida de pulsos #30/6 Tlempo lim. predet. salida pulsos #30/6 Tlempo lim. predet. salida pulsos #30/6 Tlempo Limite Cero Activo Entrada analógica 53 Teminal 53 escala baja W Terminal 53 escala baja W Terminal 53 escala baja MA Term. 53 valor bajo ref./realim. Terminal 53 escala baja W Terminal 53 escala baja MA Term. 53 valor alto ref./realim. Terminal 54 escala alta V Terminal 54 escala alta W Terminal 54 escala alta W Terminal 54 escala alta MA Term. 54 valor alto ref./realim. Terminal 54 escala baja MA Term. 54 valor bajo ref./realim. Terminal 54 escala alta M Terminal 54 escala alta mA Term. 54 valor alto ref./realim. Terminal 530/11 alta tensión Terminal X30/11 alta tensión Terminal X30/11 alta tensión Term. X30/11 cero activo Term. X30/11 cero activo Entr. analóg. X30/12
5-51 5-52 5-53 5-54 5-54 5-54 5-54 5-54 5-54 5-54	5-93 5-94 5-95 5-96 5-97 5-98 6-01 6-01 6-12 6-13 6-14 6-15 6-15 6-15 6-15 6-15 6-15 6-15 6-16 6-17 6-17 6-18 6-18 6-18 6-18 6-19 6-19 6-19 6-19 6-19 6-19 6-19 6-19
Dirección veloc. motor [RPM] Limite bajo veloc. motor [RPM] Limite alto veloc. motor [Hz] Limite alto veloc. motor [RPM] Limite alto veloc. motor [Hz] Modo motor limite de par Ilmite intensidad Frecuencia salida máx. Adj. Advert. Advert. Intens. baja Advert. Intens. alta Advert. veloc. baja Advert. veloc. baja Advertencia referencia baja Advertencia referencia alta Advertencia realimentación baja Advertencia realimentación alta Eunción Fallo Fase Motor Bypass veloc.	Velocidad bypass desde [Hz] Velocidad bypass hasta [RPM] Veloc. bypass hasta [Hz] Ajuste bypass semiauto E/S digital Modo E/S digital Modo E/S digital Modo E/S digital Herminal 27 modo E/S Terminal 29 modo E/S Terminal 19 entrada digital Terminal 29 Entrada digital Terminal 29 Entrada digital Terminal 32 entrada digital Terminal 33 entrada digital Terminal 330/2 Entrada digital Terminal 330/2 Entrada digital Terminal 330/5 Entrada digital Terminal 340/5 Entrada digital Terminal 340/5 Entrada digital Terminal 346/5 Entrada digital Terminal 346/5 Entrada digital Terminal 346/5 Entrada digital Terminal 346/5 Entrada digital Terminal 346/1 Entrada digital Terminal 346/1 Entrada digital Terminal 346/1 Entrada digital Terminal 39 salida digital Terminal 29 salida digital
0 1 4 4 4 4 4 4 4 1 3 1 4 4 4 4 4 4 4 4 4	4 + 64 4 + 64 5 - 04 6 - 04 6 - 04 6 - 04 7 - 04 8 - 04 8 - 04 9 - 04
Ajustes parada Función de parada Vel. min. para func. parada [RPM] Vel. min. para func. parada [RPM] Compresor min. Velocidad de desconexión [RPM] Compresor min. Velocidad de desconexión [Hz] Temperatura motor Temperatura motor Vent. externo motor Vent. externo motor Intensidad CC mantenida/precalent. Intensidad CC mantenida/precalent. Intens. feno CC Tiempo de frenado CC Velocidad activación freno CC [RPM] Velocidad de conexión del freno CC [Hz] Intensidad estacionamiento	
1-8* 1-80 1-80 1-87 1-97 1-97 1-93 2-04 2-02 2-03 2-04 2-04 2-04	2-07 2-107 2-108 2
Selección de motor Construcción del motor VVC+ PM/SYN RM Factor de ganancia de amortiguación Const. tiempo filtro a baja velocidad Const. de tiempo del filtro de tensión Datos de motor Potencia motor [CV] Tensión motor Frecuencia motor Frecuencia motor Potencia motor Frecuencia motor Venficación del motor Per nominal continuo Verificación de la rotación del motor Adaptación automática del motor Adaptación automática del motor Adaptación automática (Rs) Resistencia estator (Rs) Resistencia estator (Rs)	Reactancia princ. (Xh) Resistencia peridida hierro (Rfe) Inductancia eje d (Ld) Inductancia eje q (Lq) Polos motor feem a 1000 RPM Angulo desplazamiento motor (Offset) q-axis Inductance Sat. (LqSat) q-axis Inductance Sat. (LqSat) Ganancia de detecc. de posición Calibrac. de par baja veloc. Inductance Sat. Point Aj. indep. Ajuste Magnet. motor a veloc. cero Veloc. min. con magn. norm. (RPM) Magnetización normal veloc. mín. [Hz] Magnetización normal veloc. de prec. imp. prueba con motor en giro Frec. imp. prueba con motor en giro Frec. imp. prueba con motor en giro Gompensación carga baja veloc. Compensación carga baja veloc. Compensación carga baja veloc. Tiempo compens. deslizam. Tiempo compens. deslizam. Tiempo amortigua. de resonancia Intens. min. a baja veloc. Ajustes arranque Modo de inicio PM Retardo arr. Función de arranque (Hz) Intension de arranque (Hz) Veloc. arranque (RPM) Veloc. arranque (Hz) Intensidad arranque Compressor Start Max Speed (IRZ) Tiempo máx. descon. arr. compresor
1-1.4 1-1.4 1-1.5 1-2.2 1-2.2 1-2.3 1-2.8 1-2.8 1-2.8 1-2.8 1-2.9 1-3.8	1-35 1-36 1-36 1-37 1-37 1-37 1-37 1-37 1-37 1-37 1-37
* Func./Display * Ajustes básicos 1 I clioma 2 Unidad de velocidad del motor 4 Ajustes regionales 5 Unidad de modo local 6 Unidad de modo local 7 Ajuste activo 7 Ajuste activo 8 Ajuste actual enlazado a 9 Lectura: Ajustes relacionados 1 Linea de pantalla pequeña 1.1 1 Linea de pantalla pequeña 1.2 2 Linea de pantalla grande 2 2 Linea de pantalla grande 2 3 Linea de pantalla grande 3 4 Linea de pantalla grande 3 6 Linea de pantalla grande 3 7 Linea de pantalla grande 3 8 Linea de pantalla grande 3	
0-0** 0-0** 0-0** 0-0** 0-0** 0-0** 0-1** 0-1** 0-1** 0-1** 0-2** 0-2** 0-2** 0-2**	0-30 0-31 0-37 0-38 0-38 0-38 0-38 0-38 0-40 0-40 0-40 0-61 0-62 0-63 0-63 0-74 0-74 0-74 0-74 0-74 0-74 0-74 0-74



Apéndice A: parámetros	Convertidor de frecuencia de refrigeración VLT® FC 103 Low Harmonic Drive
	Ilpo FC Section de potencia Section de potencia Tensión Versión de software Tipo cód, cadena solicitado Cadena de código Cadena de código Tarjeta potencia No id LCP Tarjeta control id SW Tarjeta control id SW Tarjeta potencia id SW Na serie convert. frecuencia Número serie tarjeta potencia Alentific. de opción Numero serie tarjeta potencia Opción instalada Versión SW opción No pedido opción No serie opción No serio SW opción en ranura CI/E1 Opción en ranura CI/E1 Versión SW opción en ranura CI/E1 Versió
15-08 15-11 15-12 15-13 15-24 15-20 15-21 15-21 15-21 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31 15-31	15-40 15-43 15-43 15-43 15-43 15-43 15-43 15-53 15-63 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 15-73 16-03
	14-25 Ayuste de codigo descriptivo 14-26 Retardo descon. con lim. de par 14-26 Trip Delay at Inverter Fault 14-28 Código de servicio 14-39 Código de servicio 14-30 Cuti. lim. intens. 14-30 Cuti. lim. intens. 14-31 Control lim. intens, Tiempo integrac. 14-44 Minima magnetización AEO 14-42 Fecuencia AEO minima 14-45 Filtro REI 14-55 Filtro REI 14-55 Filtro REI 14-55 Monitor del ventilador 14-55 Monitor del ventilador 14-55 Monitor del ventilador 14-55 Monitor del ventilador 14-56 Filtro REI 14-57 Filtro REI 14-59 Monitor del ventilador 14-59 Monitor del sentilador 14-59 Forcionamiento con inversor sobrecarg. 14-60 Funcionamiento con inversor sobrecarg. 14-60 Funcionamiento con inversor sobrecarg. 14-60 Funcionamiento del ventilador 14-70 Huncionamiento del ventilador 14-70 Huncionamiento con inversor sobrecarg. 14-60 Funcionamiento sobrecarg. 14-60 Funcionamiento sobrecarg. 14-60 Funcionamiento sobrecarg. 15-00 Horas de funcionamiento 15-01 Horas de funcionamiento 15-02 Contador kWh 15-03 Sobretemperat. 15-04 Sobretemperat. 15-05 Sobretemperat. 15-06 Reiniciar contador KWh 15-06 Reiniciar contador de horas funcionam.
me t	Outos servicios Ethernet 14-23 Outros servicios Ethernet 14-25 Servicio FITTP 14-28 Servicio SMTP 14-28 Puerto de canal de zócalo transparente 14-29 14-31 Servicios Ethernet avanzados 14-31 Cruce automático 14-31 Vigilante IGMP 14-44 Long, de cable errónea 14-44 Protección transmisión múltiple 14-44 Filtro transmisión múltiple 14-44 Filtro transmisión múltiple 14-43 Config. puerto 14-43 Config. puerto 14-43 Config. puerto 14-43 Config. puerto 14-5 Config. puerto 14-5 Config. puerto 14-5 Modo Controlador SL 14-5 Evento arranque 14-5 Revento arranque 14-6 Comparadores de medios 14-6 Comparador comparador 14-6 Valor comparador 14-6 Valor comparador 14-6 Tempors. 14-0
11-99 11-99 12-00 12-00 12-04 12-05 12-06 12-09 12-11 12-13 12-13	12.88 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 12.89 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90 13.90
Selección inercia Selección freno CC Selec. arranque Selec. sentido inverso Selec. ajuste Selec. referencia interna Diagnóstico puerto FC Contador mensajes de bus Contador errores de esclavo Contador errores de esclavo Contador errores de esclavo Contador errores de esclavo Veloc. fija / realim. Veloc Bus Jog 1 Veloc Bus Jog 2 Realim. de bus 1 Realim. de bus 3	Config. escritura PCD Config. lectura PCD Dirección de nodo Selección de telegrama Parám. para señales Editar parámetros Control de proceso Contador mensajes de fallo Código de fallo Número de fallo Cóntador situación fallo Cód. de advert. Profibus Veloc. Transmision Identificación dispositivo Número perfil Profibus Cód. control 1 Cód. estado 1 Ajuste de programación Grabar valores de datos Reiniciar unidad Identificación DO Parámetros definidos (1) Parámetros definidos (3) Parámetros definidos (4) Parámetros definidos (5) Parámetros cambiados (1) Parámetros cambiados (2) Parámetros cambiados (3) Parámetros cambiados (4) Parámetros cambiados (5) Contador revisión de Profibus * LonWorks * Acceso parám. Acceso I Grabar valores de datos * Acceso parám. Acceso I Grabar valores de datos * Acceso parám. Acceso I Grabar valores de datos I Grabar valores de datos I Grabar valores de datos
	9-15 9-16 9-18 9-23 9-24 9-24 9-54 9-64 9-65 9-67 9-68 9-71 9-72 9-89 9-71 9-72 9-89 9-81 9-82 9-94 9-97 9-97 9-97 9-97 9-97 9-97 9-97
	6-71 Terminal X45/1 Escala main. 6-72 Terminal X45/1 Escala main. 6-73 Terminal X45/1 Control bus salida 6-74 T. X45/1 Tiempo lim. sal. predet. 6-88 Sailda analógica X45/3 Sailda 6-81 Terminal X45/3 Escala min. 6-82 Terminal X45/3 Escala min. 6-83 Terminal X45/3 Escala min. 6-84 Terminal X45/3 Escala min. 6-85 Terminal X45/3 Control bus de salida 6-84 Terminal X45/3 Control bus de salida 7 T. X45/3 Tempo lim. sal. predet. 8-8-9 Fuerte de control 8-01 Valor de tiempo limite ctrl. 8-05 Función tiempo limite ctrl. 8-06 Reiniciar tiempo limite ctrl. 8-07 Accionador diagnóstico 8-18 Código de estado configurable STW 8-10 Trama control 8-10 Grabar valores de datos 8-11 Grabar valores de datos 8-12 Ajuste puerto FC 8-30 Protocolo 8-31 Dirección 8-31 Protocolo 8-32 Petardo respuesta mín. 8-36 Retardo respuesta mín. 8-36 Retardo respuesta mín. 8-37 Retardo máximo intercarac. 8-4 Ajuste avanz. de protocolo 8-37 Retardo máximo intercarac. 8-4 Ajuste avanz. de protocolo 8-37 Retardo respuesta máx. 8-38 Retardo respuesta máx. 8-39 Protocolo de telegrama Config. escritura PCD 8-40 Config. escritura PCD 8-41 Config. escritura PCD 8-42 Config. escritura PCD 8-43 Orden de transacción refuerzo 8-44 Estado transacción refuerzo 8-45 Digital/bus 8-54 Digital/bus
6-44 6-44 6-45 6-47 6-53 6-53 6-65 6-64 6-64 6-64 6-64 6-64 6-64 6-64	6-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7-7



Apéndice A: parámetros	Manual de funcionamiento
Valor anul. tiempo mínimo de func. Compensac. caudal Compensac. caudal Aproximación curva cuadrada-lineal Cálculo punto de trabajo Velocidad sin caudal [RPM] Velocidad punto diseño [RPM] Velocidad punto diseño [RZ] Velocidad nominal Caudal en punto de diseño Caudal a velocidad nominal Fresión a velocidad nominal Fresión a velocidad a velocidad a velocidad a velocidad a velocidad a velocidad servicidad essettiv. Acción desactiv. Repetición Previo	Elemento de mantenim. Acción de mantenim. Acción de mantenim. Base tiempo mantenim. Fecha y hora mantenim. Fecha y hora mantenim. Fecha y hora mantenim. Registro energía Resolución registro energía Inicio período Registro energía Resistro energía Resistro energía Resistro energía Resistro energía Resistro energía Rejistro energía Contador de recuperación Factor referencia potencia Coste energético Ahorro Ahorro Ahorro Ahorro Ahorro energético Ahorro energético Ahorro energético Ahorro energético Ahorro energético Ahorro Anorro energético Ahorro Anorro energético Ahorro Ahorro Ahorro Anorro energético Ahorro Aho
22-79 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-8* 22-9* 23-0* 23-0* 23-0*	23-10 23-17
21-54 Fuente realim, 3 Ext. 21-55 Consigna 3 Ext. 21-56 Ext. 3 PID Conversion 21-57 Referencia 3 Ext. [Unidad] 21-58 Realim, 3 Ext. [Unidad] 21-58 Realim, 3 Ext. [Unidad] 21-58 Realim, 3 Ext. [Unidad] 21-58 PID CL 3 ext. 21-6* PID CL 3 ext. 21-6* PID CL 3 ext. 21-6* Irempo integral 3 Ext. 21-67 Tempo integral 3 Ext. 21-67 Tempo integral 3 Ext. 21-68 Tiempo differencial 3 Ext. 21-69 Limite ganancia dif. 3 ext. 21-78 Ext. Feedb. Adv. Conversion 21-79 Refrigerance 21-71 Refriger. def. por usuario A1 21-72 Refriger. def. por usuario A2 21-73 Refriger. def. por usuario A3 22-0* Varios 22-0* Varios 22-0* Varios 22-2* Varios 22-2* Detección falta de caudal	22-20 Ajuste auto baja potencia 22-21 Detección baja potencia 22-22 Detección baja potencia 22-23 Eunción falta de caudal 22-24 Retardo falta de caudal 22-26 Función bomba seca 22-27 Retardo bomba seca 22-38 Función bomba seca 22-39 Potencia falta de caudal 22-30 Potencia falta de caudal 22-31 Factor corrección potencia 22-32 Veloc. baja [RPM] 22-33 Veloc. baja [RPM] 22-34 Potencia veloc. baja [RW] 22-35 Potencia veloc. calta [RPM] 22-36 Veloc. alta [RPM] 22-37 Veloc. alta [RPM] 22-38 Potencia veloc. alta [CV] 22-39 Potencia veloc. alta [CV] 22-37 Veloc. calta [RPM] 22-39 Potencia veloc. alta [CV] 22-37 Potencia veloc. alta [CV] 22-38 Potencia veloc. alta [CV] 22-39 Potencia veloc. alta [CV] 22-37 Feloc. ceinicio [Hz] 22-40 Tempo reposo mín. 22-41 Tiempo reposo mín. 22-45 Refuerzo de consigna 22-46 Tiempo refuerzo máx. 22-56 Func. fin de curva 22-57 Retardo fin de curva 22-50 Func. correa rota 22-60 Func. correa rota 22-61 Par correa rota 22-63 Petercción cido corto 22-78 Protección cido corto 22-78 Intervalo entre arranques 22-77 Tiempo ejecución mín. 22-78 Anul. tiempo mínimo de func.
20-79 Autoajuste PID 20-8* Ajustes básicos PID 20-81 Ctrl. normal/inverso de PID 20-82 Veloc. arranque PID [RPM] 20-83 Veloc. arranque PID [RPM] 20-84 Ancho banda En Referencia 20-8* Controlador PID 20-91 Saturación de PID 20-93 Ganancia proporc. PID 20-95 Tiempo integral PID 20-95 Tiempo diferencial PID 20-96 Límite ganancia dif. PID 20-96 Límite ganancia dif. PID 20-96 Límite ganancia dif. PID 20-97 Tiempo de lazo cerrado ext. 21-07 Configuración auto. PID ext. 21-08 Nivel mínimo de realim. 21-09 Autoajuste PID 21-09 Autoajuste PID 21-1* Ref./Realim. CL 1 ext.	21-10 Ref./Unidad realim. 1 Ext. 21-11 Referencia minima 1 Ext. 21-12 Referencia maxima 1 Ext. 21-13 Fuente referencia 1 Ext. 21-14 Fuente referencia 1 Ext. 21-15 Consigna 1 Ext. 21-16 Ext. 1 PID Conversion 21-16 Realim. 1 Ext. [Unidad] 21-18 Realim. 1 Ext. [Unidad] 21-19 Salida 1 Ext. [96] 21-20 Control normal/inverso 1 Ext. 21-20 Control normal/inverso 1 Ext. 21-21 Ganancia proporcional 1 Ext. 21-22 Tiempo integral 1 Ext. 21-23 Tiempo integral 1 Ext. 21-24 Limite aganancia dif. 1 ext. 21-35 Ref./Realim. CL 2 ext. 21-36 Ref./Unidad realim. 2 Ext. 21-37 Referencia minima 2 Ext. 21-38 Referencia minima 2 Ext. 21-39 Referencia minima 2 Ext. 21-35 Consigna 2 Ext. 21-35 Consigna 2 Ext. 21-36 Ref./Unidad] 21-37 Referencia 2 Ext. [Unidad] 21-38 Realim. 2 Ext. [Unidad] 21-39 Salida 2 Ext. [96] 21-39 Salida 2 Ext. [96] 21-39 Salida 2 Ext. [97] 21-44 Imite ganancia dif. 2 ext. 21-40 Control normal/inverso 2 Ext. 21-41 Ganancia proporcional 2 Ext. 21-42 Tiempo integral 2 Ext. 21-43 Tiempo differencial 2 Ext. 21-45 Ref./Realim. CL 3 ext. 21-56 Ref./Unidad realim. 3 Ext. 21-57 Referencia minima 3 Ext. 21-57 Referencia minima 3 Ext. 21-53 Referencia minima 3 Ext. 21-54 Referencia minima 3 Ext. 21-55 Referencia 2 Ext. 21-56 Ref./Unidad realim. 2 Ext. 21-57 Referencia minima 3 Ext.
16-85 Puerto FC CTW 1 16-86 Puerto FC REF 1 16-9* Lect. datos diagn. 16-90 Alarm Word 2 16-91 Alarm Word 2 16-92 Warning Word 2 16-94 Cod. estado amp 16-95 Codigo de estado ampl. 2 16-95 Codigo de estado ampl. 2 16-96 Cod. de mantenimiento 16-99 Codigo de estado ampl. 3 18-** Info y lect. de datos 18-0* Reg. mantenimiento: Elemento 18-0* Reg. mantenimiento: Acción 18-0* Reg. mantenimiento: Acción 18-0* Reg. mantenimiento: Fecha y hora 18-0* Reg. mantenimiento: Fecha y hora 18-3* Entrs. y salidas 18-3* Entrs. analóg. X42/3 18-32 Entr. analóg. X42/3	18-33 Sal. analóg, X42/7 [V] 18-34 Sal. analóg, X42/9 [V] 18-35 Sal. analóg, X42/9 [V] 18-66 Digital Input 2 20-0* Gonv. frec. hzo cer. 20-00 Guente realim. 1 20-01 Conversión realim. 2 20-02 Unidad fuente realim. 2 20-04 Conversión realim. 2 20-05 Fuente realim. 3 20-06 Fuente realim. 3 20-07 Conversión realim. 3 20-08 Unidad fuente realim. 3 20-09 Fuente realim. 3 20-00 Fuente calim. 3 20-00 Fuente realim. 3 20-00 Fuente consigna 2 20-23 Referencia/Unidad Realimentación 20-23 Valor de consigna 3 20-23 Valor de consigna 3 20-25 Tipo de consigna 3 20-3 Refriger. def. por usuario A3 20-4 Termostato/presostato 20-4 Valor de arranque 20-7 Autoajuste PID 20-7 Autoajuste PID 20-7 Autoajuste PID 20-7 Modo Configuración 20-7 Modo Configuración 20-7 Nivel máximo de realim. 20-74 Nivel máximo de realim.
16-03 Cód. estado 16-05 Valor real princ. [%] 16-09 Lectura personalizada 16-1* Estado motor 16-10 Potencia [kW] 16-11 Potencia [kW] 16-12 Tensión motor 16-13 Frecuencia 16-14 Intensidad motor 16-15 Frecuencia [%] 16-16 Par [NM] 16-17 Velocidad [RPM] 16-17 Velocidad [RPM] 16-18 Térmico motor 16-24 Calibrated Stator Resistance 16-3* Est. comv. frec. 16-30 Tensión Bus CC 16-31 Energía freno / s 16-32 Energía freno / s 16-35 Térmico inversor	16-36 Int. Nom. Inv. 16-37 Estado curlador SI. 16-39 Temp. tarjeta control 16-40 Buffer de registro lleno. 16-40 Buffer de registro lleno. 16-41 Linea estado inf. LCP 16-49 Origen del fallo de intensidad 16-58 Refierencia externa 16-50 Referencia externa 16-50 Referencia Digi pot 16-55 Realim. 1 [Unidad] 16-55 Realim. 2 [Unidad] 16-56 Realim. 3 [Unidad] 16-56 Realim. 3 [Unidad] 16-56 Entrada digital 16-60 Entrada digital 16-61 Terminal 53 ajuste conex. 16-62 Entrada analògica 53 16-63 Entrada analògica 54 16-65 Salida analògica 42 [mA] 16-65 Salida analògica 42 [mA] 16-65 Salida pulsos #29 [Hz] 16-65 Salida pulsos \$29 [Hz] 16-70 Salida pulsos 29# [Hz] 16-71 Salida pulsos 29# [Hz] 16-72 Contador A 16-75 Entr. analòg. X30/11 16-75 Entr. analòg. X30/12 16-75 Salida analògica X45/7 [mA] 16-76 Salida analògica X45/7 [mA] 16-78 Salida analògica X45/7 [mA] 16-78 Salida analògica X45/7 [mA] 16-78 Salida analògica X65/8 [mA] 16-78 Salida analògica X65/8 [mA] 16-88 Bus campo y puerto FC 16-80 Bus campo CTW 1 16-84 Bus campo Polecio comun. STW





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	100	75	74	70	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
de																		
conv.																		
Factor	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
de																		
conv.																		

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

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Туре
0-0* Ajuste	es 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* Opera	c. 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
	Lectura de datos: Ajustes						
0-13	relacionados	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
	Lectura de datos: Editar ajustes /						
0-14	canal	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Int32
0-2* Displa	y 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* Teclad	lo 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* Copia	r/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* Contra	aseña						
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
	Acceso al menú rápido sin						
0-66	contraseña	[0] Sólo lectura	1 set-up		TRUE	-	Uint8

9.3.3 5-** E/S digital

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Туре
5-0* Mode	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	х	TRUE	-	Uint8
5-02 Terminal 29 modo E/S [0] Entrada 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





Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302	Change	Conver-	Type
				only	during	sion	
					operation	index	
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* Salida	as 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	х	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

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Туре
8-0* Ajust	es 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* Ajust	e 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* Digita	al/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



9.3.5 14-** Func. especiales

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Type
14-2* Rese	et desconex.	•					
14-20	Modo reset	[0] Reset manual	All set-ups		TRUE	-	Uint8
	Tiempo de rearranque						
14-21	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* Amb	piente	•					
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

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Type
15-0* Date	os 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* Ajus	tes 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* Regi	stro 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* Regi	stro de fallos	•					
	Registro de fallos: Código de						
15-30	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* Iden	tific. 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]



Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302	Change	Conver-	Туре
				only	during	sion	
					operation	index	
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* Iden	tific. 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]
	Versión SW de opción en ranura						
15-71	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]
	Versión SW de opción en ranura						
15-73	В	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 CO	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-76	Opción en ranura C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[30]
15-77	Versión SW opción en ranura C1	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	VisStr[20]
15-9* Info	m. parámetro						
15-92	Parámetros definidos	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-93	Parámetros modificados	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
15-98	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	Uint16

9.3.7 16-** Lecturas de datos

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Type
16-0* Esta	do 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* Esta	do de AF	•					
16-30	Tensión de bus CC	0 V	All set-ups		FALSE	0	Uint16
16-34	Temp. disipador	0 ℃	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-35	Térmico inversor	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint8
16-36	Corr. nom. del inv.	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-37	Corr. máx. del inv.	ExpressionLimit	All set-ups		FALSE	-2	Uint32
16-39	Temp. tarjeta de control	0 ℃	All set-ups		FALSE	100	Uint8
16-40	Buffer de registro lleno	[0] No	All set-ups		TRUE	-	Uint8
16-49	Origen del fallo de intensidad	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint8
16-6* Entr	adas y salidas						
16-60	Entrada digital	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
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* Field	lb. 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

a



Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Type
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	Uint32
16-91	Código de alarma 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-92	Código de advertencia	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-93	Código de advertencia 2	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32
16-94	Código de estado ext.	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint32

9.3.8 300-** Ajustes de AF

AVISO!

Excepto por el *parámetro 300-10 Active Filter Nominal Voltage*, no se recomienda modificar los ajustes en este grupo de parámetros.

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302	Change	Conver-	Type
				only	during	sion	
					operation	index	
300-0* Aju	stes generales						
	Modo de cancelación de						
300-00	armónicos	[0] General	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-01	Prioridad de compensación	[0] Armónicos	All set-ups		TRUE	-	Uint8
300-1* Aju	stes de red						
300-10	Tensión nominal del filtro activo	ExpressionLimit	2 set-ups		FALSE	0	Uint32
300-2* Aju	stes 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
		[1] Intensidad de					
300-26	Ubicación del CT	carga	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
300-29	Iniciar detección CT automática	[0] Off	All set-ups		FALSE	-	Uint8
300-3* Cor	npensación	•					
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

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302 only	Change during operation	Conver- sion index	Type
301-0* Inte	ens. 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* Rer	dim. 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* Esta	ado de red						



Apéndice A: parámetros

Manual de funcionamiento

Par. No. #	Parameter description	Default value	4-set-up	FC 302	Change	Conver-	Type
				only	during	sion index	
					operation		
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
ILÍM	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
IVLT,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
RPM	Revoluciones por minuto
T _{LíM.}	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.







1	:
ına	ıce

Α		
Abreviatura	1	14
Adaptación automática del motor	50,	61
Advertencia		68
Aislamiento del ruido		53
Ajuste	55,	62
Ajuste final y prueba		49
Ajustes predeterminados	57, 1	07
AMA	50, 70,	74
AMA correcto		50
AMA fallido		50
Análisis de series de Fourier		15
Anclaje		25
Apantallamiento, cable		37
Armónicos		
Análisis		
de tensión		
Distorsión armónica		
Prevención de sobrecarga		
Arrancador manual del motor		
Arranque		
Arranque/parada por pulsos		
Auto on	50,	02
В		
Baja tensión		17
- · ,		
C		
Cable		
apantalladode motor		
Cableado		
Longitud del cable, sección transversal		
Cable apantallado/blindado		41
Cable de conexión a tierra	37,	53
Cableado		15
Calentador		51
Características de par		93
CEM		53
Certificación		15
Circuito intermedio		69
Cojinete NDE		40
Comando de arranque/parada		65
Compensación de corriente reactiva		98
Comunicación serie	56, 68,	96

Condensador de filtro	. 38
Condensador RFI	38
Conducto	. 53
Conexión a tierra	, 53
Conexión del bus de campo	. 42
Conexión eléctrica	36
Conexión paralela del motor	. 47
Control	
Acceso a los terminales de control	
Cableado de control	
Rendimiento de la tarjeta de control	
Tarjeta de control	
Tarjeta de control, comunicación serie RS485	
Tarjeta de control, salida de 24 V CC56 Terminal de control	
Control local	
Convención	
Corriente de fuga (>3,5 mA)	. 38
Cortocircuito Proporción de cortocircuito	16
Cortocircuito	
	. /
Current Intensidad de salida	. 70
Intensidad nominal	
D	
Daños de transporte	. 2
Daños de transporte Definición	
Definición Desconexión	5
Definición Desconexión Desconexión	5
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión	5 . 65
Definición Desconexión Desconexión	5 . 65
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión	67
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece	5 69 7
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión	5 69 7 . 15
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial Distorsión armónica total	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial Distorsión	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial Distorsión armónica total	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Dispiece Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial Distorsión armónica total	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Dispositivo de corriente diferencial Distorsión armónica total E Ejecutar comando	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión mecánica Disipador Distorsión armónica total E Ejecutar comando Elementos suministrados	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión Dimensión mecánica Disipador Disipador Distorsión armónica total E Ejecutar comando Elementos suministrados Elevación	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión mecánica Disipador Distorsión de corriente diferencial Distorsión armónica total E Ejecutar comando Elementos suministrados Elevación Enlace de CC	
Definición Desconexión Desconexión Desequilibrio de tensión Despiece Dimensión mecánica Disipador Disipador Distorsión armónica total E Ejecutar comando Elementos suministrados Elevación Enlace de CC	



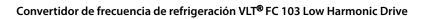
Entradas		Interruptor de terminación de bus	49
Entrada analógica		Interruptor RFI	38
Potencia de entrada		Intervalos de potencia	
Terminal de entrada	•	intervalos de potencia	, 97
Equipo opcional	5, 54	L	
Espacio libre para la refrigeración	53	L	
Estado de la red	97	Lazo abierto	49
Estructura de menú	56	Lazo cerrado	49
		Límite de temperatura	53
F			
		M	
Factor de potencia		Magnetotérmico	ΕΛ
Filtro activo	5	_	
Flujo de aire	22	Marcado CE de conformidad	
Frecuencia de conmutación	37	Marcado de conformidad, CE	15
Frenado	72	MCT 10	55
Freno		Mensaje de estado	68
Cable de freno	39	Mensaje de fallo, filtro activo	80
Chopper de frenado		Menú principal	
Control de freno			
Control de freno mecánico		Menú rápido	
Resistencia de freno		Modo de Estado	68
Freno electromecánico	47	Monitor de resistencia de aislamiento	51
Fuente de alimentación del ventilador externo	40	Montaje	53
Función de protección	96	Motor	
Funcionamiento por inercia remota automática	54	Aislamiento del motor	39
Fusible		Cable de motor	38
		Cableado del motor	
Fusibles	36, 53	Datos del motor	•
		Intensidad del motor	
Н		Intensidad motor	
Hand on	56	Placa de características del motor	
		Potencia del motor	
I		Potencia motor	
Inicialización	-7	Protección contra sobrecarga del motor Protección térmica del motor	
		Salida del motor	
Inicialización manual	57	Termistor	
Instalación	53, 54	Termistor motor	67
Instalación conforme a CEM	36	Velocidad del motor	
Instalación eléctrica	44	Verificación de la rotación del motor	39
Intensidad			
Corriente a plena carga	21	N	
Corriente armónica		NAMUR	51
Corriente fundamental		Nivel de tensión	93
Distorsión de corriente		No conformidad con UL	
Entrada		No conformidad con UL	99
Intensidadde CCde			
de salida		0	
nominal		Opción de bastidor F	51
Interruptor		Opción de comunicación	72
·		Opción de interruptor de freno instalada de fábrica	
Interruptor A53			
Interruptor A54	49	Optimización automática de energía	61
Interruptor de desconexión	53, 54		







		Reinicio 5	5, 58, 68, 71
P		Reinicio automático	55
Panel de control local (LCP)	55	Reinicio de alarma externa	66
Pantalla de estado	68	Relé ELCB	38
Par	35, 70	Rendimiento de la supresión de armónicos	97
Par, terminales	35	Rendimiento de salida (U, V y W)	
Parada de emergencia CEI con relé de seguridad Pilz	51	Reset	
Peligro de conexión a tierra	37	Resolución de problemas	
PELV	67	RS485	
Pérdida de fase	69	Ruido eléctrico	•
Personal cualificado	20		
Placa de características	22	S	
Planificación del lugar de instalación	21	Safe Torque Off	47
Potencia		Salida analógica	
Potencia de entrada	53. 68. 82	Salida de relé	
Potencia de salida		Salidas digitales	
Principio de funcionamiento		Señal analógica	
Programación		Señal de entrada	
Protección		Sistema de control	
Protección de circuito derivado		SmartStart	
Protección de sobrecarga		STO	
Protección de sobreintensidad		310	47
Protección térmica del motor		Т	
		Tablas de fusibles	99
Punto de acoplamiento común	10	Tamaño de cable	
R		Tarjeta de control, comunicación serie USB	
RCD	38	Tecla de funcionamiento	
Realimentación		Tecla de navegación	
Recursos adicionales		Tecla Menú	
Red Conexión de red	40	Tensión alta	
Entrada de red	32	Tensión de alimentación	
Fuente de alimentación Fuente de alimentación de red (L1, L2 y L3)		Tensión de entrada	•
Tensión de red		Terminal con protección mediante fusible de 30 A	
Terminal de red	49	Terminal de control	44
Red de CA	20	Terminales Entrada	69
Red IT	38	Función de terminal	
Reducción de potencia, altitud	98	Terminal 53	
Reference		Terminal 54 Terminal de salida	
Reference	55, 63	Ubicación del terminal	
Referencia analógica de velocidad	63	Termistor	70
Referencia de velocidad 4	19, 62, 63	Tiempo de descarga	20
Referencia de velocidad, analógica	63	Toma de tierra	
Refrigeración	22	Transformadores	, ,
Refrigeración trasera	22	Triángulo	
Registro de alarmas	55		ту
Registro de fallos	55		



Índice



٧

Varios convertidores de frecuencia	. 36
Ventilador	40
Vista inferior	. 25
VVC+	. 61









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

