



Guía de funcionamiento VLT® HVAC Drive FC 102

355-800 kW, tamaños de alojamiento E1h-E4h



Índice

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

6 Puesta en servicio	48
6.1 Instrucciones de seguridad	48
6.2 Conexión de potencia	48
6.3 Menú del LCP	49
6.4 Programación del convertidor	50
6.5 Pruebas previas al arranque del sistema	53
6.6 Arranque del sistema	54
6.7 Ajustes de parámetros	54
7 Ejemplos de configuración del cableado	56
7.1 Cableado para el control de velocidad de lazo abierto	56
7.2 Cableado de arranque/parada	57
7.3 Cableado para el reinicio de alarma externa	59
7.4 Cableado para un termistor del motor	59
7.5 Cableado de regeneración	59
8 Mantenimiento, diagnóstico y resolución de problemas	60
8.1 Mantenimiento y servicio	60
8.2 Panel de acceso a disipador	60
8.3 Mensajes de estado	61
8.4 Tipos de advertencias y alarmas	64
8.5 Lista de Advertencias y Alarmas	65
8.6 Resolución de problemas	76
9 Especificaciones	79
9.1 Datos eléctricos	79
9.2 Fuente de alimentación de red	83
9.3 Salida del motor y datos del motor	83
9.4 Condiciones ambientales	83
9.5 Especificaciones del cable	84
9.6 Entrada/salida de control y datos de control	84
9.7 Fusibles	87
9.8 Dimensiones del alojamiento	89
9.9 Flujo de aire del alojamiento	105
9.10 Clasificaciones de par de las sujeciones	106
10 Anexo	107
10.1 Abreviaturas y convenciones	107
10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos	108
10.3 Estructura de menú de parámetros	108
Índice	114

1 Introducción

1.1 Objetivo de este manual

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

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

VLT® es una marca registrada.

1.2 Recursos adicionales

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

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

Danfoss proporciona publicaciones y manuales complementarios. Consulte www.danfoss.com/en/search/?filter=type%3Adocumentation para ver un listado.

1.3 Versión del manual y del software

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

Versión del manual	Comentarios	Versión de software
MG16O2xx	Se han añadido una advertencia de contactor de salida y otras correcciones.	4.44

Tabla 1.1 Versión del manual y del software

1.4 Homologaciones y certificados



Tabla 1.2 Homologaciones y certificados

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

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

AVISO!

LIMITACIONES IMPUESTAS A LA FRECUENCIA DE SALIDA

A partir de la versión 3.92 del software, la frecuencia de salida del convertidor de frecuencia está limitada a 590 Hz, debido a las normativas de control de exportaciones.

1.4.1 Conformidad con ADN

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

1.5 Eliminación

	No deseche equipos que contienen componentes eléctricos junto con los desperdicios domésticos. Deben recogerse de forma selectiva según la legislación local vigente.
--	---

2

2 Seguridad

2.1 Símbolos de seguridad

En esta guía se han utilizado los siguientes símbolos:

⚠ADVERTENCIA

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

⚠PRECAUCIÓN

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

AVISO!

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

2.2 Personal cualificado

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

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

2.3 Medidas de seguridad

⚠ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

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

⚠ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

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

Para evitar un arranque accidental del motor:

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

⚠️ ADVERTENCIA**TIEMPO DE DESCARGA**

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

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

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DE CORRIENTE DE FUGA**

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

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

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DEL EQUIPO**

El contacto con ejes en movimiento y equipos eléctricos puede provocar lesiones graves o la muerte.

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

⚠️ PRECAUCIÓN**SUPERFICIES CALIENTES**

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

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

⚠️ ADVERTENCIA**PELIGRO DE FALLO INTERNO**

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

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

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

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

3 Vista general de producto

3.1 Uso previsto

El convertidor de frecuencia es un controlador de motor electrónico que convierte la entrada de red de CA en una salida en forma de onda de CA variable. La frecuencia y la tensión de la salida se regulan para controlar la velocidad o el par del motor. El convertidor ha sido diseñado para:

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

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

AVISO!

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

Posible uso indebido

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

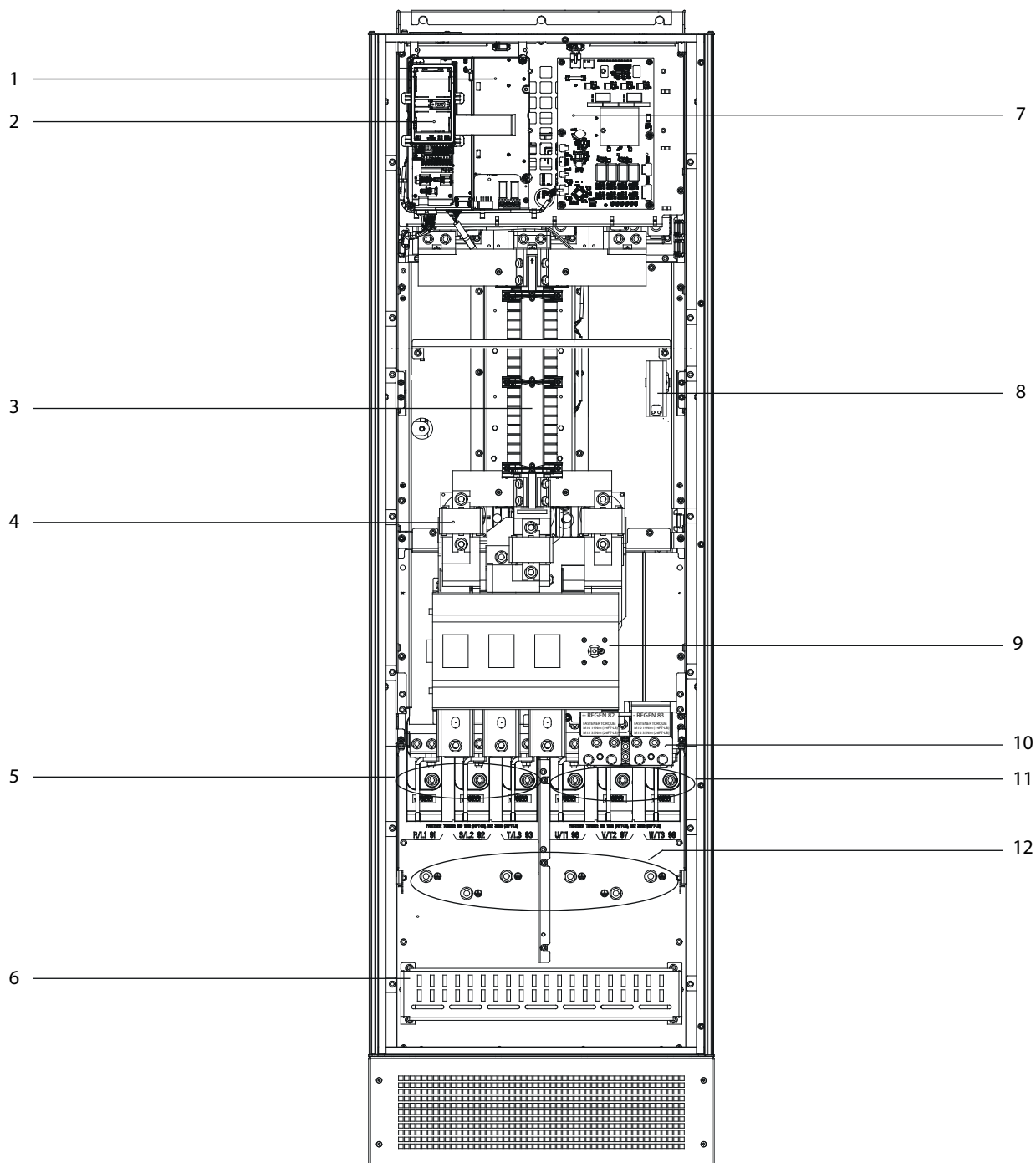
3.2 Potencias de salida, pesos y dimensiones

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

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

Tabla 3.1 Dimensiones y potencias de salida de los alojamientos

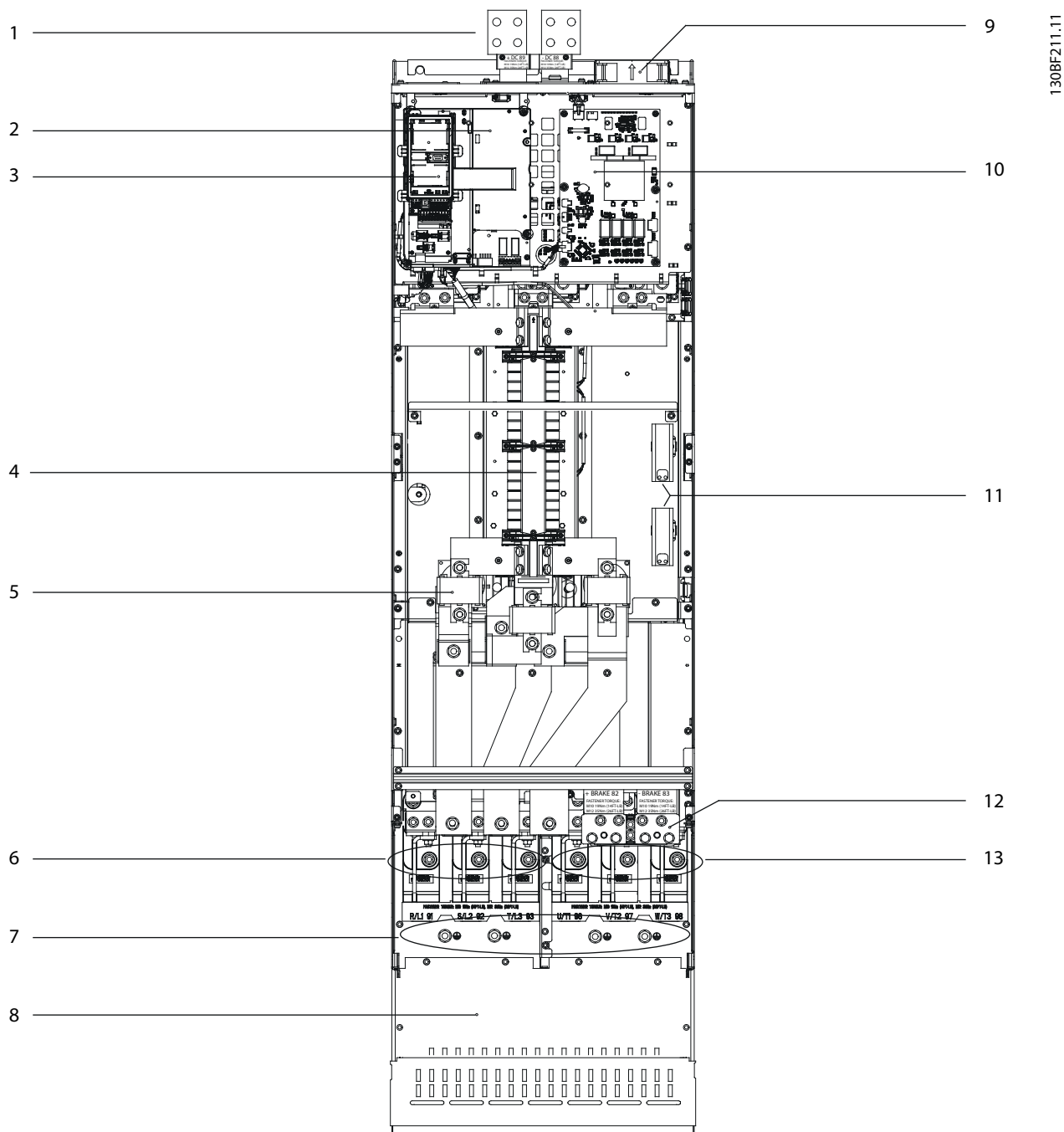
3.3 Vista interior de los alojamientos E1h y E2h



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

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

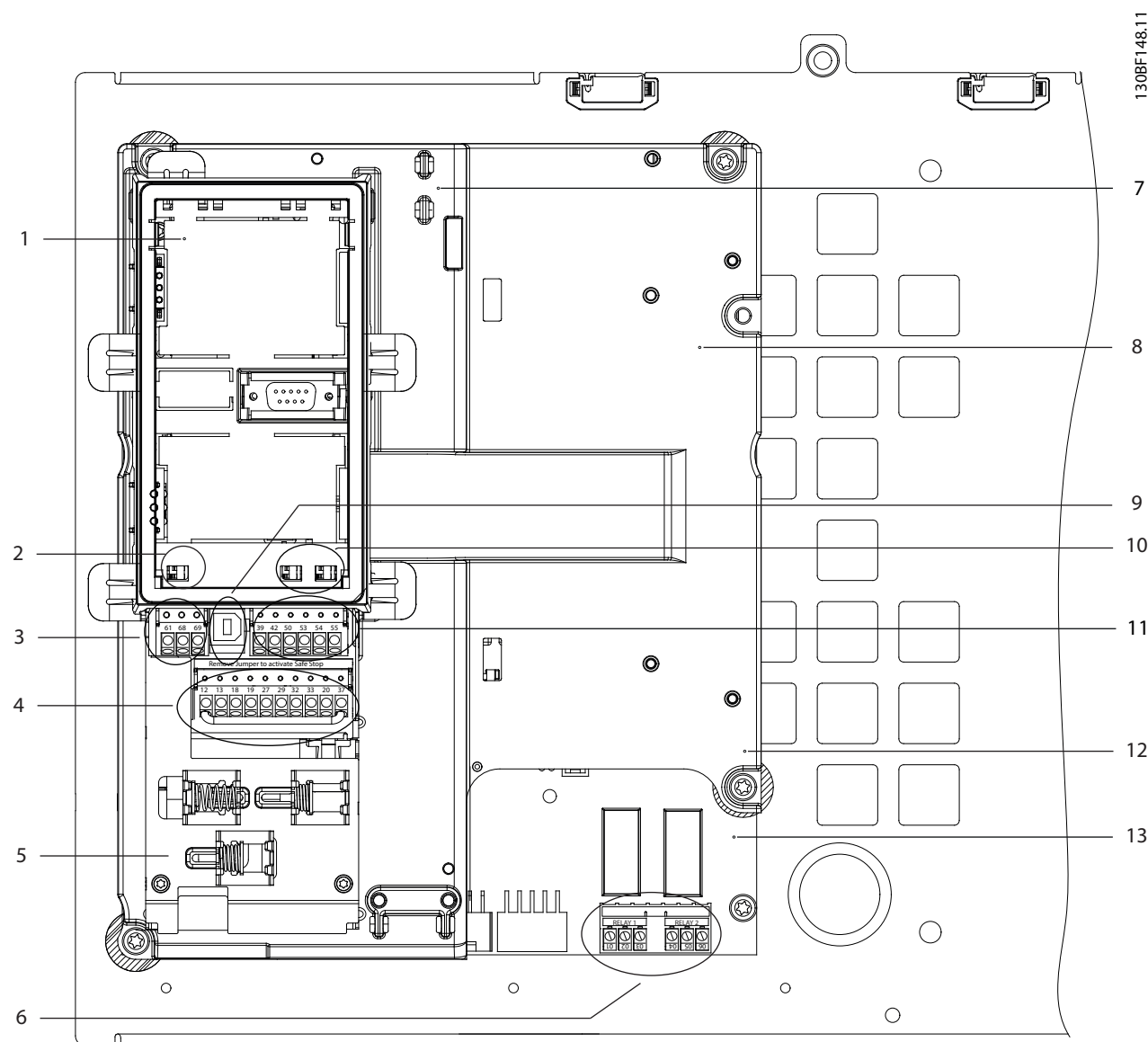
3.4 Vista interior de los alojamientos E3h y E4h



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

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

3.5 Unidad de control



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

Ilustración 3.3 Vista de la unidad de control

3.6 Panel de control local (LCP)

El panel de control local (LCP) es la combinación de la pantalla y el teclado de la parte frontal del convertidor.

El LCP se utiliza para:

- Controlar el convertidor y el motor.
- Acceder a los parámetros del convertidor y programarlo.
- Visualizar los datos de funcionamiento, el estado del convertidor y las advertencias.

Hay disponible un panel numérico de control local (NLCP) como elemento opcional. El NLCP funciona de forma similar al LCP, aunque hay diferencias. Para obtener más detalles sobre cómo usar el NLCP, consulte la *guía de programación* correspondiente.

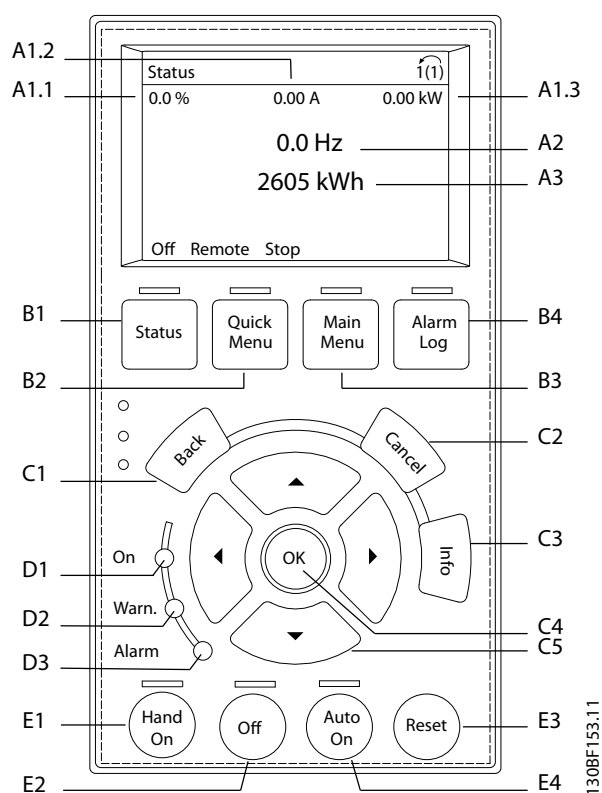


Ilustración 3.4 Panel de control local gráfico (LCP)

A. Área de la pantalla

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

Número	Parámetro	Ajustes predeterminados
A1.1	Parámetro 0-20 Línea de pantalla pequeña 1.1	Referencia %
A1.2	Parámetro 0-21 Línea de pantalla pequeña 1.2	Intensidad del motor [A]
A1.3	Parámetro 0-22 Línea de pantalla pequeña 1.3	Potencia [kW]
A2	Parámetro 0-23 Línea de pantalla grande 2	Frecuencia [Hz]
A3	Parámetro 0-24 Línea de pantalla grande 3	Contador kWh

Tabla 3.2 Área de pantalla del LCP

B. Teclas de menú

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

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

Tabla 3.3 Teclas de menú del LCP

C. Teclas de navegación

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

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

Tabla 3.4 Teclas de navegación del LCP

D. Luces indicadoras

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

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

Tabla 3.5 Luces indicadoras del LCP

E. Teclas de funcionamiento y reinicio

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

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

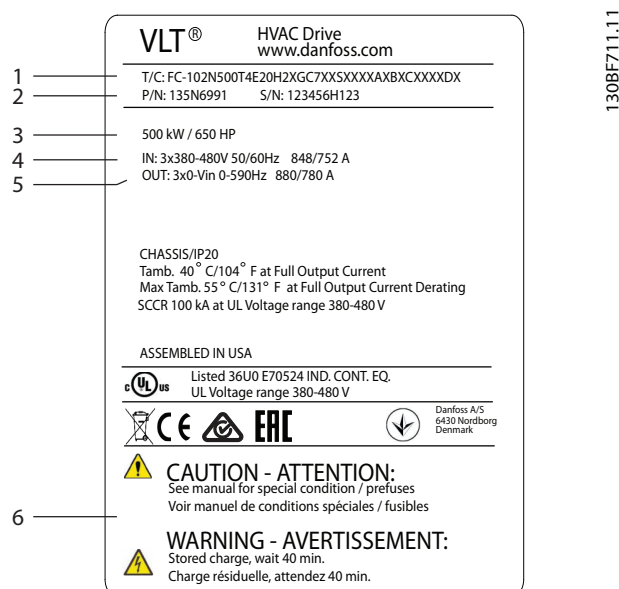
Tabla 3.6 Teclas de funcionamiento y reinicio del LCP

4 Instalación mecánica

4.1 Elementos suministrados

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

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



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

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

AVISO!

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

4.2 Herramientas necesarias

Recepción/descarga

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

Instalación

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

4.3 Almacenamiento

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

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

4.4 Entorno de funcionamiento

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

AVISO!**CONDENSACIÓN**

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

AVISO!**CONDICIONES AMBIENTALES EXTREMAS**

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

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

4.4.1 Gases

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

4.4.2 Polvo

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

Mantenimiento periódico

Cuando el polvo se acumula en los componentes electrónicos, este actúa como una capa aislante. Dicha capa reduce la capacidad de refrigeración de los componentes y su temperatura aumenta. Ese entorno más caliente reduce la vida útil de los componentes electrónicos.

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

Ventiladores de refrigeración

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

4.4.3 Entornos potencialmente explosivos**⚠️ ADVERTENCIA****ATMÓSFERA EXPLOSIVA**

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

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

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

Motores con protección de clase «d»

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

Motores con protección de clase «e»

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

Motores con protección de clase «d/e»

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

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

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

AVISO!

SUPERVISIÓN DEL SENSOR DEL TERMISTOR DEL MOTOR

Los convertidores con la opción VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 cuentan con la certificación PTB para entornos potencialmente explosivos.

4.5 Requisitos de instalación y refrigeración

AVISO!

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

Requisitos de instalación

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

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

Requisitos de refrigeración

- Asegúrese de que exista un espacio libre por encima y por debajo para la refrigeración por aire. Espacio libre requerido: 225 mm (9 in).
- Asegúrese de que exista un caudal de aire suficiente. Consulte el *Tabla 4.1*.

- Tenga en cuenta la reducción de potencia para temperaturas entre 45 °C (113 °F) y 50 °C (122 °F) y una elevación de 1000 m (3300 ft) sobre el nivel del mar. Consulte la *Guía de Diseño* para obtener más detalles.

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

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

AVISO!

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

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

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

Tabla 4.1 Caudal de flujo de aire

4.6 Elevación de la unidad

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

⚠️ ADVERTENCIA

RIESGO DE MUERTE O LESIONES

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

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

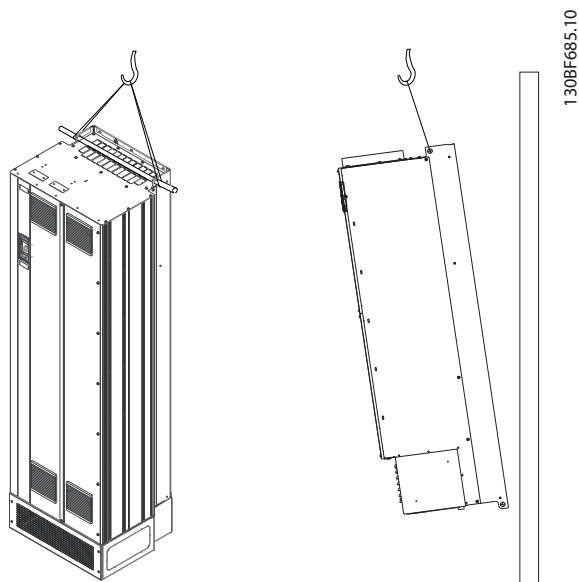


Ilustración 4.2 Método recomendado de elevación

4.7 Instalación mecánica de los alojamientos E1h/E2h

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

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

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

4.7.1 Fijación del pedestal al suelo

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

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

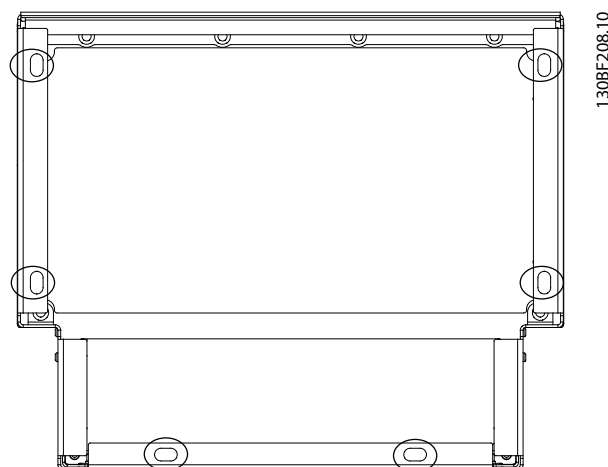


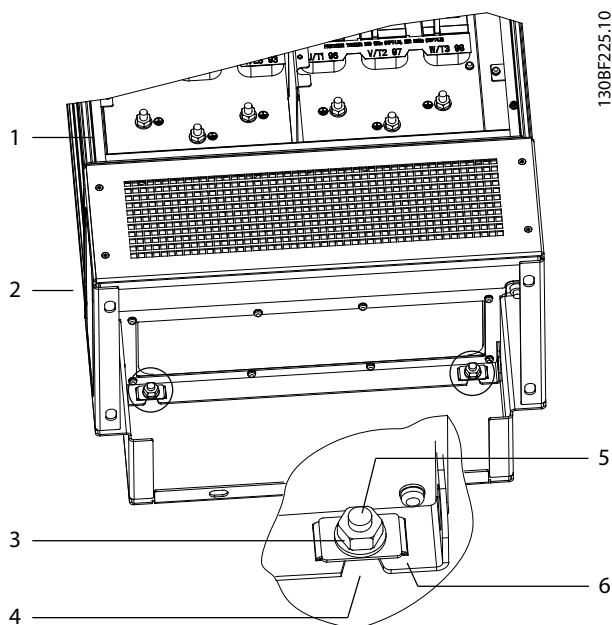
Ilustración 4.3 Puntos de montaje en el suelo del pedestal

4.7.2 Fijación del alojamiento E1h/E2h al pedestal

1. Eleve el convertidor y colóquelo sobre el pedestal. Hay dos pernos en la parte trasera del pedestal que se deslizan en los dos agujeros ranurados situados en la parte posterior del alojamiento. Coloque el convertidor ajustando los pernos hacia arriba o abajo. Fije sin apretar utilizando dos tuercas M10 y bastidores de fijación. Consulte el Ilustración 4.4.
2. Compruebe que haya un espacio libre de 225 mm (9 in) para permitir la salida del aire.
3. Compruebe que no esté obstruida la entrada de aire situada en la parte frontal inferior de la unidad.

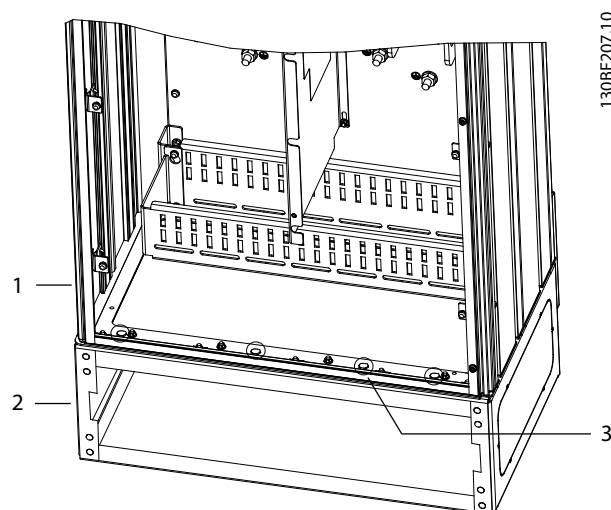
4

4. Fije el alojamiento alrededor de la parte superior del pedestal mediante seis sujeciones M10×30. Consulte la *Ilustración 4.5*. Apriete ligeramente todos los pernos hasta que estén todos instalados.
5. Ajuste firmemente todos los pernos con un par de apriete de 19 Nm (169 in-lb).
6. Apriete las dos tuercas M10 de la parte trasera del alojamiento con un par de apriete de 19 Nm (169 in-lb).



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

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



1	Protección	3	Sujeciones M10×30 (no se muestran los pernos de la esquina trasera)
2	Pedestal	-	-

Ilustración 4.5 Puntos de montaje del alojamiento en el pedestal

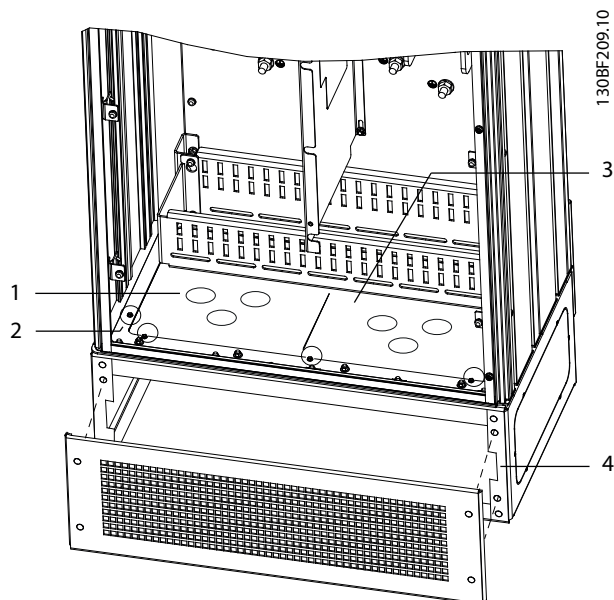
4.7.3 Creación de aberturas para cable

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

Consulte la *Ilustración 4.6* para efectuar los siguientes pasos.

1. Perfore los agujeros de entrada de cables en la placa prensacables mediante un punzón de chapa metálica.
2. Inserte la placa prensacables utilizando uno de los métodos siguientes:
 - 2a Para insertar la placa prensacables en el pedestal, deslícela por la ranura (4) frontal del pedestal.
 - 2b Para insertar la placa prensacables en el alojamiento, inclínala hasta que pueda pasar bajo los soportes ranurados.

3. Alinee los pasadores de la placa prensacables con los agujeros del pedestal y fije la placa con diez tuercas M5 (2).
4. Ajuste cada tuerca con un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).



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

Ilustración 4.6 Instalación de la placa prensacables

4.8 Instalación mecánica de los alojamientos E3h/E4h

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

AVISO!

OPCIÓN DE CARGA COMPARTIDA / REGENERACIÓN

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

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

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

4.8.2 Creación de aberturas para cable

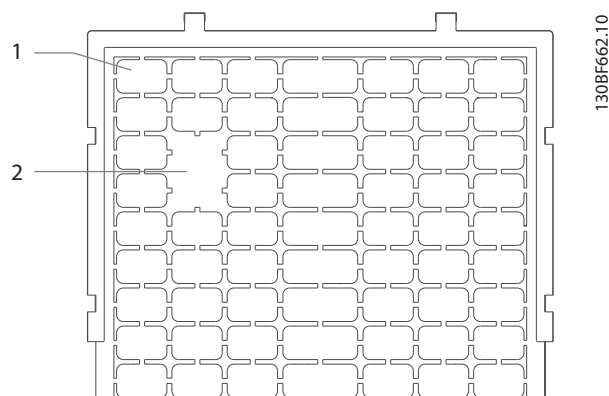
La placa prensacables cubre la parte inferior del alojamiento y debe instalarse para mantener la clasificación de protección IP20/chasis. La placa prensacables consiste en unos recuadros de plástico que pueden cortarse para permitir el acceso de los cables a los terminales. Consulte el Ilustración 4.7.

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

4

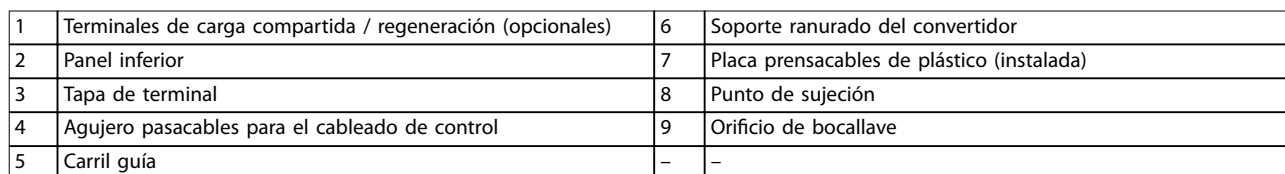
Fije la placa con dos tornillos T25 a un par de apriete de 2,3 Nm (20 in-lb).

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



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

Ilustración 4.7 Placa prensacables de plástico



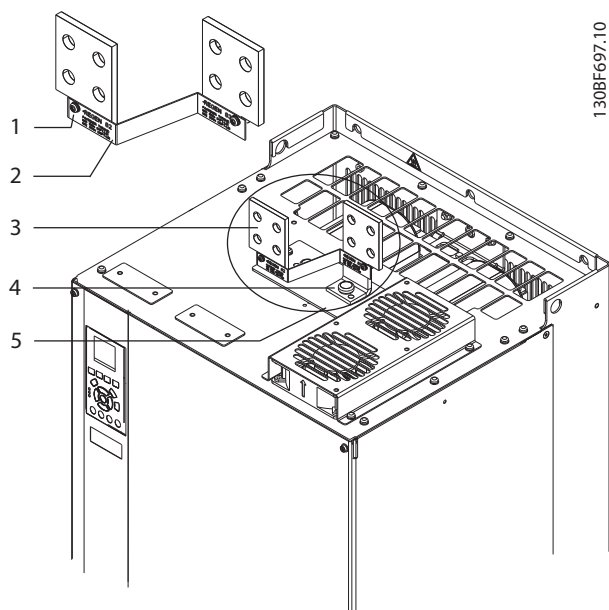
19

4.8.3 Instalación de los terminales de carga compartida / regeneración

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

5. Instale la etiqueta en la parte frontal de los terminales, como se muestra en la *Ilustración 4.9*. Fíjela con dos tornillos M4 a un par de apriete de 1,2 Nm (10 in-lb).

4



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

Ilustración 4.9 Terminales de carga compartida / regeneración

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

5 Instalación eléctrica

5.1 Instrucciones de seguridad

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

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

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

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

⚠️ ADVERTENCIA

RIESGO DE DESCARGA

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

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

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

Protección de sobreintensidad

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

Tipo de cable y clasificaciones

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

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

⚠️ PRECAUCIÓN

DAÑOS MATERIALES

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

5.2 Instalación conforme a CEM

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

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

AVISO!

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

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

- Para el uso con relés, cables de control, interfaz de señales, fieldbus o freno, conecte la pantalla al alojamiento por ambos lados. Si la trayectoria de conexión toma a tierra tiene una alta impedancia o si está bajo tensión, rompa la conexión de la

5

pantalla en un extremo para evitar los lazos de corriente a tierra.

- Devuelva las corrientes a la unidad mediante una placa de montaje metálica. Asegúrese de que la placa de montaje y el chasis del convertidor de frecuencia hagan buen contacto eléctrico a través de los tornillos de montaje.
- Utilice cables apantallados para los cables de salida del motor. Como alternativa, también puede utilizar cables de motor no apantallados dentro de un conducto metálico.

AVISO!

CABLES APANTALLADOS

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

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

AVISO!

INTERFERENCIA DE CEM

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

AVISO!

INSTALACIÓN EN ALTITUDES ELEVADAS

Existe un riesgo de sobretensión. El aislamiento entre los componentes y las piezas esenciales puede resultar insuficiente y no ajustarse a los requisitos de PELV.

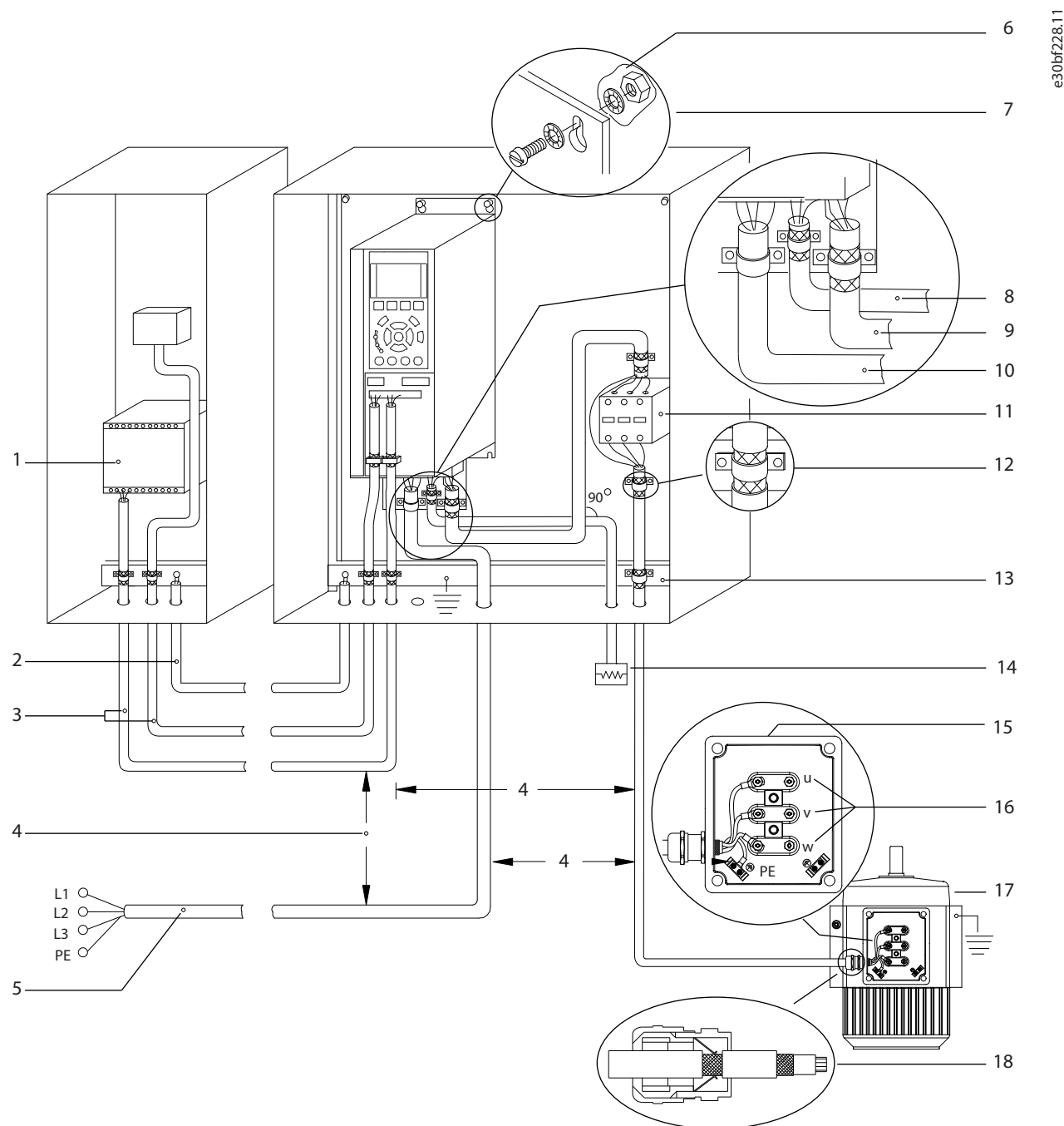
Reduzca el riesgo de sobretensión usando dispositivos de protección externa o aislamiento galvánico.

Para instalaciones situadas a más de 2000 m (6500 ft) de altitud, consulte a Danfoss sobre el cumplimiento de los requisitos de PELV.

AVISO!

CONFORMIDAD CON PELV

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



1	PLC	10	Cable de red (no apantallado)
2	Cable de ecualizador de un mínimo de 16 mm ² (6 AWG)	11	Contactora de salida y opciones similares
3	Cables de control	12	Abrazadera en cable pelado de aislamiento
4	Se requiere un espacio mínimo de 200 mm (7,9 in) entre los cables de control, del motor y de red.	13	Barra conductora de tierra a común. Siga las normativas locales y nacionales para la conexión a tierra de alojamientos.
5	Fuente de alimentación de red	14	Resistencia de frenado
6	Superficie no aislada (sin pintar)	15	Caja metálica
7	Arandelas de estrella	16	Conexión al motor
8	Cable de freno (apantallado)	17	Motor
9	Cable de motor (apantallado)	18	Prensacables CEM

Ilustración 5.1 Ejemplo de instalación correcta en cuanto a CEM

5



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

5.4 Conexión del motor

⚠ ADVERTENCIA

TENSIÓN INDUCIDA

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

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

5

Procedimiento

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

5

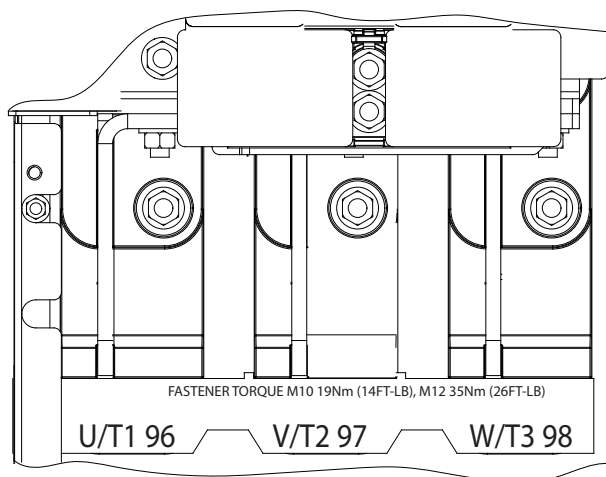
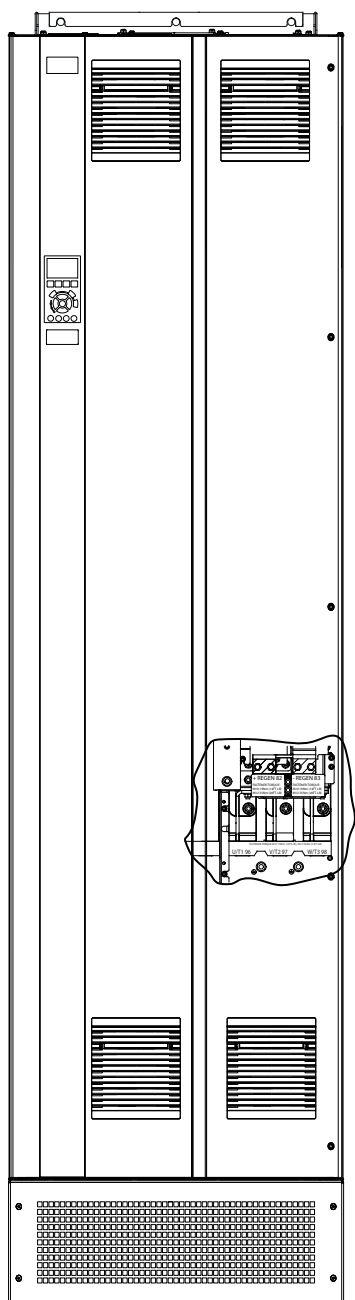


Ilustración 5.3 Terminales del motor de CA (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.5 Conexión de la red de CA

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

Procedimiento

1. Pele una sección del aislamiento del cable exterior.
2. Coloque el cable pelado bajo la abrazadera para establecer una fijación mecánica y un contacto eléctrico entre el apantallamiento de cables y la conexión toma a tierra.
3. Conecte el cable de conexión toma a tierra al terminal de conexión a tierra más cercano, conforme a las instrucciones de conexión a tierra incluidas en el *capítulo 5.6 Conexión toma a tierra*.
4. Conecte el cableado de alimentación de entrada trifásica de CA a los terminales R, S y T (consulte la *Ilustración 5.4*).
5. Apriete los terminales conforme a la información suministrada en el *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.
6. Si la alimentación proviene de una fuente de red aislada (red eléctrica IT o triángulo flotante) o de redes TT/TN-S con toma de tierra (triángulo conectado a tierra), asegúrese de que el *parámetro 14-50 Filtro RFI* esté ajustado en [0] *Desactivado* para evitar daños en el enlace de CC y reducir la corriente capacitiva a tierra.

AVISO!

CONTACTOR DE SALIDA

Danfoss no recomienda utilizar un contactor de salida para convertidores de 525-690 V conectados a una red de alimentación IT.

5

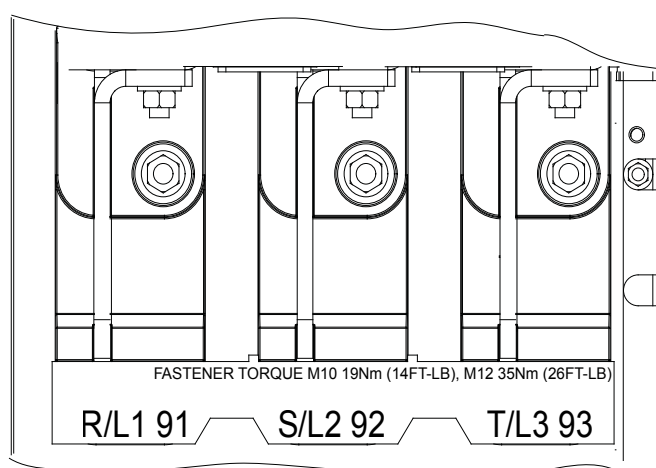
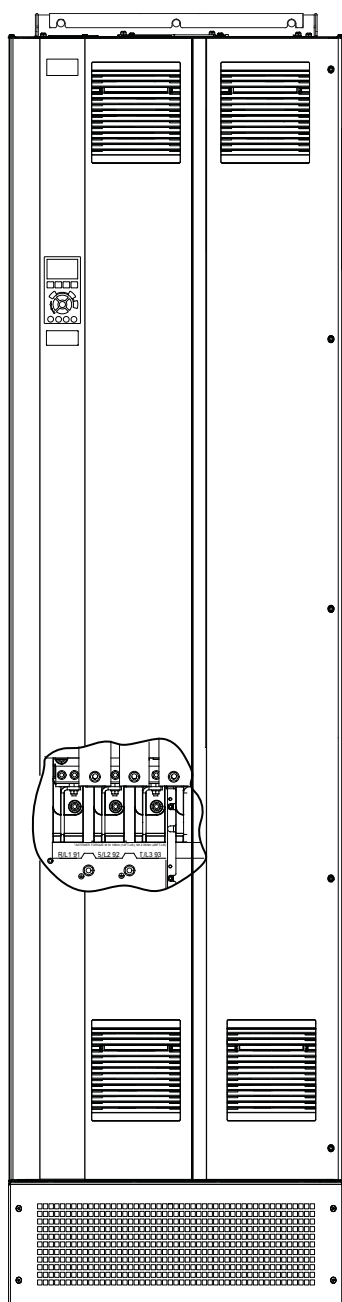


Ilustración 5.4 Terminales de red de CA (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.6 Conexión toma a tierra

⚠️ ADVERTENCIA

PELIGRO DE CORRIENTE DE FUGA

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

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

Para seguridad eléctrica

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

5

Para una instalación conforme a CEM

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

AVISO!

ECUALIZACIÓN POTENCIAL

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

5

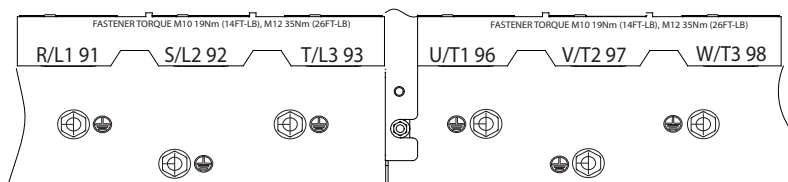
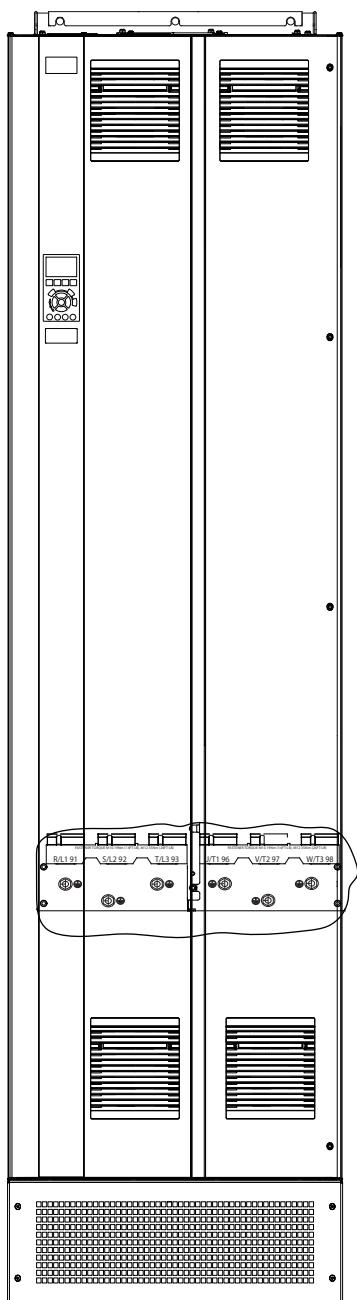
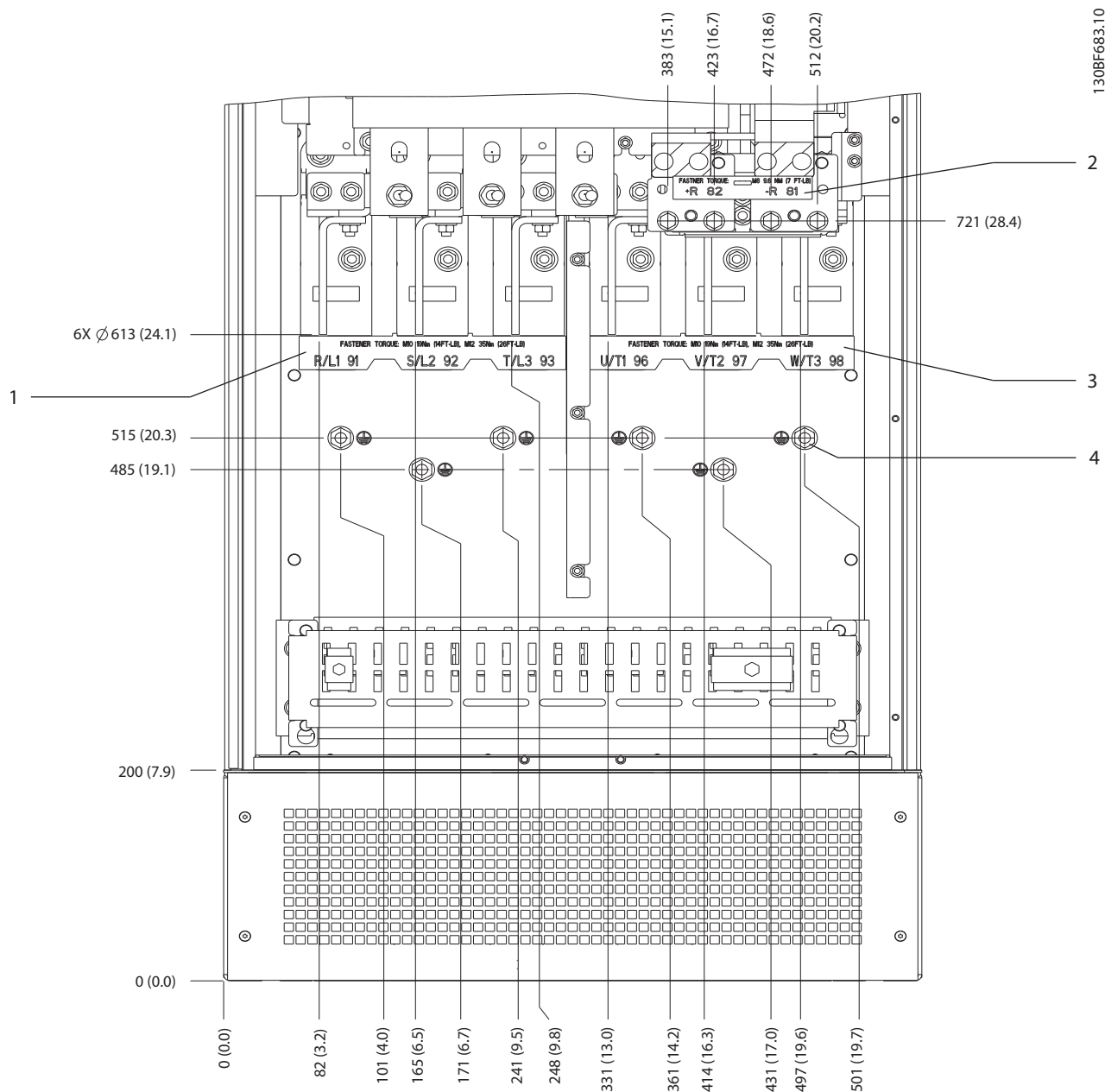


Ilustración 5.5 Terminales de conexión toma a tierra (se muestra el alojamiento E1h). Para obtener una vista detallada de los terminales, consulte el capítulo 5.7 Dimensiones del terminal.

5.7 Dimensiones del terminal

5.7.1 Dimensiones de los terminales del E1h



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

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

5

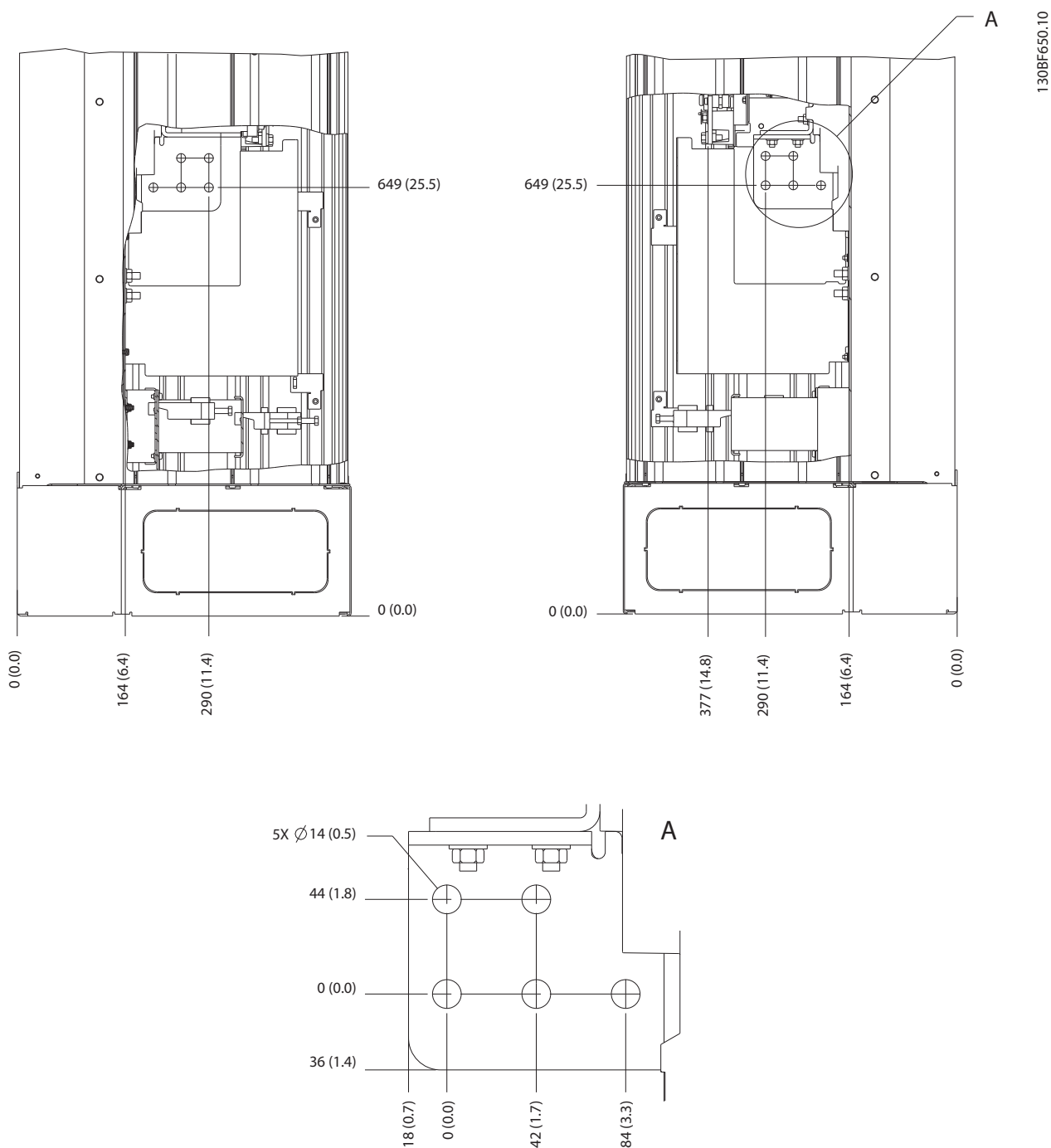
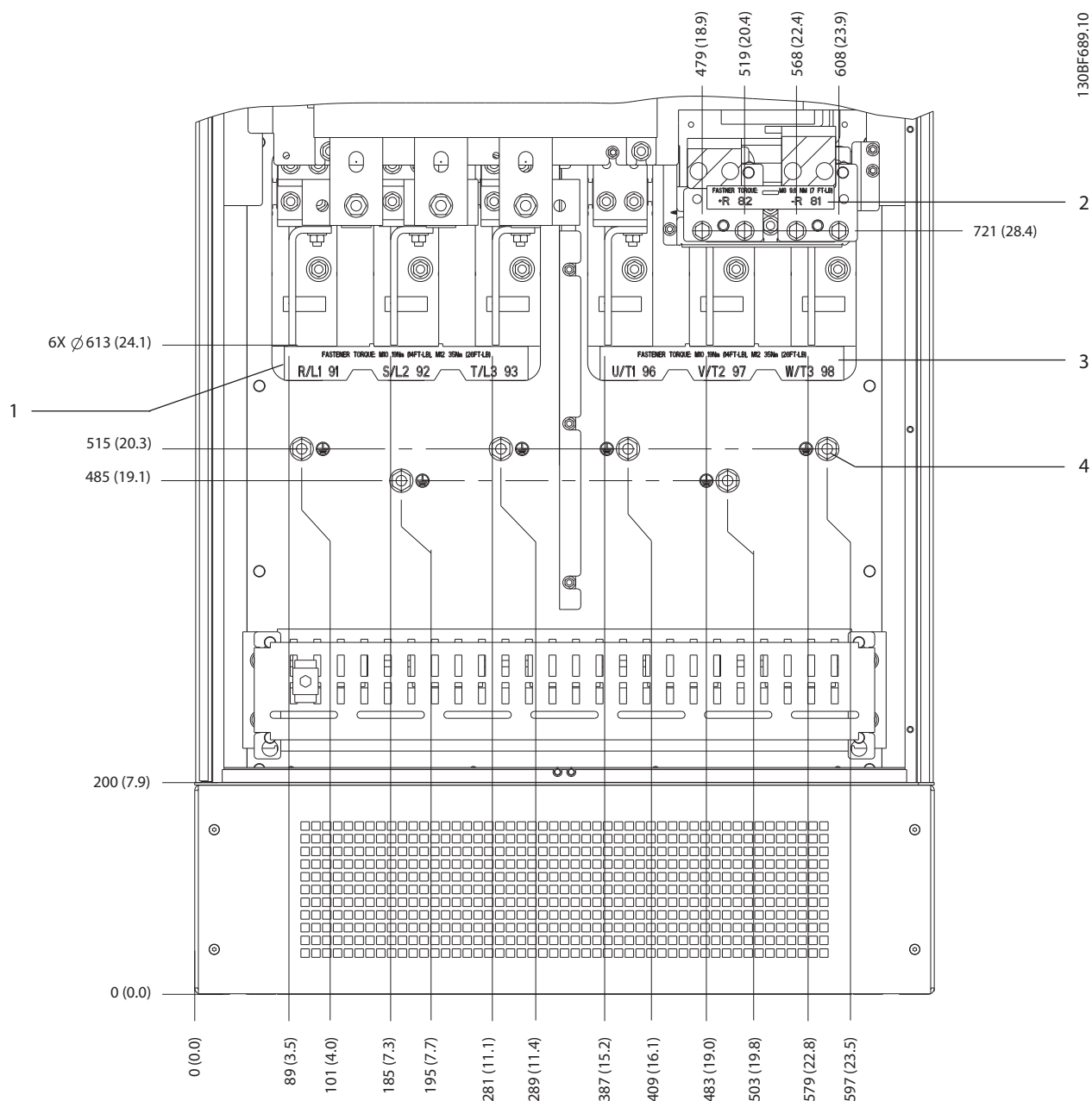


Ilustración 5.7 Dimensiones de los terminales del E1h (vistas laterales)

5.7.2 Dimensiones de los terminales del E2h



5

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

5

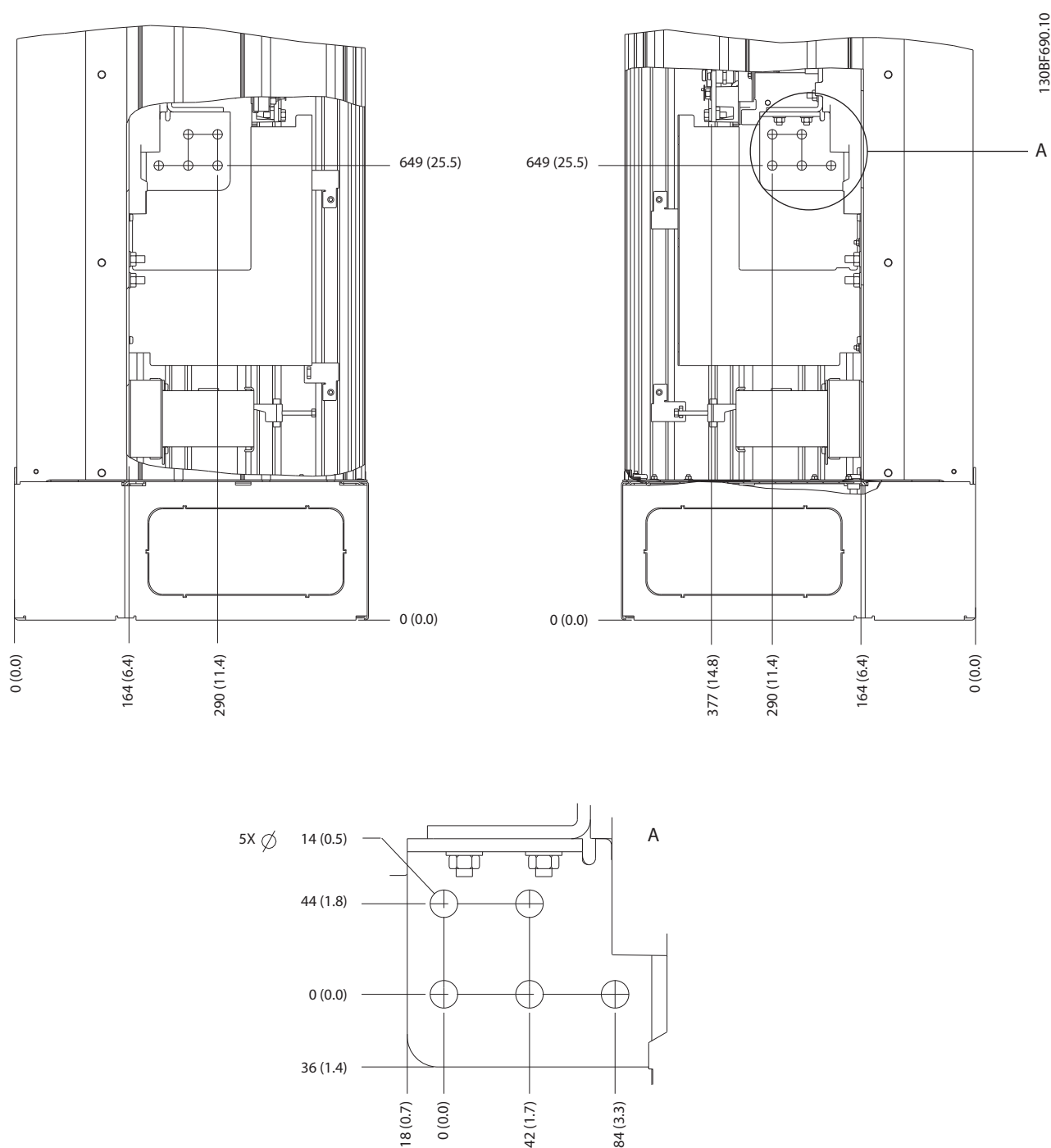
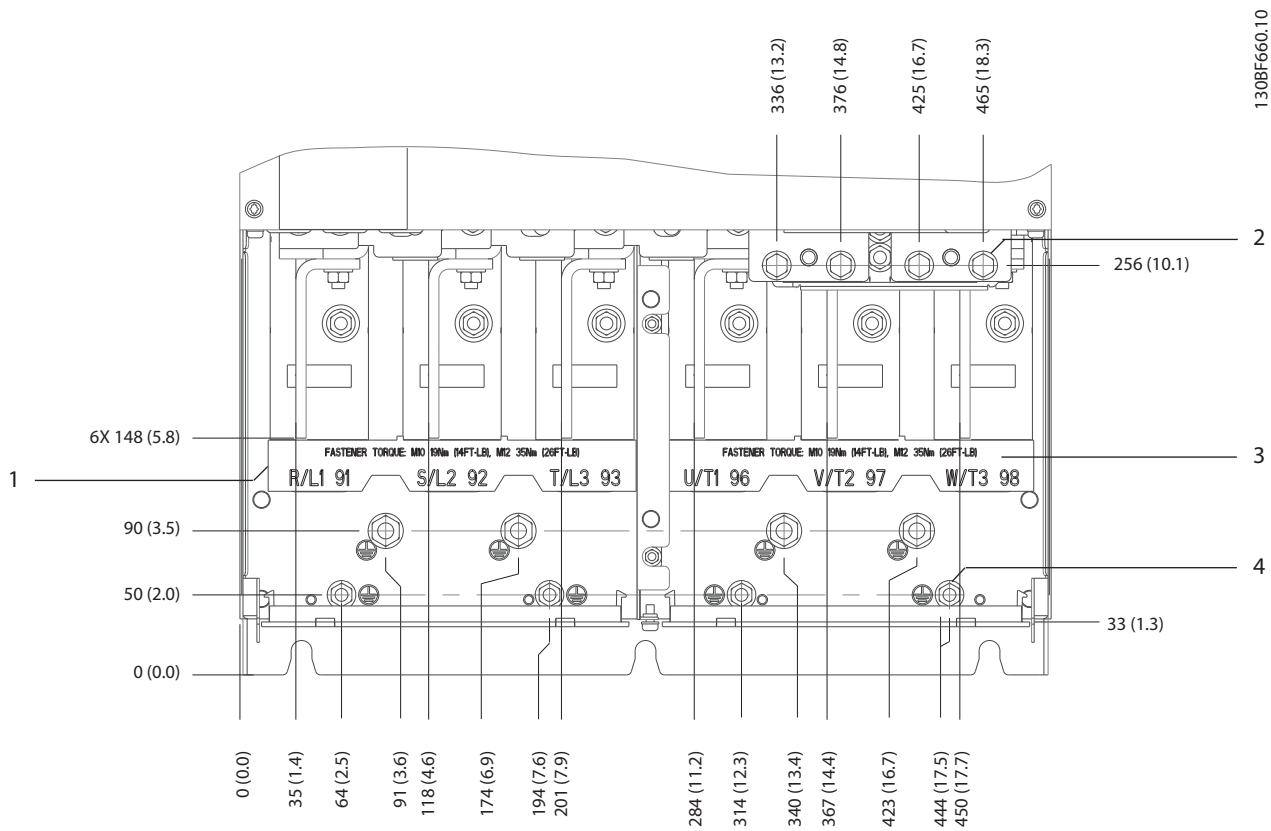


Ilustración 5.9 Dimensiones de los terminales del E2h (vistas laterales)

5.7.3 Dimensiones de los terminales del E3h



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

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

Technical drawings of the 1308F661 10 machine, showing front, side, and top views with dimensions in mm and inches.

Front View (Top Left):

- Dimensions: 0 (0.0), 160 (6.3), 287 (11.3), 184 (7.2).

Side View (Top Right):

- Dimensions: 0 (0.0), 160 (6.3), 287 (11.3), 373 (14.7), 184 (7.2).

Top View (Bottom):

- Dimensions: 18 (0.7), 0 (0.0), 42 (1.7), 84 (3.3), 36 (1.4), 0 (0.0), 44 (1.8), 5X Ø14 (0.5).

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

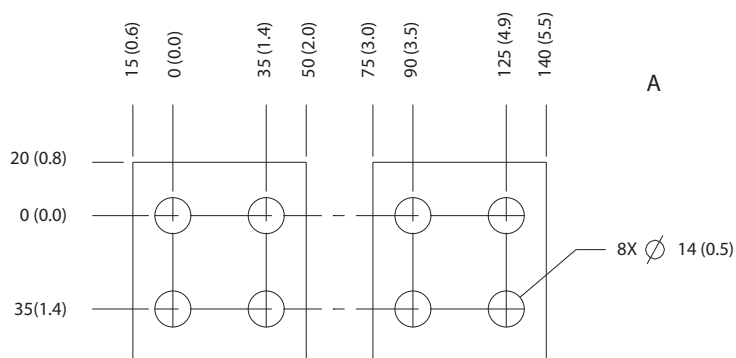
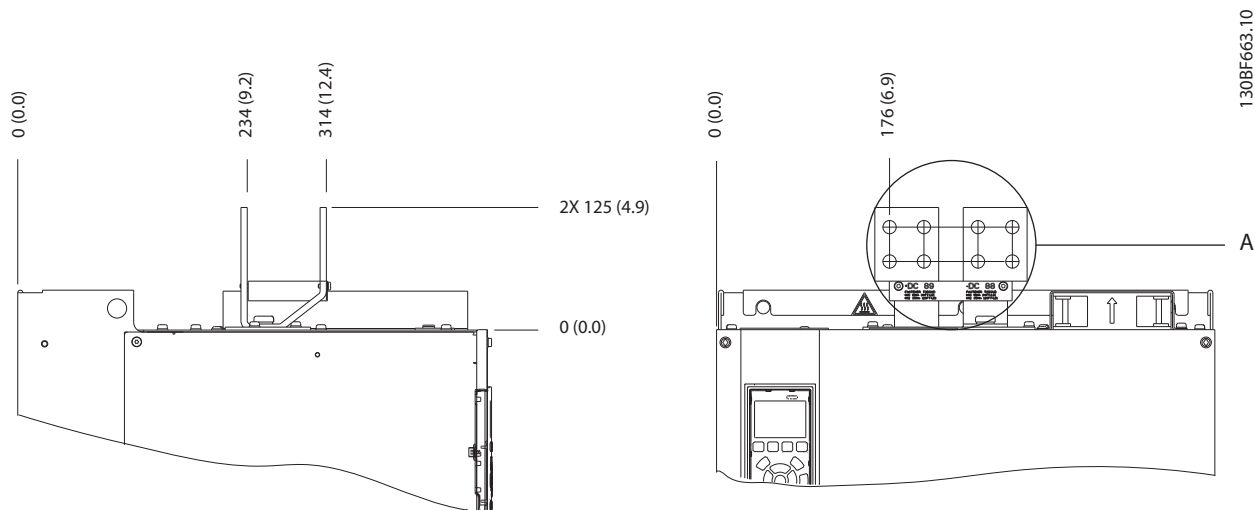
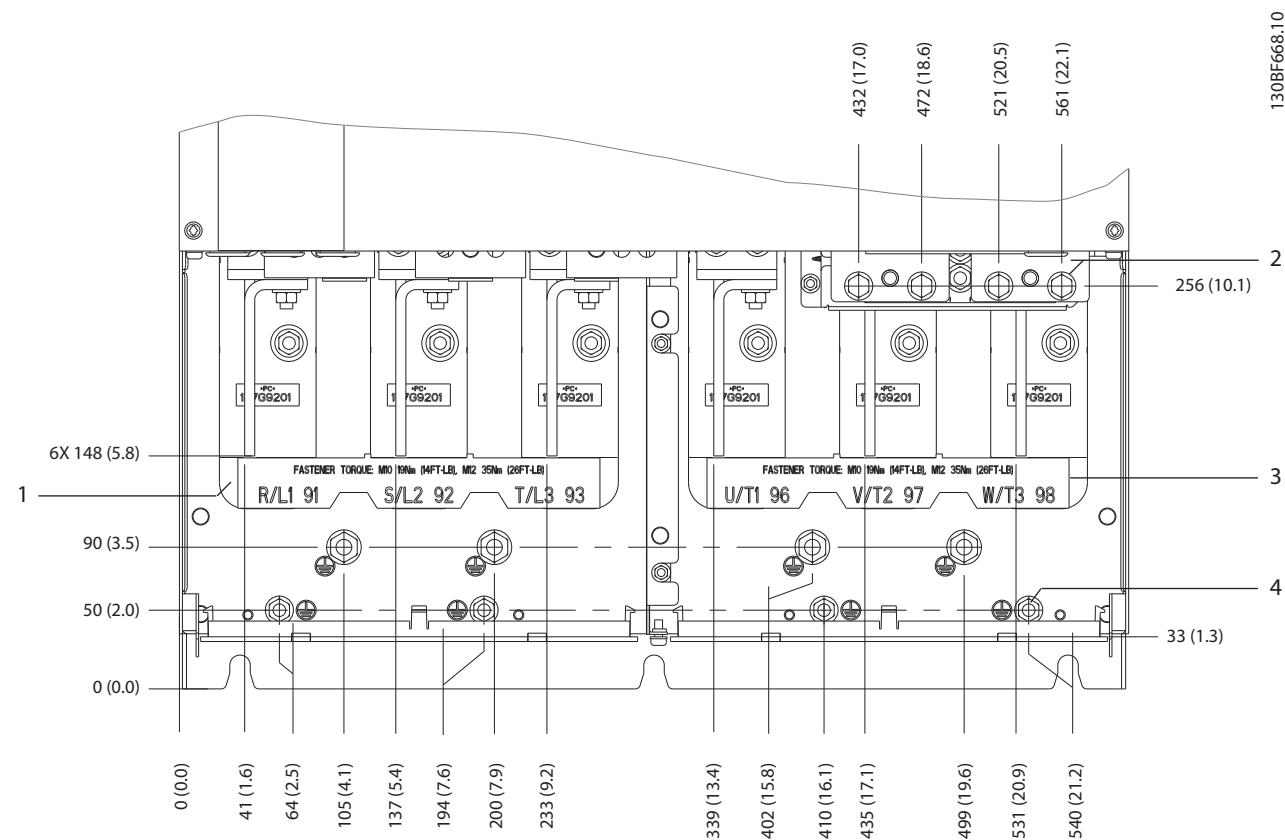


Ilustración 5.12 Dimensiones de los terminales de carga compartida / regeneración del E3h

5.7.4 Dimensiones de los terminales del E4h



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

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

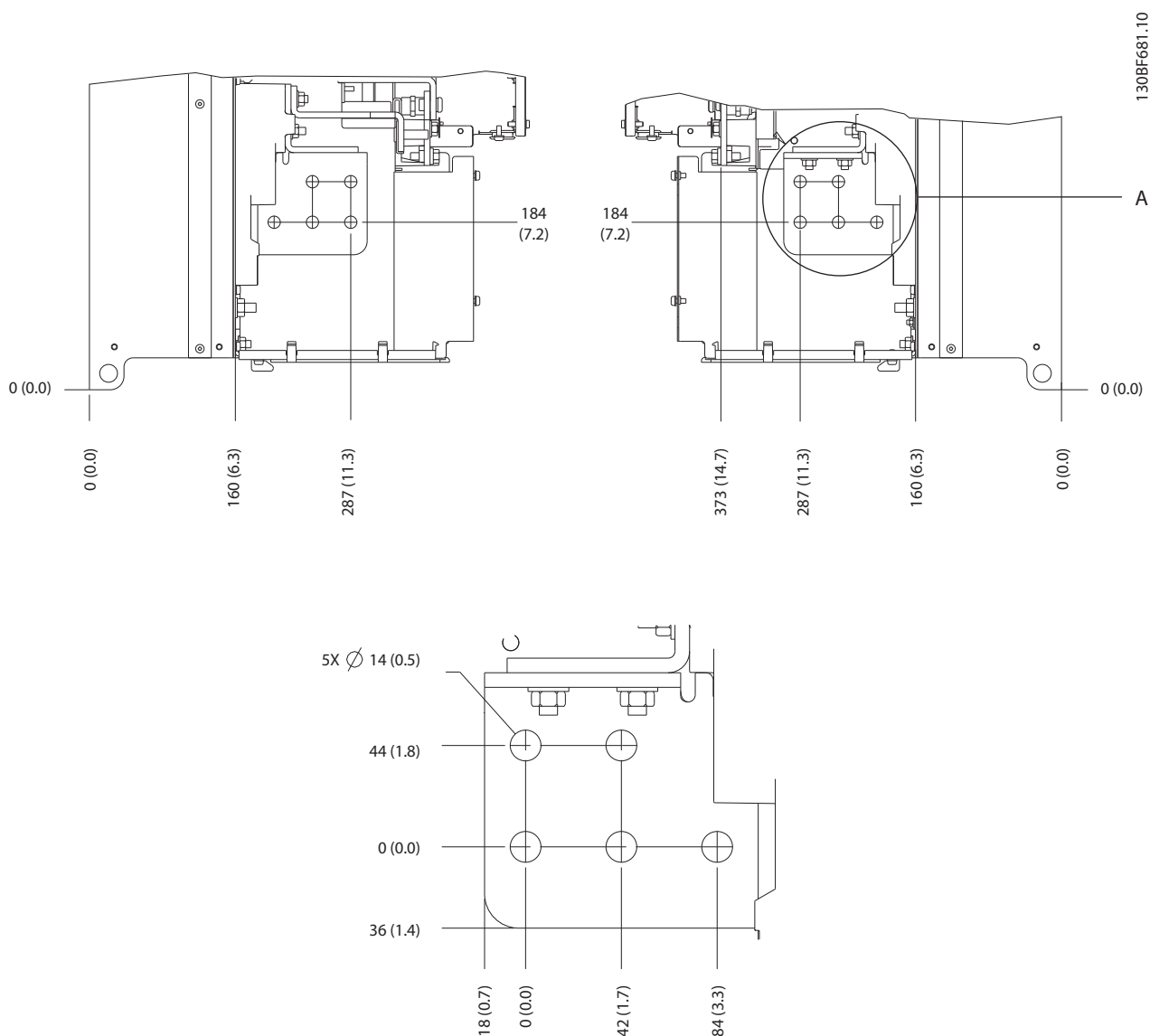
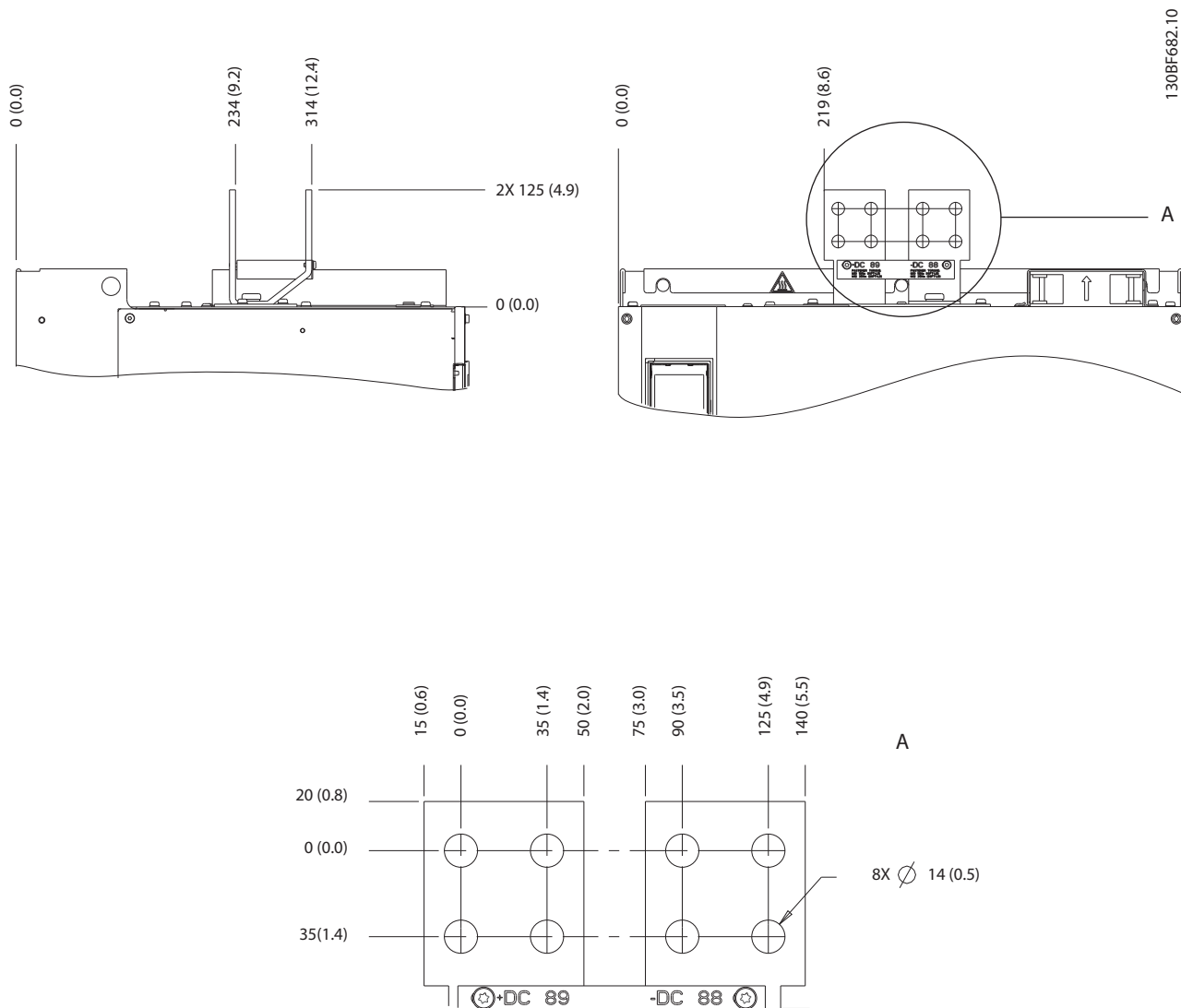


Ilustración 5.14 Dimensiones de los terminales de alimentación, motor y conexión toma a tierra del E4h (vistas laterales)

5



130BF682.10

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

5.8 Cableado de control

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

5.8.1 Recorrido de los cables de control

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

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

Conexión del fieldbus

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

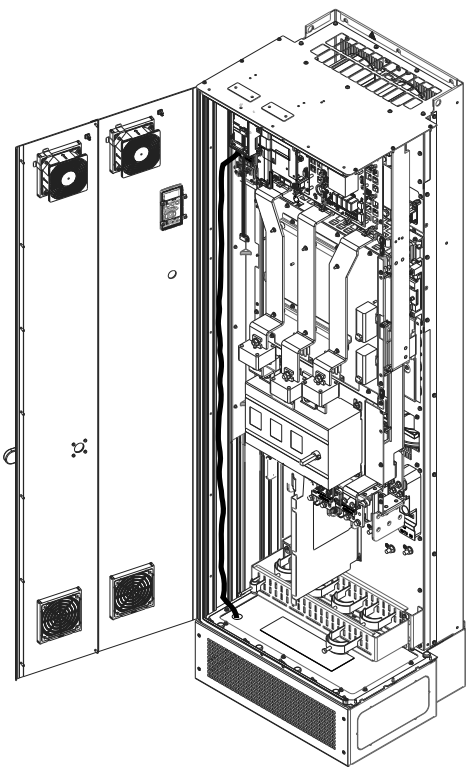


Ilustración 5.16 Trayecto del cableado de la tarjeta de control

5.8.2 Tipos de terminal de control

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

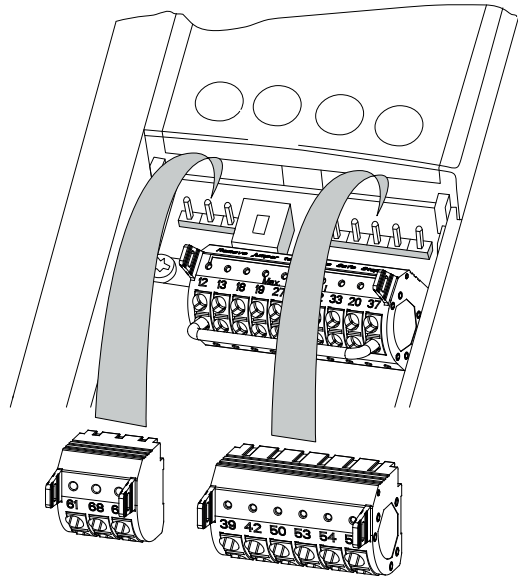
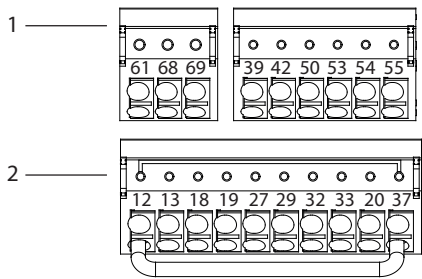


Ilustración 5.17 Ubicaciones de los terminales de control



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

Ilustración 5.18 Números de los terminales ubicados en los conectores

Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
61	–	–	Filtro RC integrado para el apantallamiento de cables. SOLO para conectar la pantalla, si se producen problemas de CEM.
68 (+)	Grupo de parámetros 8-3* Ajuste puerto FC	–	Interfaz RS485. En la tarjeta de control, se incluye un conmutador (BUS TER.) para la resistencia de terminación de bus. Consulte el Ilustración 5.22.
69 (-)	Grupo de parámetros 8-3* Ajuste puerto FC	–	

Tabla 5.1 Descripciones de los terminales de comunicación serie

Terminales de entrada/salida digital			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
20	–	–	Común para entradas digitales y potencial de 0 V para una fuente de alimentación de 24 V.
37	–	STO	Cuando no se use la función opcional STO, será necesario un puente entre el terminal 12 (o 13) y el 37. Este ajuste permite al convertidor de frecuencia funcionar con los valores de programación ajustados en fábrica.

Tabla 5.2 Descripciones de los terminales de entrada/salida digital

Terminales de entrada/salida digital			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
12, 13	–	+24 V CC	Tensión de suministro externo de 24 V CC para entradas digitales y transductores externos. La intensidad máxima de salida es de 200 mA para todas las cargas de 24 V.
18	Parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital	[8] Arranque	Entradas digitales.
19	Parámetro 5-11 Terminal 19 entrada digital	[10] Cambio de sentido	
32	Parámetro 5-14 Terminal 32 entrada digital	[0] Sin función	
33	Parámetro 5-15 Terminal 33 entrada digital	[0] Sin función	
27	Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	[2] Inercia	Para entrada o salida digital. El ajuste predeterminado es entrada.
29	Parámetro 5-13 Terminal 29 Entrada digital	[14] Velocidad fija	

Terminales de entrada/salida analógica			
Terminal	Parámetro	Ajustes predeterminados	Descripción
39	–	–	Común para salida analógica.
42	Parámetro 6-50 Terminal 42 salida	[0] Sin función	Salida analógica programable. 0-20 mA o 4-20 mA a un máximo de 500 Ω.
50	–	+10 V CC	Tensión de alimentación analógica de 10 V CC para potenciómetro o termistor. Máximo 15 mA.
53	Grupo de parámetros 6-1* Analog Input 1 (Entrada analógica 1)	Referencia	Entrada analógica. Para tensión o corriente. Los conmutadores A53 y A54 seleccionan mA o V.
54	Grupo de parámetros 6-2* Entrada analógica 2	Realimentación	
55	–	–	Común para entradas analógicas.

Tabla 5.3 Descripciones de los terminales de entrada/salida analógica

5.8.3 Cableado a los terminales de control

Los terminales de control se encuentran cerca del LCP. Los conectores de los terminales de control pueden desconectarse del convertidor de frecuencia para facilitar el cableado, tal y como se muestra en la *Ilustración 5.17*. Se puede conectar un cable rígido o flexible a los terminales de control. Utilice los siguientes procedimientos para conectar o desconectar los cables de control:

AVISO!

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

Conectar el cable a los terminales de control

1. Pele 10 mm (0,4 in) de la capa de plástico exterior del extremo del cable.
2. Inserte el cable de control en el terminal.
 - Si el cable es rígido, inserte el cable pelado en el contacto. Consulte la *Ilustración 5.19*.
 - Si el cable es flexible, abra el contacto introduciendo un pequeño destornillador en la ranura situada entre los orificios del terminal y presione el destornillador hacia dentro. Consulte la *Ilustración 5.20*. A continuación, para introducir el cable pelado en el contacto, retire el destornillador.
3. Tire suavemente del cable para asegurarse de que el contacto esté bien sujeto y no esté suelto. Un cableado de control suelto puede ser la causa de fallos en el equipo o de un rendimiento reducido.

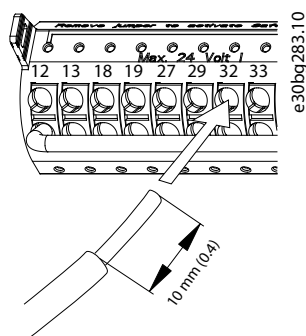


Ilustración 5.19 Conexión de los cables de control rígidos

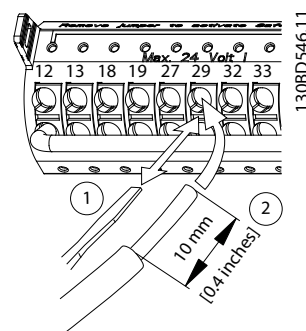


Ilustración 5.20 Conexión de los cables de control flexibles

Desconectar cables de los terminales de control

1. Para abrir el contacto, introduzca un pequeño destornillador en la ranura situada entre los orificios del terminal y presione el destornillador hacia dentro.
2. Tire suavemente del cable para sacarlo del contacto del terminal de control.

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

5.8.4 Activación del funcionamiento del motor (terminal 27)

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

- El terminal de entrada digital 27 está diseñado para recibir una orden de parada externa de 24 V CC.
- Cuando no se utiliza un dispositivo de enclavamiento, conecte un puente desde el terminal de control 12 (recomendado) o el 13 al terminal 27. Este cable genera una señal interna de 24 V en el terminal 27.
- Cuando en la línea de estado de la parte inferior del LCP se muestra *INERCI A REMOTA AUTOMÁTICA*, la unidad está lista para funcionar pero falta una señal de entrada en el terminal 27.
- Si el equipo opcional instalado en fábrica está conectado al terminal 27, no quite el cableado.

AVISO!

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

5.8.5 Configuración de la comunicación serie RS485

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

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

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

1. Conecte el cableado de comunicación serie RS485 a los terminales (+)68 y (-)69.
 - 1a Utilice un cable de comunicación serie apantallado (recomendado).
 - 1b Consulte el capítulo 5.6 Conexión toma a tierra para realizar correctamente la conexión a tierra.
2. Seleccione los siguientes ajustes de parámetros:
 - 2a Tipo de protocolo en el parámetro 8-30 Protocolo.
 - 2b Dirección del convertidor en el parámetro 8-31 Dirección.
 - 2c Velocidad en baudios en el parámetro 8-32 Velocidad en baudios.

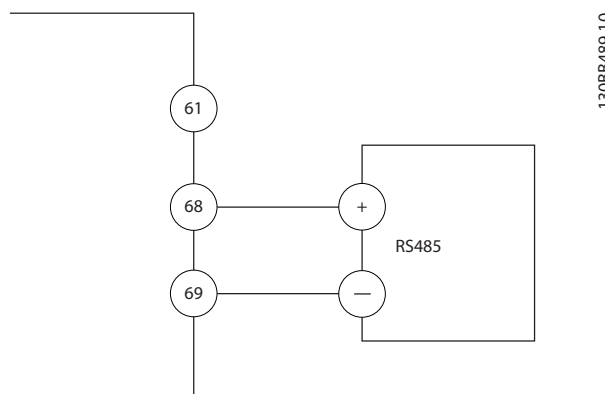


Ilustración 5.21 Diagrama de cableado de comunicación serie

5.8.6 Cableado de Safe Torque Off (STO)

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

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

5.8.7 Cableado del calefactor

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

Especificaciones

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

5.8.8 Cableado de los contactos auxiliares al dispositivo de desconexión

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

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

Especificaciones

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

5.8.9 Cableado del termistor de la resistencia de frenado

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

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

5.8.10 Selección de la señal de entrada de tensión/corriente

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

Ajustes de parámetros predeterminados:

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

AVISO!

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

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

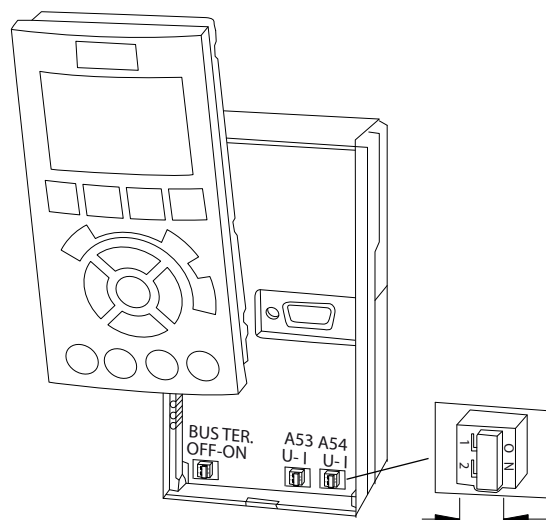


Ilustración 5.22 Ubicación de los conmutadores de los terminales 53 y 54

130BF146.10

5.9 Lista de verificación previa al arranque

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

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Motor	<ul style="list-style-type: none"> Confirme la continuidad del motor midiendo los valores en ohmios en U-V (96-97), V-W (97-98) y W-U (98-96). Confirme que la tensión de alimentación sea compatible con la del convertidor y la del motor. 	
Conmutadores	<ul style="list-style-type: none"> Asegúrese de que todos los ajustes de conmutación y desconexión se encuentren en las posiciones correctas. 	
Equipo auxiliar	<ul style="list-style-type: none"> Busque equipos auxiliares, interruptores, desconectores, fusibles o magnetotérmicos en la parte de alimentación de entrada del convertidor de frecuencia o en la de salida al motor. Asegúrese de que están listos para un funcionamiento a máxima velocidad. Compruebe el estado funcional y la instalación de los sensores utilizados para proporcionar realimentación al convertidor. Retire los condensadores de corrección del factor de potencia del motor. Ajuste los condensadores de corrección del factor de potencia del lado de la alimentación y asegúrese de que estén amortiguados. 	
Recorrido de los cables	<ul style="list-style-type: none"> Asegúrese de que el cableado del motor, el cableado de control y el cableado de freno (si se incluye) estén separados, apantallados o vayan por tres conductos metálicos independientes para el aislamiento de interferencias de alta frecuencia. 	
Cableado de control	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que no existan cables rotos o dañados ni conexiones flojas. Compruebe que el cableado de control esté aislado del cableado de alta potencia para protegerlo del ruido. Compruebe la fuente de tensión de las señales, si fuera necesario. Utilice un cable apantallado o de par trenzado y asegúrese de que la pantalla esté correctamente terminada. 	
Cableado de entrada y salida de alimentación	<ul style="list-style-type: none"> Revise posibles conexiones sueltas. Compruebe que el motor y la alimentación estén en conductos separados o en cables apantallados separados. 	
Conexión a tierra	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que las conexiones a tierra son buenas y están bien apretadas y sin óxido. La conexión a tierra a un conducto o el montaje del panel posterior en una superficie metálica no se consideran una toma de tierra adecuada. 	
Fusibles y magnetotérmicos	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe si los fusibles o magnetotérmicos son los adecuados. Compruebe que todos los fusibles estén bien insertados y en buen estado de funcionamiento y que todos los magnetotérmicos (si se utilizan) estén en la posición abierta. 	
Espacio libre para la refrigeración	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe si hay obstrucciones en la trayectoria del flujo de aire. Mida la zona despejada por encima y por debajo del convertidor para verificar que el flujo de aire de refrigeración es adecuado. Consulte el <i>capítulo 4.5.1 Requisitos de instalación y refrigeración</i>. 	
Condiciones ambientales	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que se cumplen los requisitos sobre las condiciones ambientales. Consulte el <i>capítulo 9.4 Condiciones ambientales</i>. 	
Interior del convertidor de frecuencia	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que el interior de la unidad está libre de suciedad, virutas metálicas, humedad y corrosión. Compruebe que todas las herramientas de instalación se hayan retirado del interior de la unidad. En el caso de los alojamientos E3h y E4h, compruebe que la unidad esté montada sobre una superficie metálica sin pintar. 	

Inspección	Descripción	<input checked="" type="checkbox"/>
Vibración	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe que la unidad esté montada de manera sólida o bien sobre soportes amortiguadores, si fuese necesario. Compruebe que no exista ninguna vibración excesiva. 	

Tabla 5.4 Lista de verificación previa al arranque

PRECAUCIÓN

POSIBLE PELIGRO EN CASO DE FALLO INTERNO

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

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

6 Puesta en servicio

6.1 Instrucciones de seguridad

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

⚠ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

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

Antes de conectar la potencia:

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

6.2 Conexión de potencia

⚠ ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

Cuando el convertidor de frecuencia se conecta a la red de CA, al suministro de CC o a una carga compartida, el motor podría arrancar en cualquier momento, lo que crea el riesgo de sufrir lesiones graves o incluso la muerte, así como daños al equipo u otros objetos. El motor puede arrancar mediante la activación de un interruptor externo, una orden de fieldbus, una señal de referencia de entrada desde el LCP o el LOP, por funcionamiento remoto con el software de configuración MCT 10 o por la eliminación de una condición de fallo.

Para evitar un arranque accidental del motor:

- Pulse [Off] en el LCP antes de programar los parámetros.
- Desconecte el convertidor de la red de alimentación siempre que las consideraciones de seguridad personal lo requieran, para evitar un arranque accidental del motor.
- Compruebe que el convertidor, el motor y cualquier equipo accionado estén listos para funcionar.

1. Confirme que la tensión de entrada entre fases esté equilibrada en un margen del 3 %. De no ser así, corrija el desequilibrio de tensión de entrada antes de continuar. Repita el procedimiento después de corregir la tensión.
2. Asegúrese de que el cableado del equipo opcional, si lo hay, es compatible con la aplicación de la instalación.
3. Asegúrese de que todos los dispositivos del operador están en la posición OFF.
4. Cierre todas las puertas del panel y fije de forma segura todas las cubiertas.
5. Aplique potencia a la unidad. NO arranque el convertidor de frecuencia en este momento. En las unidades que posean un interruptor de desconexión, seleccione la posición ON para aplicar potencia al convertidor.

AVISO!

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

6.3 Menú del LCP

6.3.1.1 Modo de Menú rápido

El modo de menú rápidos ofrece una lista de menús utilizados para configurar y hacer funcionar el convertidor. El modo de menú rápidos se selecciona pulsando la tecla [Quick Menu]. La lectura de datos resultante se muestra en la pantalla del LCP.

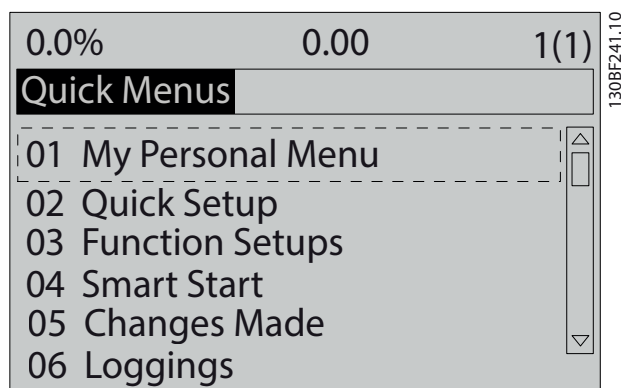


Ilustración 6.1 Vista del menú rápido

6.3.1.2 Q1 Mi menú personal

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

6.3.1.3 Q2 Ajuste rápido

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

6.3.1.4 Q3 Ajustes de funciones

Los parámetros incluidos en **Q3 Ajustes de funciones** contienen datos para funciones de bomba, de compresor y de ventilador. Este menú también incluye parámetros para

la pantalla del LCP, velocidades digitales preseleccionadas, escalado de referencias analógicas, y aplicaciones monozona y multizona de lazo cerrado.

6.3.1.5 Q4 Smart Start

Q4 Smart Setup guía al usuario a través de los ajustes de parámetros habituales utilizados para configurar el motor y la aplicación de la bomba / el ventilador seleccionada. La tecla [Info] puede usarse para visualizar la información de ayuda para varias selecciones, ajustes y mensajes.

6.3.1.6 Q5 Changes Made

Selecione **Q5 Changes Made** para obtener información sobre:

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

6.3.1.7 Q6 Registros

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

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

Tabla 6.1 Ejemplos de parámetros de registro

6.3.1.8 Modo Menú principal

En el modo **Menú principal** se enumeran los grupos de parámetros disponibles para el convertidor. El modo Menú principal se selecciona pulsando la tecla [Main Menu]. La lectura de datos resultante se muestra en la pantalla del LCP.

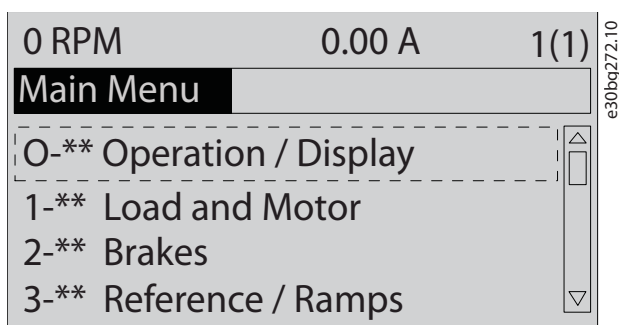


Ilustración 6.2 Vista del menú principal

6

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

6.4 Programación del convertidor

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

Resumen de parámetros

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

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

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

Tabla 6.2 Ejemplo de la jerarquía de los grupos de parámetros

Desplazamiento por los parámetros

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

- Pulse las teclas [▲] [▼] para desplazarse hacia arriba o hacia abajo.
- Pulse las teclas [◀] [▶] para moverse un espacio hacia la izquierda o la derecha de una coma decimal, al editar un valor de parámetro decimal.

- Pulse [OK] para aceptar el cambio.
- Pulse [Cancel] para descartar el cambio y salir del modo de edición.
- Pulse [Back] dos veces para volver a la vista de estado.
- Pulse [Main Menu] una vez para volver al menú principal.

6.4.1 Ejemplo de programación de una aplicación de lazo abierto

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

Pulse [Quick Menu] y efectúe los pasos siguientes:

1. Seleccione *Q3 Ajustes de funciones* y pulse [OK].
2. Seleccione *Parameter Data Set (Conjunto de datos de parámetros)* y pulse [OK].

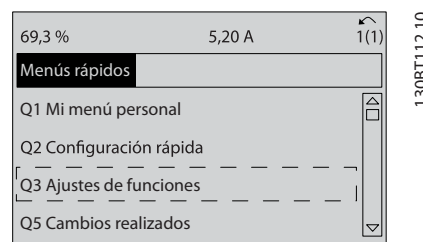


Ilustración 6.3 Q3 Ajustes de funciones

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

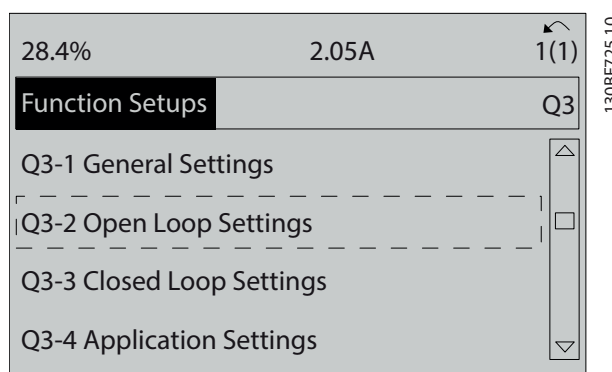


Ilustración 6.4 Q3-2 Ajustes de lazo abierto

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

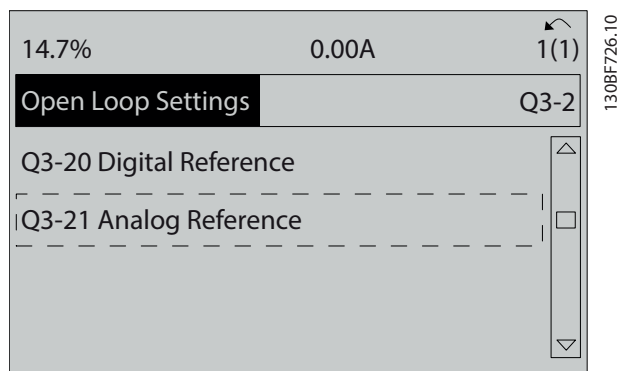


Ilustración 6.5 Q3-21 Referencia analógica

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

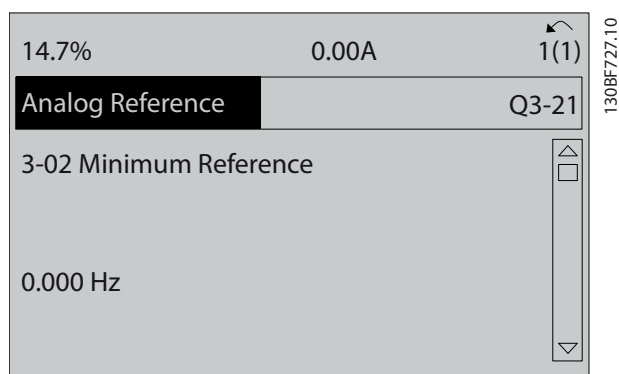


Ilustración 6.6 Parámetro 3-02 Referencia mínima

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

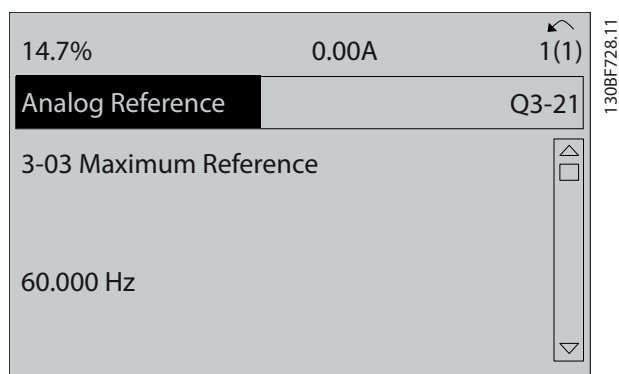


Ilustración 6.7 Parámetro 3-03 Referencia máxima

7. Seleccione parámetro 6-10 Terminal 53 escala baja V.

Ajuste la referencia de tensión externa mínima en el terminal 53 a 0 V y pulse [OK].

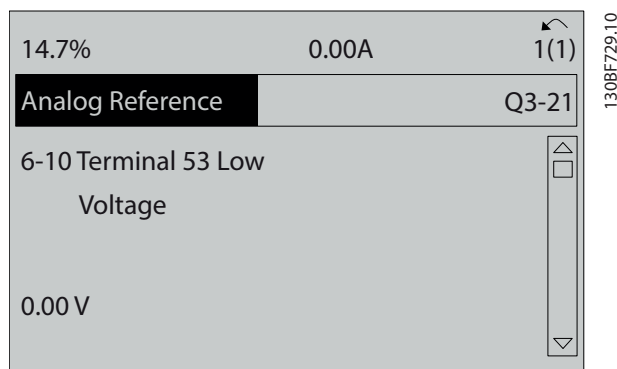


Ilustración 6.8 Parámetro 6-10 Terminal 53 escala baja V

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

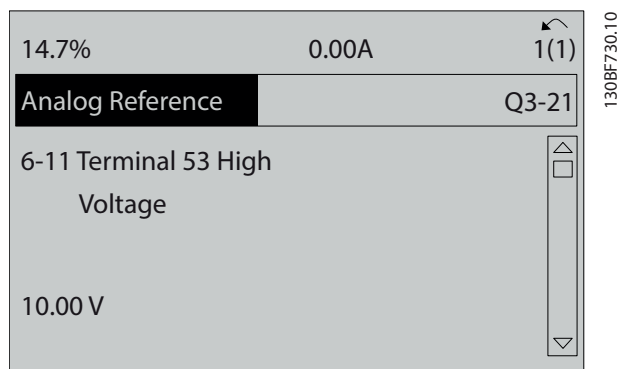


Ilustración 6.9 Parámetro 6-11 Terminal 53 escala alta V

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

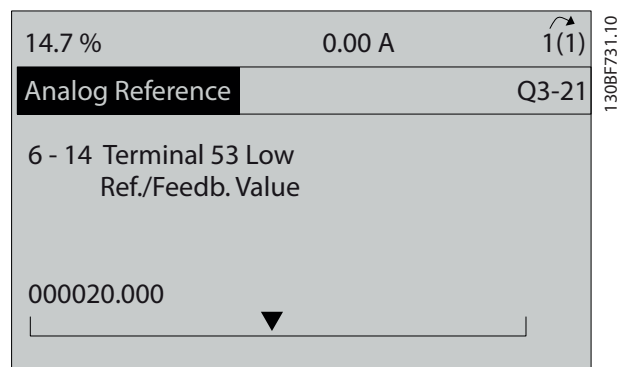


Ilustración 6.10 Parámetro 6-14 Term. 53 valor bajo ref./realim

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

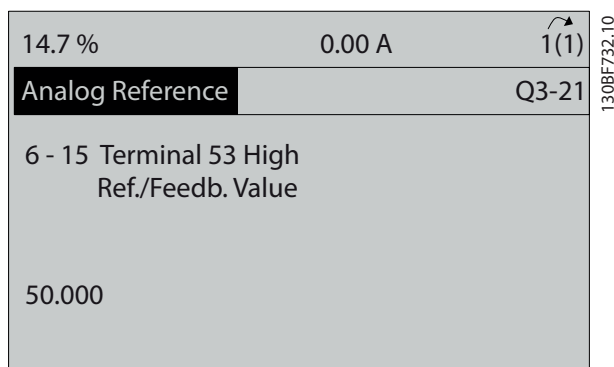


Ilustración 6.11 Parámetro 6-15 Term. 53 valor alto ref./realim

Con un dispositivo externo que suministra una señal de control de 0-10 V conectado al terminal 53 del convertidor de frecuencia, el sistema ya está listo para funcionar.

AVISO!

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

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

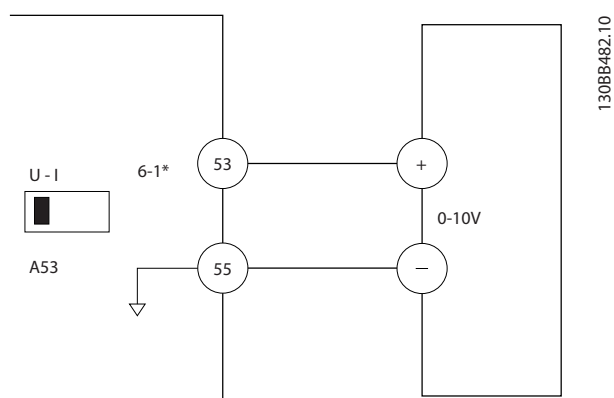


Ilustración 6.12 Ejemplo de cableado para el dispositivo externo que suministra una señal de control de 0-10 V

6.4.2 Introducción de la información del sistema

AVISO!

DESCARGA DEL SOFTWARE

Para la puesta en servicio a través del PC, instale Software de configuración MCT 10. El software se puede descargar (versión básica) o puede hacerse un pedido (versión avanzada, número de código 130B1000). Para obtener más información y descargarlo, consulte www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/.

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

AVISO!

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

1. Pulse [Main Menu] en el LCP.
2. Seleccione *0-** Func./Display* y pulse [OK].
3. Seleccione *0-0* Ajustes básicos* y pulse [OK].
4. Seleccione el *parámetro 0-03 Ajustes regionales* y pulse [OK].
5. Seleccione *[0] Internacional* o *[1] Norteamérica*, según corresponda, y pulse [OK] (esta acción cambia los ajustes predeterminados de una serie de parámetros básicos).
6. Pulse [Quick Menu] en el LCP y a continuación seleccione *Q2 Ajuste rápido*.
7. Si es necesario, cambie los siguientes ajustes de parámetros enumerados en la *Tabla 6.3*. Los datos del motor se encuentran en la placa de características del motor.

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

Tabla 6.3 Configuración de Ajuste rápido

AVISO!

FALTA LA SEÑAL DE ENTRADA

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

6.4.3 Configuración de la optimización automática de energía

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

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

6.4.4 Configuración de la adaptación automática del motor

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

El convertidor se basa en un modelo matemático para regular la intensidad del motor de salida. El procedimiento también somete a prueba el equilibrio de la fase de entrada de la potencia eléctrica y compara las características del motor con los datos introducidos en los parámetros del 1-20 al 1-25.

AVISO!

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

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

1. Pulse [Main Menu].
2. Seleccione 1-** Carga y motor y pulse [OK].
3. Seleccione 1-2* Datos de motor y pulse [OK].
4. Seleccione el parámetro 1-29 Adaptación automática del motor (AMA) y pulse [OK].
5. Seleccione [1] Act. AMA completo y pulse [OK].
6. Pulse [Hand On] y pulse [OK].

La prueba empieza automáticamente e indica cuándo ha finalizado.

6.5 Pruebas previas al arranque del sistema

ADVERTENCIA

ARRANQUE DEL MOTOR

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

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

6.5.1 Giro del motor

AVISO!

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

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

6.5.2 Giro del encoder

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

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

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

AVISO!

REALIMENTACIÓN NEGATIVA

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

6.6 Arranque del sistema

⚠ ADVERTENCIA

ARRANQUE DEL MOTOR

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

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

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

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

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

6.7 Ajustes de parámetros

AVISO!

AJUSTES REGIONALES

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

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

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

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

6.7.1 Carga y descarga de los ajustes de parámetros

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

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

6.7.2 Restauración de los ajustes predeterminados de fábrica

AVISO!

PÉRDIDA DE DATOS

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

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

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

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

Inicialización recomendada

1. Pulse [Main Menu] dos veces para acceder a los parámetros.
2. Diríjase al *parámetro 14-22 Modo funcionamiento* y pulse [OK].

3. Desplácese hasta *Inicialización* y pulse [OK].
4. Apague la alimentación de la unidad y espere a que la pantalla se apague.
5. Encienda la alimentación de la unidad. Los ajustes predeterminados de los parámetros se restauran durante el arranque. La puesta en marcha lleva algo más de tiempo de lo normal.
6. Después de que aparezca la *alarma 80, Equ. inicializado* al valor por defecto, pulse [Reset].

Inicialización manual

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

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

Para efectuar la inicialización manual:

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

7 Ejemplos de configuración del cableado

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

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

AVISO!

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

7.1 Cableado para el control de velocidad de lazo abierto

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

Tabla 7.1 Velocidad de referencia analógica (tensión)

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

Tabla 7.2 Referencia analógica de velocidad (corriente)

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

Tabla 7.3 Velocidad de referencia (con un potenciómetro manual)

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

Tabla 7.4 Aceleración/desaceleración

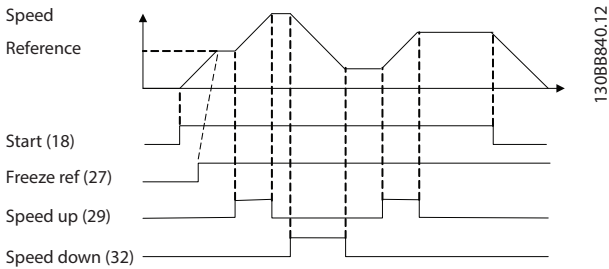


Ilustración 7.1 Aceleración/desaceleración

7.2 Cableado de arranque/parada

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

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

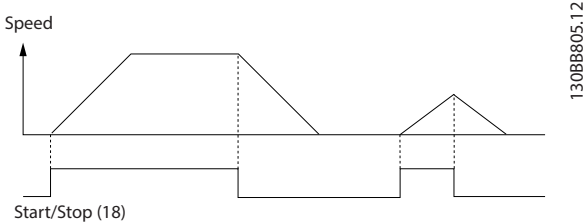


Ilustración 7.2 Orden de arranque/parada con Safe Torque Off

7

Parámetros	
Función	Ajuste
Parámetro 5-1 0 Terminal 18 Entrada digital	[9] Arranque por pulsos
Parámetro 5-1 2 Terminal 27 Entrada digital	[6] Parada
* = Valor por defecto	
Notas / comentarios:	

1308B803.10

Tabla 7.6 Arranque/parada por pulsos

Parámetros	
Función	Ajuste
Parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital	[8] Arranque
Parámetro 5-11 Terminal 19 Entrada digital	[10] Cambio de sentido*
Parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital	[0] Sin función
Parámetro 5-14 Terminal 32 Entrada digital	[16] Ref.interna LSB
Parámetro 5-15 Terminal 33 Entrada digital	[17] Ref.interna MSB
Parámetro 3-10 Referencia interna	
Ref. interna 0	25%
Ref. interna 1	50%
Ref. interna 2	75%
Ref. interna 3	100%
* = Valor por defecto	
Notas / comentarios:	

1308B934.11

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

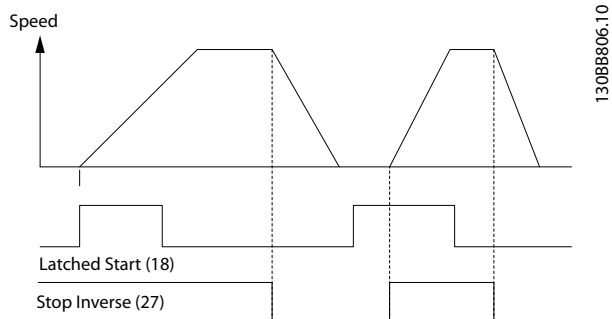


Ilustración 7.3 Arranque por pulsos / parada

7.3 Cableado para el reinicio de alarma externa

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

+24 V	12	
-------	----	--

Tabla 7.8 Reinicio de alarma externa

7.4 Cableado para un termistor del motor

⚠ ADVERTENCIA

AISLAMIENTO DEL TERMISTOR

Riesgo de lesiones personales o daños al equipo.

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

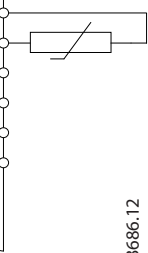

VLT		Parámetros	
		Función	Ajuste
+24 V	120	Parámetro 1-90 Protección térmica motor	[2] Descon. termistor
+24 V	130		
D IN	180	Parámetro 1-93 Fuente de termistor	[1] Entrada analógica 53
D IN	190		
COM	200	* = Valor por defecto	
D IN	270		
D IN	290		
D IN	320		
D IN	330	Notas / comentarios: si solo se desea una advertencia, ajuste el parámetro 1-90 Protección térmica motor en [1] Advert. termistor.	
D IN	370		
+10 V	500		
A IN	530		
A IN	540		
COM	550		
A OUT	420		
COM	390		
			
U - I			
			
A53			
1308B686.12			

Tabla 7.9 Termistor del motor

7.5 Cableado de regeneración

FC		130BD667.11	Parámetros	
			Función	Ajuste
+24 V	120		Parámetro 1-90 P rotección térmica motor	100%*
+24 V	130			
D IN	180		* = Valor por defecto	
D IN	190			
COM	200		Notas / comentarios: para desactivar la regeneración, reduzca el parámetro 1-90 Protección térmica motor hasta 0 %. Si la aplicación utiliza la potencia de frenado del motor y no se activa la regeneración, la unidad se desconectará.	
D IN	270			
D IN	290			
D IN	320			
D IN	330			
D IN	370			
+10 V	500			
A IN	530			
A IN	540			
COM	550			
A OUT	420			
COM	390			

Tabla 7.10 Regeneración

8 Mantenimiento, diagnóstico y resolución de problemas

8.1 Mantenimiento y servicio

Este capítulo incluye:

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

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

⚠ ADVERTENCIA

ARRANQUE ACCIDENTAL

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

Para evitar un arranque accidental del motor:

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

8.2 Panel de acceso a disipador

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

8.2.1 Desmontaje del panel de acceso al disipador

AVISO!

DAÑOS EN EL DISIPADOR

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

1. Retire la alimentación del convertidor y espere 40 minutos para que los condensadores se descarguen por completo. Consulte el *capítulo 2 Seguridad*.
2. Coloque el convertidor de manera que se pueda acceder fácilmente a la parte posterior.
3. Utilice un destornillador hexagonal de 3 mm para retirar las ocho piezas de sujeción M5 que fijan el panel de acceso a la parte trasera del alojamiento.
4. Revise el borde frontal del disipador para comprobar que no haya daños ni residuos.
5. Aspire los materiales o residuos presentes.
6. Vuelva a instalar el panel y fíjelo a la parte posterior del alojamiento con las ocho piezas de sujeción. Fije las piezas de sujeción como se indica en el *capítulo 9.10.1 Clasificaciones de par de las sujeciones*.

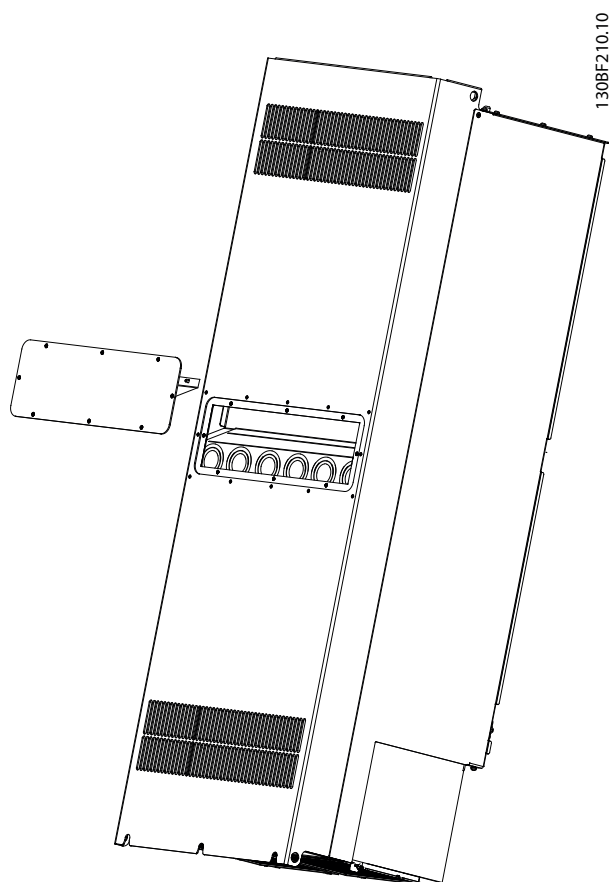
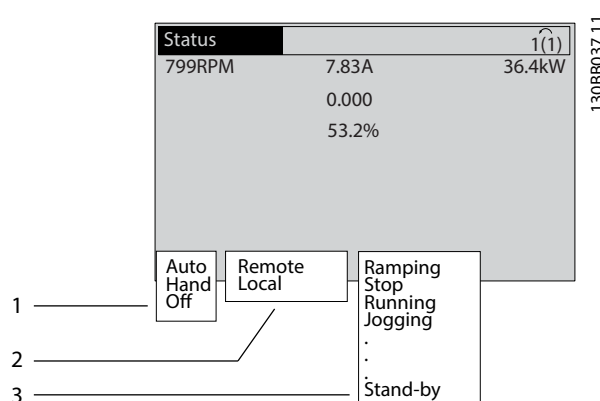


Ilustración 8.1 Panel de acceso al disipador extraído desde la parte trasera del convertidor

8.3 Mensajes de estado

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



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

Ilustración 8.2 Pantalla de estado

AVISO!

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

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

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

Tabla 8.1 Modo de funcionamiento

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

Tabla 8.2 Lugar de referencia

Frenado de CA	Se seleccionó Frenado de CA en el <i>parámetro 2-10 Función de freno</i> . El freno de CA sobremagnetiza el motor para conseguir una ralentización controlada.
Fin. AMA OK	La adaptación automática del motor (AMA) se efectuó correctamente.
AMA listo	AMA está listo para arrancar. Para arrancar, pulse [Hand On].
AMA en func.	El proceso AMA está en marcha.
Frenado	El chopper de frenado está en funcionamiento. La resistencia de frenado absorbe la energía regenerativa.
Frenado máx.	El chopper de frenado está en funcionamiento. Se ha alcanzado el límite de potencia para la resistencia de frenado definido en <i>parámetro 2-12 Límite potencia de freno (kW)</i> .
Inercia	<ul style="list-style-type: none"> [2] <i>Inercia</i> se ha seleccionado como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está conectado. Inercia activada por comunicación serie.
Deceler. controlada	<p>[1] Deceler. controlada se ha seleccionado en el <i>parámetro 14-10 Fallo aliment.</i></p> <ul style="list-style-type: none"> La tensión de red está por debajo del valor ajustado en el <i>parámetro 14-11 Tensión de red en fallo de red</i> en caso de fallo de alimentación. El convertidor desacelera el motor mediante una rampa de deceleración controlada.
Intens. alta	La intensidad de salida del convertidor está por encima del límite fijado en el <i>parámetro 4-51 Advert. Intens. alta</i> .
Intens. baja	La intensidad de salida del convertidor está por debajo del límite fijado en el <i>parámetro 4-52 Advert. Veloc. baja</i> .
CC mantenida	Se ha seleccionado CC mantenida en el <i>parámetro 1-80 Función de parada</i> y hay activa una orden de parada. El motor se mantiene por una corriente de CC fijada en <i>parámetro 2-00 CC mantenida</i> .

Parada CC	<p>El motor es mantenido con una corriente de CC (<i>parámetro 2-01 Intens. freno CC</i>) durante un tiempo especificado (<i>parámetro 2-02 Tiempo de frenado CC</i>).</p> <ul style="list-style-type: none"> El freno de CC está activado en el <i>parámetro 2-03 Velocidad activación freno CC [RPM]</i> y hay activa una orden de parada. Se ha seleccionado Freno CC como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está activo. El freno de CC se activa a través de la comunicación serie.
Realim. alta	La suma de todas las realimentaciones activas está por encima del límite de realimentación fijado en <i>parámetro 4-57 Advertencia realimentación alta</i> .
Realim. baja	La suma de todas las realimentaciones activas está por debajo del límite de realimentación fijado en <i>parámetro 4-56 Advertencia realimentación baja</i> .
Mantener salida	<p>La referencia remota está activa, lo que mantiene la velocidad actual.</p> <ul style="list-style-type: none"> [20] <i>Mantener salida</i> se ha seleccionado como una función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente está activo. El control de velocidad solo es posible mediante las funciones de terminal de aceleración y deceleración. La rampa mantenida se activa a través de la comunicación serie.
Solicitud de mantener salida	Se ha emitido una orden de mantener salida, pero el motor permanece parado hasta que se recibe una señal de permiso de arranque.
Mantener referencia	[19] <i>Mantener referencia</i> se ha seleccionado como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente está activo. El convertidor de frecuencia guarda la referencia real. Ahora, el cambio de la referencia solo es posible a través de las funciones de terminal de aceleración y deceleración.
Solicitud de velocidad fija	Se ha emitido una orden de velocidad fija, pero el motor permanece parado hasta que se recibe una señal de permiso de arranque a través de una entrada digital.

Velocidad fija	<p>El motor está funcionando como se programó en <i>parámetro 3-19 Velocidad fija [RPM]</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [14] <i>Velocidad fija</i> se ha seleccionado como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente (por ejemplo, el terminal 29) está activo. • La función Velocidad fija se activa a través de la comunicación serie. • La función de Velocidad fija se seleccionó como reacción para una función de control (por ejemplo, Sin señal). La función de control está activa.
Compr. motor	<p>En <i>parámetro 1-80 Función de parada</i>, se ha seleccionado [2] <i>Compr. motor, adv</i> Está activa una orden de parada. Para asegurar que haya un motor conectado al convertidor de frecuencia, se aplica permanentemente al motor una corriente de prueba.</p>
Ctrl sobrtens	<p>Se ha activado el control de sobretensión en el <i>parámetro 2-17 Control de sobretensión</i>, [2] <i>Activado</i>. El motor conectado está alimentando el convertidor de frecuencia con energía regenerativa. El control de sobretensión ajusta la relación V/Hz para hacer funcionar el motor en modo controlado y evitar que se desconecte el convertidor.</p>
Desconexión de la unidad de potencia	<p>(Solo para convertidores que tengan instalado un suministro externo de 24 V CC). Se corta la alimentación de red al convertidor, pero la tarjeta de control recibe alimentación de la fuente externa de 24 V CC.</p>
Modo protect.	<p>El modo de protección está activo. La unidad ha detectado un estado grave (una sobre corriente o una sobretensión).</p> <ul style="list-style-type: none"> • Para impedir la desconexión, la frecuencia de conmutación se reduce a 1500 kHz si el <i>parámetro 14-55 Filtro de salida</i> se ajusta como [2] <i>Filtro senoidal fijo</i>. De lo contrario, la frecuencia de conmutación se reducirá a 1000 Hz. • Si es posible, el modo de protección finaliza tras aproximadamente 10 s. • El modo de protección puede restringirse en <i>parámetro 14-26 Ret. de desc. en fallo del convert.</i>.
Parada rápida	<p>El motor desacelera cuando se utiliza <i>parámetro 3-81 Tiempo rampa parada rápida</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [4] <i>Parada rápida</i> se ha seleccionado como función para una entrada digital (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El terminal correspondiente no está activo. • La función de parada rápida ha sido activada a través de la comunicación serie.

En rampa	El motor está acelerando/desacelerando utilizando la rampa de aceleración/deceleración activa. Todavía no se ha alcanzado la referencia, un valor límite o una parada.
Ref. alta	La suma de todas las referencias activas está por encima del límite de referencia fijado en <i>parámetro 4-55 Advertencia referencia alta</i> .
Ref. baja	La suma de todas las referencias activas está por debajo del límite de referencia fijado en <i>parámetro 4-54 Advertencia referencia baja</i> .
Func. en ref.	El convertidor de frecuencia está funcionando dentro del intervalo de referencias. El valor de realimentación coincide con el valor de consigna.
Solicitud de ejecución	Se ha emitido una orden de arranque, pero el motor estará parado hasta que reciba una señal de permiso de arranque a través de una entrada digital.
En func.	El convertidor acciona el motor.
Modo reposo	La función de ahorro de energía está activada. La activación de esta función significa que actualmente el motor está parado, pero volverá a arrancar automáticamente cuando sea necesario.
Velocidad alta	La velocidad del motor está por encima del valor fijado en el <i>parámetro 4-53 Advert. Veloc. alta</i> .
Veloc. baja	La velocidad del motor está por debajo del valor fijado en el <i>parámetro 4-52 Advert. Veloc. baja</i> .
En espera	En el modo automático, el convertidor arranca el motor con una señal de arranque desde una entrada digital o mediante comunicación serie.
Retardo arr.	En <i>parámetro 1-71 Retardo arr.</i> se ajustó un tiempo de arranque retardado. Se ha activado una orden de arranque y el motor arranca cuando finaliza el tiempo de retardo de arranque.
Arr. NOR/INV.	[12] <i>Act. arranque adelante</i> y [13] <i>Act. arranque inverso</i> se han seleccionado como opciones para dos entradas digitales distintas (<i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i>). El motor arranca adelante o inverso en función del terminal correspondiente que se active.
Parada	<p>El convertidor ha recibido una orden de parada desde una de las siguientes fuentes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • LCP. • Entrada digital. • Comunicación serie.

Desconexión	<p>Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez solucionada la causa de la alarma, reinicie el convertidor de una de las siguientes maneras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pulsando [Reset]. • A distancia, mediante terminales de control. • Mediante la comunicación serie. <p>Pulsando [Reset] o a distancia, mediante los terminales de control o por comunicación serie.</p>
Bloq. desc.	<p>Ha tenido lugar una alarma y el motor se ha parado. Una vez solucionada la causa de la alarma, conecte de nuevo la potencia al convertidor de frecuencia. Reinicie manualmente el convertidor de una de las siguientes maneras:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pulsando [Reset]. • A distancia, mediante terminales de control. • Mediante la comunicación serie.

Tabla 8.3 Estado de funcionamiento

8.4 Tipos de advertencias y alarmas

Los problemas, advertencias y alarmas del software del convertidor de frecuencia para ayudar en problemas de diagnóstico. El número de advertencia o alarma se muestra en el LCP.

Advertencia

Una advertencia indica que el convertidor ha detectado unas condiciones de funcionamiento anómalas que dan lugar a una alarma. La advertencia se detiene una vez que desaparece o se resuelve dicho funcionamiento anómalo.

Alarma

Una alarma indica un fallo que requiere de atención inmediata. Dicho fallo siempre genera una desconexión o un bloqueo por alarma. Reinicie el convertidor tras una alarma.

Reinicie el convertidor de frecuencia de cualquiera de estas cuatro maneras:

- Pulse [Reset]/[Off/Reset].
- Con una orden de entrada digital de reinicio.
- Con una orden de entrada de reinicio de comunicación serie.
- Con un reinicio automático.

Desconexión

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

Bloq. desc.

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

Pantallas de advertencias y alarmas

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

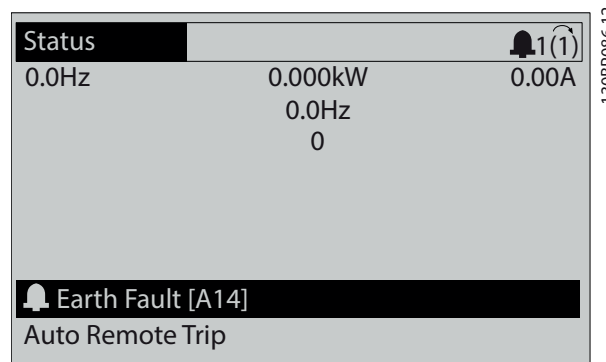
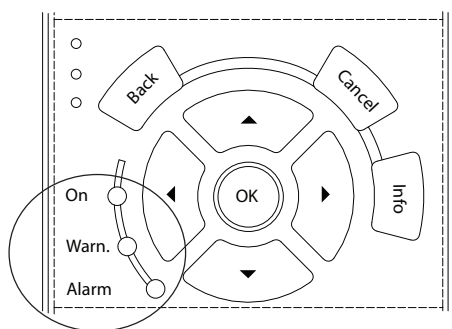


Ilustración 8.3 Ejemplo de alarma

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



13088467.11

	Luz indicadora de advertencia	Luz indicadora de alarma
Advertencia	Activado	Off
Alarma	Off	On (parpadeando)
Bloq. desc.	Activado	On (parpadeando)

Ilustración 8.4 Luces indicadoras del estado

8.5 Lista de Advertencias y Alarmas

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

ADVERTENCIA 1, 10 V bajo

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

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

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 2, Error cero activo

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

Resolución de problemas

- Compruebe las conexiones de todos los terminales de alimentación analógica.

- Terminales de tarjeta de control 53 y 54 para señales, terminal 55 común.
- VLT® General Purpose I/O MCB 101: terminales 11 y 12 para señales; terminal 10 común.
- VLT® Analog I/O Option MCB 109: terminales 1, 3 y 5 para señales; terminales 2, 4 y 6 comunes.

- Compruebe que la programación del convertidor y los ajustes del conmutador coinciden con el tipo de señal analógica.
- Realice una prueba de señales en el terminal de entrada.

ADVERTENCIA / ALARMA 3, Sin motor

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

ADVERTENCIA / ALARMA 4, Pérdida de fase de alim.

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 5, Alta tensión de enlace CC

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

ADVERTENCIA 6, Tensión de CC baja

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

ADVERTENCIA / ALARMA 7, Sobretenión CC

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 8, Baja tensión CC

Si la tensión del enlace de CC cae por debajo del límite de baja tensión, el convertidor de frecuencia comprobará si hay conectada una fuente de alimentación de seguridad de 24 V CC. Si no se ha conectado ninguna fuente de

alimentación de seguridad de 24 V CC, el convertidor se desconectará transcurrido un retardo de tiempo determinado. El retardo de tiempo en cuestión depende del tamaño de la unidad.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 9, Sobrecar. inv.

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 10, Sobretemp. del motor

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

Seleccione una de estas opciones:

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

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

Resolución de problemas

- Compruebe si el motor se está sobrecalentando.
- Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.
- Compruebe que la intensidad del motor configurada en *parámetro 1-24 Intensidad motor* esté ajustada correctamente.

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

ADVERTENCIA / ALARMA 11, Sobretemp. del termistor del motor

Compruebe si el termistor está desconectado. En el *parámetro 1-90 Protección térmica motor*, seleccione si el convertidor de frecuencia debe emitir una advertencia o una alarma.

Resolución de problemas

- Compruebe si el motor se está sobrecalentando.
- Compruebe si el motor está sobrecargado mecánicamente.
- Cuando utilice el terminal 53 o 54, compruebe que el termistor está bien conectado entre el terminal 53 o 54 (entrada de tensión analógica) y el terminal 50 (fuente de alimentación de +10 V) y que el conmutador del terminal 53 o 54 está configurado para tensión. Compruebe que el *parámetro 1-93 Fuente de termistor* selecciona el terminal 53 o 54.
- Cuando se utilicen los terminales 18, 19, 31, 32 o 33 (entradas digitales), compruebe que el termistor esté bien conectado entre el terminal de entrada digital utilizado (solo entrada digital PNP) y el terminal 50. Seleccione el terminal que se usará en el *parámetro 1-93 Fuente de termistor*.

ADVERTENCIA / ALARMA 12, Límite de par

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

Resolución de problemas

- Si el límite de par del motor se supera durante una aceleración de rampa, amplíe el tiempo de aceleración de rampa.
- Si el límite de par del generador se supera durante una deceleración de rampa, amplíe el tiempo de deceleración de rampa.
- Si se alcanza el límite de par durante el funcionamiento, amplíe dicho límite. Asegúrese de que el

sistema puede funcionar de manera segura con un par mayor.

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

ADVERTENCIA / ALARMA 13, Sobrecorriente

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

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 14, Fallo a tierra

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 15, HW incomp.

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

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

- *Parámetro 15-40 Tipo FC.*
- *Parámetro 15-41 Sección de potencia.*

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

ALARMA 16, Cortocircuito

Hay un cortocircuito en el motor o en su cableado.

Resolución de problemas

- Desconecte la alimentación del convertidor y solucione el cortocircuito.

⚠ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

- Desconecte la alimentación eléctrica antes de continuar.

ADVERTENCIA / ALARMA 17, Cód. ctrl TO

Sin comunicación con el convertidor de frecuencia.

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

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 20, Err entr. temp.

El sensor de temperatura no está conectado.

ADVERTENCIA / ALARMA 21, Error de par.

El parámetro está fuera de intervalo. El número de parámetro se muestra en la pantalla.

Resolución de problemas

- Ajuste el parámetro afectado a un valor válido.

ADVERTENCIA 22. Elev. freno mec.

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

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

ADVERTENCIA 23, Fallo del ventilador interno

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

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

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

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

Resolución de problemas del ventilador

- Apague y vuelva a encender el convertidor y compruebe que el ventilador funciona brevemente al arrancar.
- Compruebe que el ventilador funciona correctamente. Utilice el *grupo de parámetros 43-55 Unit Readouts* para mostrar la velocidad de cada ventilador.

Resolución de problemas de la tarjeta de potencia del ventilador

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

ADVERTENCIA 24, Fallo ventilador externo

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

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

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

Si el valor de registro es 1, existe un problema de hardware con uno de los ventiladores. Si el valor de

registro es 11, hay un problema de comunicación entre la tarjeta de potencia y la tarjeta de control.

Resolución de problemas del ventilador

- Apague y vuelva a encender el convertidor y compruebe que el ventilador funciona brevemente al arrancar.
- Compruebe que el ventilador funciona correctamente. Utilice el *grupo de parámetros 43-55 Unit Readouts* para mostrar la velocidad de cada ventilador.

Resolución de problemas de la tarjeta de potencia

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

ADVERTENCIA 25, Resist. freno cortocircuitada

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

Resolución de problemas

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

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

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

ADVERTENCIA / ALARMA 27, Fallo chopper freno

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

⚠️ ADVERTENCIA

RIESGO DE SOBRECALENTAMIENTO

Una subida de la tensión puede hacer que se sobrecaliente la resistencia de frenado y es posible que se produzca un incendio. Si no desconecta la alimentación del convertidor y sustituye la resistencia de frenado, pueden producirse daños en el equipo.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 28, Compr. freno

La resistencia de frenado no está conectada o no funciona.

Resolución de problemas

- Compruebe *parámetro 2-15 Comprobación freno*.

ALARMA 29, Temp. disipador

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 30, Falta la fase U del motor

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

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

- La instalación, el arranque y el mantenimiento deben ser realizados exclusivamente por personal cualificado.
- Antes de realizar cualquier trabajo de reparación o mantenimiento, utilice un dispositivo de medición de tensión adecuado para asegurarse de que el convertidor se haya descargado por completo.

Resolución de problemas

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

ALARMA 31, Falta la fase V del motor

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

⚠️ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

- La instalación, el arranque y el mantenimiento deben ser realizados exclusivamente por personal cualificado.
- Antes de realizar cualquier trabajo de reparación o mantenimiento, utilice un dispositivo de medición de tensión adecuado para asegurarse de que el convertidor se haya descargado por completo.

Resolución de problemas

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

ALARMA 32, Falta la fase W del motor

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

⚠ ADVERTENCIA

TENSIÓN ALTA

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

- La instalación, el arranque y el mantenimiento deben ser realizados exclusivamente por personal cualificado.
- Antes de realizar cualquier trabajo de reparación o mantenimiento, utilice un dispositivo de medición de tensión adecuado para asegurarse de que el convertidor se haya descargado por completo.

Resolución de problemas

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

ALARMA 33, Fa. entr. corri.

Se han efectuado demasiados arranques en poco tiempo.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 34, Fallo comunic. Fieldbus

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

ADVERTENCIA / ALARMA 35, Fallo de opción

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

ADVERTENCIA / ALARMA 36, Fallo aliment.

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

- Compruebe los fusibles del sistema de convertidores y la alimentación de red a la unidad.
- Compruebe que la tensión de red sea conforme a las especificaciones del producto.
- Compruebe que no se den las siguientes condiciones:
se emitirá la alarma 307, THD excesiva (V), la alarma 321, Voltage imbalance (Desequilibrio en la tensión), la advertencia 417, Mains undervoltage (Baja tensión alimentación) o la advertencia 418, Mains overvoltage (Sobretensión alimentación) en

caso de que se dé alguna de las condiciones enumeradas:

- El valor de la tensión trifásica cae por debajo del 25 % de la tensión nominal de la red.
- Cualquier tensión monofásica supera el 10 % de la tensión nominal de la red.
- El porcentaje de desequilibrio de fase o del valor supera el 8 %.
- La THD de la tensión supera el 10 %.

ALARMA 37, Desequil. fase

Hay un desequilibrio entre las unidades de potencia.

ALARMA 38, Fallo interno

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

Resolución de problemas

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

En caso necesario, póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico.

Anote el número de código para dar los siguientes pasos para encontrar el problema.

Número	Texto
0	El puerto serie no puede ser inicializado. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
256-259, 266, 268	Los datos de la EEPROM de potencia son defectuosos o demasiado antiguos. Sustituya la tarjeta de potencia.
512-519	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
783	Valor de parámetro fuera de los límites mínimo/máximo.
1024-1284	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
1299	La versión del software de opción de la ranura A es demasiado antigua.
1300	La versión del software de opción de la ranura B es demasiado antigua.
1301	La versión del software de opción de la ranura C0 es demasiado antigua.
1302	La versión del software de opción de la ranura C1 es demasiado antigua.
1315	La versión del software de opción de la ranura A no es compatible (no está permitida).
1316	La versión del software de opción de la ranura B no es compatible (no está permitida).

Número	Texto
1317	La versión del software de opción de la ranura C0 no es compatible (no está permitida).
1318	La versión del software de opción de la ranura C1 no es compatible (no está permitida).
1360–2819	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.
2561	Sustituya la tarjeta de control.
2820	Desbordamiento de pila del LCP.
2821	Desbordamiento del puerto de serie.
2822	Desbordamiento del puerto USB.
3072–5122	Valor de parámetro fuera de límites.
5123	Opción en ranura A: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5124	Opción en ranura B: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5125	Opción en ranura C0: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5126	Opción en ranura C1: hardware incompatible con el hardware de la placa de control.
5127	Combinación de opciones no permitida (montadas dos opciones del mismo tipo, o encoder en E0 y resolver en E1, o similar)
5168	Se ha detectado una parada de seguridad o Safe Torque Off en una tarjeta de control que no tiene parada de seguridad o Safe Torque Off.
5376–65535	Fallo interno. Póngase en contacto con su proveedor de Danfoss o con el departamento de servicio técnico de Danfoss.

Tabla 8.4 Códigos de fallo interno

ALARMA 39, Sensor disp.

No hay realimentación del sensor de temperatura del disipador.

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

ADVERTENCIA 40, Sobrecarga de la salida digital del terminal 27

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

ADVERTENCIA 41, Sobrecarga de la salida digital del terminal 29

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

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

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

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

ALARMA 43, Alim. ext.

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

ALARMA 45, Fallo con. tierra 2

Fallo de conexión a tierra.

Resolución de problemas

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

ALARMA 46, Aliment. tarj. alim.

La fuente de alimentación de la tarjeta de potencia está fuera del intervalo. También puede deberse a un fallo en un ventilador del disipador.

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

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

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

Resolución de problemas

- Compruebe si la tarjeta de potencia está defectuosa.
- Compruebe si la tarjeta de control está defectuosa.
- Compruebe si la tarjeta de opción está defectuosa.
- Si se utiliza un suministro externo de 24 V CC, compruebe que el suministro sea correcto.

- Compruebe si hay algún ventilador defectuoso en el disipador.

ADVERTENCIA 47, Alim. baja 24 V

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

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

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Resolución de problemas

- Compruebe si la tarjeta de potencia está defectuosa.

ADVERTENCIA 48, Alim. baja 1.8 V

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 49, Límite de veloc.

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

ALARMA 50, Fallo de calibración AMA

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

ALARMA 51, Unom, Inom AMA

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 52, Fa. AMA In baja

La intensidad del motor es demasiado baja.

Resolución de problemas

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

ALARMA 53, Motor AMA demasiado grande

El motor es demasiado grande para que funcione el AMA.

ALARMA 54, Motor AMA demasiado pequeño

El motor es demasiado pequeño para que funcione AMA.

ALARMA 55, Par. AMA fuera de intervalo

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

ALARMA 56, AMA interrumpido por usuario

Se interrumpe manualmente el AMA.

ALARMA 57, Fallo interno del AMA

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

ALARMA 58, Fallo interno del AMA

Póngase en contacto con el distribuidor de Danfoss.

ADVERTENCIA 59, Límite intensidad

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

ADVERTENCIA 60, Parada externa

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

ADVERTENCIA 61. Error seguim.

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

ADVERTENCIA 62, Lím. frec. salida

Si la frecuencia de salida alcanza el valor ajustado en *parámetro 4-19 Frecuencia salida máx.*, el convertidor de frecuencia emite una advertencia. La advertencia se elimina cuando la salida disminuye por debajo del límite máximo. Si el convertidor de frecuencia no puede limitar la frecuencia, se desconectará y emitirá una alarma. Lo último puede suceder en el modo de flujo si el convertidor de frecuencia pierde el control del motor.

Resolución de problemas

- Compruebe las posibles causas en la aplicación.
- Aumente el límite de la frecuencia de salida. Asegúrese de que el sistema puede funcionar de manera segura con una frecuencia de salida superior.

ALARMA 63, Fr. mecán. bajo

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

ADVERTENCIA 64, Límite tensión

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

ADVERTENCIA / ALARMA 65, Sobretemp. tarj. control

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 66, Baja temp.

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

ALARMA 67, Cambio opción

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

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

ALARMA 69, Temp. tarj. pot.

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 70, Conf. FC incor.

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

ADVERTENCIA/ALARMA 71. PTC 1 Par.seg.

Se ha activado la función de Safe Torque Off (STO) desde la VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 porque el motor está demasiado caliente. Una vez que el motor se enfríe y se desactive la entrada digital de la MCB 112, podrá

reanudarse el funcionamiento normal cuando la MCB 112 vuelva a aplicar 24 V CC al terminal 37. Cuando el motor esté preparado para su funcionamiento normal, se enviará una señal de reinicio (a través de comunicación serie, E/S digital o pulsando [Reset] en el LCP). Con el re arranque automático activado, el motor podrá arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 72, Fallo peligroso

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

ADVERTENCIA 73, R.aut. Par.seg.

Se ha activado Safe Torque Off (STO). Con el re arranque automático activado, el motor puede arrancar cuando se solucione el fallo.

ALARMA 74, Termistor PTC

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

ALARMA 75, Illegal profile sel. (Sel. perfil inválido)

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

ADVERTENCIA 76, Conf. unid. pot.

El número requerido de unidades de potencia no coincide con el número detectado de unidades de potencia activas. Al sustituir un módulo de alojamiento de tamaño F, se produce esta advertencia si los datos específicos de potencia de la tarjeta de potencia del módulo no coinciden con el resto del convertidor de frecuencia. Si se pierde la conexión de la tarjeta de potencia, la unidad también emite esta advertencia.

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA 77, M. ahorro en.

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

ALARMA 78, Error seguim.

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 79, Conf. PS no vál.

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

ALARMA 80, Equ. inicializado

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

ALARMA 81, CSIV corrupto

El archivo CSIV contiene errores de sintaxis.

ALARMA 82, Error p. CSIV

CSIV no pudo iniciar un parámetro.

ALARMA 83, Illegal option combination (Combinación de opción no válida)

Las opciones montadas no son compatibles.

ALARMA 84, No safety option (Sin opción de seguridad)

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

ALARMA 85, Fallo pelig. PB

Error PROFIBUS/PROFIsafe.

ALARMA 88, Option detection

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

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

ADVERTENCIA 89, Mechanical brake sliding

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

ALARMA 90, Feedback monitor

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

ALARMA 91, AI54 Aj. errón.

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

ADVERTENCIA 98, Fallo de reloj

La hora no está ajustada o se ha producido un fallo en el reloj RTC.

Resolución de problemas

- Reinicie el reloj en *parámetro 0-70 Fecha y hora*.

ALARMA 99, Rotor bloqueado

El rotor está bloqueado.

ADVERTENCIA / ALARMA 104, Monitorización Vent.

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

Resolución de problemas

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

ADVERTENCIA / ALARMA 122, Mot. rotat. unexp. (Giro mot. inesp.)

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

ADVERTENCIA 163, ATEX ETR cur.lim.warning (ATEX ETR advertencia lím.int.)

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

ALARMA 164, ATEX ETR cur.lim.alarm (ATEX ETR alarma lím.int.)

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

ADVERTENCIA 165, ATEX ETR freq.lim.warning (ATEX ETR alarma lím.int.)

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

ALARMA 166, ATEX ETR freq.lim.alarm (ATEX ETR alarma lím.freq.)

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

ALARMA 244, Temperatura del disipador

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

Resolución de problemas

Compruebe si se dan las siguientes condiciones:

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

ADVERTENCIA 251, Nuevo. cód. tipo

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

ALARMA 421, Temperature fault (Fallo de temperatura)

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 423, FPC updating (actualizando FPC)

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

ALARMA 424, FPC update successful (FPC actualizado correctamente)

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

ALARMA 425, FPC update failure (Error al actualizar FPC)

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 426, FPC Config (Config. FPC)

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

Resolución de problemas

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

ALARMA 427, FPC supply (Alimentación FPC)

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

Resolución de problemas

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

8.6 Resolución de problemas

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
Pantalla oscura / Sin funcionamiento	Ausencia de alimentación de entrada.	Consulte el <i>Tabla 5.4</i> .	Compruebe la fuente de alimentación de entrada.
	Fusibles abiertos o no encontrados.	Consulte el apartado <i>Fusibles de potencia</i> de esta tabla para conocer las posibles causas.	Siga las recomendaciones indicadas.
	El LCP no recibe potencia	Compruebe que el cable del LCP está bien conectado y que no está dañado.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Cortocircuito en la tensión de control (terminal 12 o 50) o en los terminales de control.	Compruebe el suministro de tensión de control de 24 V para los terminales 12/13 a 20-39 V o la fuente de alimentación de 10 V para los terminales 50 a 55.	Conecte los terminales correctamente.
	LCP incompatible (LCP del VLT® 2800 o 5000/6000/8000/ FCD o FCM).	–	Use únicamente el LCP 101 (P/N 130B1124) o el LCP 102 (P/N 130B1107).
	Ajuste de contraste incorrecto.	–	Pulse [Status] + [▲] / [▼] para ajustar el contraste.
	El display (LCP) está defectuoso.	Pruébalo utilizando un LCP diferente.	Sustituya el LCP o el cable de conexión defectuosos.
	Fallo interno del suministro de tensión o SMPS defectuoso.	–	Póngase en contacto con el proveedor.
Pantalla intermitente	Fuente de alimentación sobrecargada (SMPS) debido a un incorrecto cableado de control o a un fallo interno del convertidor de frecuencia.	Para descartar la posibilidad de que se trate de un problema en el cableado de control, desconecte todos los cables de control retirando los bloques de terminales.	Si la pantalla permanece iluminada, el problema está en el cableado de control. Compruebe los cables en busca de cortocircuitos o conexiones incorrectas. Si la pantalla continúa apagándose, siga el procedimiento de <i>Pantalla oscura / Sin función</i> .
Motor parado	El conmutador de mantenimiento está abierto o falta una conexión del motor.	Compruebe si el motor está conectado y si no se ha interrumpido la conexión por un conmutador de mantenimiento u otro dispositivo.	Conecte el motor y compruebe el conmutador de mantenimiento.
	No hay potencia de red con tarjeta opcional de 24 V CC.	Si la pantalla funciona pero no hay salida, compruebe que el convertidor de frecuencia reciba alimentación.	Aplique alimentación al sistema.
	Parada del LCP.	Compruebe si se ha pulsado la tecla [Off].	Pulse [Auto On] o [Hand On] (según el modo de funcionamiento).
	Falta la señal de arranque (en espera).	Compruebe el ajuste correcto del terminal 18 en el <i>parámetro 5-10 Terminal 18 Entrada digital</i> . Utilice el ajuste predeterminado.	Aplique una señal de arranque válida.
	Señal de funcionamiento por inercia del motor activa (inercia).	Compruebe si el <i>parámetro 5-12 Terminal 27 Entrada digital</i> está configurado con el ajuste correcto para el terminal 27 (utilice los ajustes predeterminados).	Aplique 24 V al terminal 27 o programe este terminal como [0] Sin función.
	Fuente de señal de referencia incorrecta.	Compruebe la señal de referencia: <ul style="list-style-type: none"> • Local. • ¿Referencia de bus o remota? • ¿Referencia interna activa? • ¿Conexión de terminales correcta? • ¿Escalado de terminales correcto? • ¿Señal de referencia disponible? 	Programe los ajustes correctos. Revise el <i>parámetro 3-13 Lugar de referencia</i> . Configure la referencia interna activa en el <i>grupo de parámetros 3-1* Referencias</i> . Compruebe si el cableado es correcto. Compruebe el escalado de los terminales. Compruebe la señal de referencia.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
El motor está funcionando en sentido incorrecto	Límite de giro del motor.	Compruebe que el <i>parámetro 4-10 Dirección veloc. motor</i> está programado correctamente.	Programa los ajustes correctos.
	Señal de cambio de sentido activa.	Compruebe si se ha programado una orden de cambio de sentido para el terminal en el <i>grupo de parámetros 5-1* Entradas digitales</i> .	Desactive la señal de cambio de sentido.
	Conexión de fase del motor incorrecta.	–	Consulte el <i>capítulo 6.5.1 Advertencia: arranque del motor</i> .
El motor no llega a la velocidad máxima	Los límites de frecuencia están mal configurados.	Compruebe los límites de salida en <i>parámetro 4-13 Límite alto veloc. motor [RPM]</i> , <i>parámetro 4-14 Límite alto veloc. motor [Hz]</i> y <i>parámetro 4-19 Frecuencia salida máx.</i>	Programa los límites correctos.
	La señal de entrada de referencia no se ha escalado correctamente.	Compruebe el escalado de la señal de entrada de referencia en el <i>grupo de parámetros 6-0* Modo E/S analógico</i> y el <i>grupo de parámetros 3-1* Referencias</i> .	Programa los ajustes correctos.
La velocidad del motor es inestable	Posibles ajustes de parámetros incorrectos.	Compruebe los ajustes de todos los parámetros del motor, incluidos los ajustes de compensación del motor. En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes de PID.	Compruebe los ajustes del <i>grupo de parámetros 1-6* Aj. depend. carga</i> . En el caso de funcionamiento en lazo cerrado, compruebe los ajustes del <i>grupo de parámetros 20-0* Realimentación</i> .
El motor funciona con brusquedad	Posible sobremagnetización.	Compruebe si hay algún ajuste del motor incorrecto en los parámetros del motor.	Compruebe los ajustes del motor en los <i>grupos de parámetros 1-2* Datos de motor</i> , <i>1-3* Dat. avanz. motor</i> y <i>1-5* Aj. indep. carga</i> .
El motor no frena	Posibles ajustes incorrectos en los parámetros de freno. Puede que los tiempos de deceleración sean demasiado cortos.	Compruebe los parámetros del freno. Compruebe los ajustes del tiempo de rampa.	Compruebe los <i>grupos de parámetros 2-0* Freno CC</i> y <i>3-0* Límites referencia</i> .
Fusibles de potencia abiertos	Cortocircuito entre fases.	El motor o el panel tienen un cortocircuito entre fases. Compruebe si hay algún cortocircuito entre fases en el motor y el panel.	Elimine cualquier cortocircuito detectado.
	Sobrecarga del motor.	El motor está sobrecargado para la aplicación.	Lleve a cabo una prueba de arranque y verifique que la intensidad del motor está dentro de los valores especificados. Si la intensidad del motor supera la corriente a plena carga indicada en la placa de características, el motor solo podrá funcionar con carga reducida. Revise las especificaciones de la aplicación.
	Conexiones flojas.	Lleve a cabo una comprobación previa al arranque por si hubiera conexiones flojas.	Apriete las conexiones flojas.
Desequilibrio de corriente de alimentación superior al 3 %	Problema con la alimentación del sistema (consulte la descripción de la <i>Alarma 4. Pérd. fase alim.</i>).	Gire los conectores de la alimentación de entrada una posición: de A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el cable, hay un problema de alimentación. Compruebe la alimentación de red.
	Problema con el convertidor de frecuencia.	Gire una posición los conectores de la alimentación de entrada al convertidor de frecuencia: de A a B, de B a C y de C a A.	Si continúa el desequilibrio en el mismo terminal de entrada, hay un problema en el convertidor de frecuencia. Póngase en contacto con el proveedor.

Síntoma	Causa posible	Prueba	Solución
El desequilibrio de intensidad del motor es superior al 3 %.	Problema en el motor o en su cableado.	Gire los cables del motor de salida una posición: de U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el cable, el problema se encuentra en el motor o en su cableado. Compruebe el motor y su cableado.
	Problema con el convertidor de frecuencia.	Gire los cables del motor de salida una posición: de U a V, de V a W y de W a U.	Si el desequilibrio persiste en el mismo terminal de salida, hay un problema en la unidad. Póngase en contacto con el proveedor.
Problemas de aceleración del convertidor de frecuencia	Los datos del motor no se han introducido correctamente.	Si se producen advertencias o alarmas, consulte <i>capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas</i> . Compruebe que los datos de motor se han introducido correctamente.	Aumente el tiempo de aceleración en <i>parámetro 3-41 Rampa 1 tiempo acel. rampa</i> . Aumente el límite de intensidad en <i>parámetro 4-18 Límite intensidad</i> . Aumente el límite de par en <i>parámetro 4-16 Modo motor límite de par</i> .
Problemas de desaceleración del convertidor de frecuencia	Los datos del motor no se han introducido correctamente.	Si se producen advertencias o alarmas, consulte <i>capítulo 8.5 Lista de Advertencias y Alarmas</i> . Compruebe que los datos de motor se han introducido correctamente.	Incrementa el tiempo de deceleración en <i>parámetro 3-42 Rampa 1 tiempo desacel. rampa</i> . Active el control de sobretensión en <i>parámetro 2-17 Control de sobretensión</i> .

9 Especificaciones

9.1 Datos eléctricos

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

	N355	N400	N450
Sobrecarga normal (Sobrecarga normal = 110 % de la corriente durante 60 s)	NO	NO	NO
Eje de salida típico a 400 V [kW]	355	400	450
Eje de salida típico a 460 V [CV]	500	600	600
Eje de salida típico a 480 V [kW]	400	500	530
Tamaño del alojamiento	E1h/E3h	E1h/E3h	E1h/E3h
Intensidad de salida (trifásica)			
Continua (a 400 V) [A]	658	745	800
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 400 V) [A]	724	820	880
Continua (a 460/480 V) [A]	590	678	730
Intermitente (60 s de sobrecarga) (a 460/480 V) [A]	649	746	803
kVA continua (a 400 V) [kVA]	456	516	554
kVA continua (a 460 V) [kVA]	470	540	582
kVa continua (a 480 V) [kVa]	511	587	632
Intensidad de entrada máxima			
Continua (a 400 V) [A]	634	718	771
Continua (a 460/480 V) [A]	569	653	704
Tamaño y número máximo de cables por fase (E1h)			
- Alimentación y motor sin freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)	5 × 240 (5 × 500 mcm)
- Alimentación y motor con freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)	4 × 240 (4 × 500 mcm)
- Freno o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
Tamaño y número máximo de cables por fase (E3h)			
- Alimentación y motor [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)	6 × 240 (6 × 500 mcm)
- Freno [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)	2 × 185 (2 × 350 mcm)
- Carga compartida o regeneración [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)	4 × 185 (4 × 350 mcm)
Fusibles de red externos máximos [A] ²⁾	800	800	800
Pérdida de potencia estimada a 400 V [W] ^{3), 4)}	6928	8036	8783
Pérdida de potencia estimada a 460 V [W] ^{3), 4)}	5910	6933	7969
Rendimiento ⁴⁾	0,98	0,98	0,98
Frecuencia de salida	0-590 Hz	0-590 Hz	0-590 Hz
Desconexión por sobrettemperatura del disipador [°C (°F)]	110 (230)	110 (230)	110 (230)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de control [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de potencia [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de potencia del ventilador [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Desconexión por sobrettemperatura de la tarjeta de carga de arranque activa [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

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

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

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

1) Calibre de cables estadounidense.

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

3) La pérdida de potencia típica se calcula en condiciones normales y se espera que esté comprendida dentro de ±15 % (la tolerancia está relacionada con las distintas condiciones de cable y tensión). Estos valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de IE2/IE3). Los motores que tienen un rendimiento inferior contribuyen a la pérdida de potencia del convertidor de frecuencia. Esto es aplicable al dimensionamiento de la refrigeración del convertidor de frecuencia. Si la frecuencia de conmutación es superior a los ajustes predeterminados, las pérdidas de potencia pueden aumentar. Se incluyen los consumos de energía habituales del LCP y de la tarjeta de control. Para conocer los datos de pérdida de potencia conforme a la norma EN 50598-2, consulte drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Las opciones y carga del cliente pueden sumar hasta 30 W a las pérdidas, aunque normalmente una tarjeta de control a plena carga y las opciones para las ranuras A o B solo añaden 4 W cada una.

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

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

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

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

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

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

1) Calibre de cables estadounidense.

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

3) La pérdida de potencia típica se calcula en condiciones normales y se espera que esté comprendida dentro de ±15 % (la tolerancia está relacionada con las distintas condiciones de cable y tensión). Estos valores están basados en el rendimiento típico de un motor (en el límite de IE2/IE3). Los motores que tienen un rendimiento inferior contribuyen a la pérdida de potencia del convertidor de frecuencia. Esto es aplicable al dimensionamiento de la refrigeración del convertidor de frecuencia. Si la frecuencia de conmutación es superior a los ajustes predeterminados, las pérdidas de potencia pueden aumentar. Se incluyen los consumos de energía habituales del LCP y de la tarjeta de control. Para conocer los datos de pérdida de potencia conforme a la norma EN 50598-2, consulte drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Las opciones y carga del cliente pueden sumar hasta 30 W a las pérdidas, aunque normalmente una tarjeta de control a plena carga y las opciones para las ranuras A o B solo añaden 4 W cada una.

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

9.2 Fuente de alimentación de red

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

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

Tensión de red baja / corte de tensión de red:

durante un episodio de tensión de red baja o un corte de red, el convertidor de frecuencia sigue funcionando hasta que la tensión del enlace de CC desciende por debajo del nivel de parada mínimo, que generalmente es un 15 % inferior a la tensión de alimentación nominal más baja del convertidor de frecuencia. No se puede esperar un arranque y un par completo con una tensión de red inferior al 10 % por debajo de la tensión de alimentación nominal más baja del convertidor.

Frecuencia de alimentación 50/60 Hz ± 5 %

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

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

Factor de potencia de desplazamiento ($\cos \Phi$) cercano a la unidad ($> 0,98$)

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

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

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

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

9.3 Salida del motor y datos del motor

Salida del motor (U, V y W)

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

Frecuencia de salida 0-590 Hz¹⁾

Frecuencia de salida en modo de flujo 0-300 Hz

Conmutación en la salida Ilimitada

Tiempos de rampa 0,01-3600 s

1) Dependiente de la potencia y de la tensión.

Características de par

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

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

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

2) Una vez cada 10 minutos.

9.4 Condiciones ambientales

Entorno

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

Alojamientos E3h/E4h IP20/chasis

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

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

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

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

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

Temperatura ambiente (con modo de conmutación SFAVM)

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

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

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

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

Temperatura ambiente mínima con rendimiento reducido -10 °C (14 °F)

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

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

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

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

Normas CEM, emisión EN 61800-3

Normas CEM, inmunidad EN 61800-3

Clase de rendimiento energético²⁾ IE2

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

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

9.5 Especificaciones del cable

Longitudes de cable y secciones transversales para cables de control¹⁾

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

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

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

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

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

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

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

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

9.6 Entrada/salida de control y datos de control

Entradas digitales

Entradas digitales programables 4 (6)

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

Lógica PNP o NPN

Nivel de tensión 0-24 V CC

Nivel de tensión, 0 lógico PNP <5 V CC

Nivel de tensión, 1 lógico PNP >10 V CC

Nivel de tensión, 0 lógico NPN >19 V CC

Nivel de tensión, 1 lógico NPN <14 V CC

Tensión máxima de entrada 28 V CC

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 4 kΩ

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

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

Entradas analógicas

N.º de entradas analógicas 2

Número de terminal 53, 54

Modos Tensión o intensidad

Selección de modo Conmutadores A53 y A54

Modo tensión Conmutador A53/A54 = (U)

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

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 10 kΩ

Tensión máxima ±20 V

Modo de intensidad Conmutador A53/A54 = (I)

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

Resistencia de entrada, R_i Aproximadamente 200 Ω

Corriente máxima	30 mA
Resolución de entradas analógicas	10 bits (signo +)
Precisión de las entradas analógicas	Error máximo del 0,5 % de la escala completa
Ancho de banda	100 Hz

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

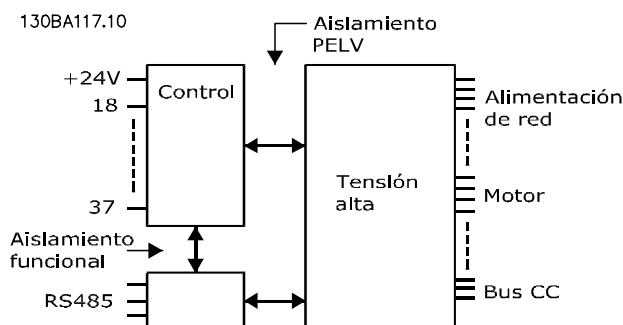


Ilustración 9.1 Aislamiento PELV

Entradas de pulsos	
Entradas de pulsos programables	2
Número de terminal de pulso	29, 33
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	110 kHz (en contrafase)
Frecuencia máxima en los terminales 29 y 33	5 kHz (colector abierto)
Frecuencia mínima en los terminales 29 y 33	4 Hz
Nivel de tensión	Consulte las Entradas digitales en el capítulo 9.6 Entrada/salida de control y datos de control
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	
Número de salidas analógicas programables	1
Número de terminal	42
Rango de intensidad en la salida analógica	0/4-20 mA
Carga de resistencia máxima a común en la salida analógica	500 Ω
Precisión en la salida analógica	Error máximo: un 0,8 % de la escala completa
Resolución en la salida analógica	8 bits

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

Tarjeta de control, comunicación serie RS485

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

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

Salida digital

Salidas digitales / de pulsos programables	2
Número de terminal	27, 29 ¹⁾
Nivel de tensión en la salida digital / salida de frecuencia	0-24 V
Intensidad de salida máxima (disipador o fuente)	40 mA
Carga máxima en salida de frecuencia	1 k Ω
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	12, 13
Carga máxima	200 mA

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

Salidas de relé

Salidas de relé programables	2
------------------------------	---

Sección transversal máxima para terminales de relé	2,5 mm ² (12 AWG)
--	------------------------------

Sección transversal mínima para terminales de relé	0,2 mm ² (30 AWG)
--	------------------------------

Longitud del cable pelado	8 mm (0,3 in)
---------------------------	---------------

N.º de terminal del relé 01	1-3 (desconexión), 1-2 (conexión)
-----------------------------	-----------------------------------

Carga máxima del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (carga resistiva) ²⁾ y ³⁾	400 V CA, 2 A
--	---------------

Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
--	--------------

Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-2 (NO) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
--	---------------

Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
--	--------------

Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 1-3 (NC) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carga mínima del terminal en 1-3 (NC), 1-2 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
---	-----------------------------

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

N.º de terminal del relé 02	4-6 (desconexión), 4-5 (conexión)
-----------------------------	-----------------------------------

Carga máxima del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (carga resistiva) ²⁾ y ³⁾	400 V CA, 2 A
--	---------------

Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga resistiva)	80 V CC, 2 A
--	--------------

Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-5 (NO) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Máxima carga del terminal (CA-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga resistiva)	240 V CA, 2 A
--	---------------

Máxima carga del terminal (CA-15) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga inductiva a cosφ 0,4)	240 V CA, 0,2 A
--	-----------------

Máxima carga del terminal (CC-1) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga resistiva)	50 V CC, 2 A
--	--------------

Máxima carga del terminal (CC-13) ¹⁾ en 4-6 (NC) (Carga inductiva)	24 V CC, 0,1 A
---	----------------

Carga mínima del terminal en 4-6 (NC), 4-5 (NO)	24 V CC 10 mA, 24 V CA 2 mA
---	-----------------------------

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

1) CEI 60947 partes 4 y 5.

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

2) Categoría de sobretensión II.

3) Aplicaciones UL 300 V CA 2 A.

Tarjeta de control, salida de +10 V CC

Número de terminal	50
--------------------	----

Tensión de salida	10,5 V ±0,5 V
-------------------	---------------

Carga máxima	25 mA
--------------	-------

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

Características de control

Resolución de frecuencia de salida a 0-1000 Hz	±0,003 Hz
--	-----------

Tiempo de respuesta del sistema (terminales 18, 19, 27, 29, 32 y 33)	≤2 ms
--	-------

Rango de control de velocidad (lazo abierto)	1:100 de velocidad síncrona
--	-----------------------------

Precisión de velocidad (lazo abierto) 30-4000 r/min: error máximo de ± 8 r/min

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

Rendimiento de la tarjeta de control

Intervalo de exploración 5 M/S

Tarjeta de control, comunicación serie USB

USB estándar 1.1 (velocidad máxima)

Conector USB Conector de dispositivos USB tipo B

AVISO!

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

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

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

9.7 Fusibles

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

AVISO!

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

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

Tabla 9.5 Opciones de fusible

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

AVISO!

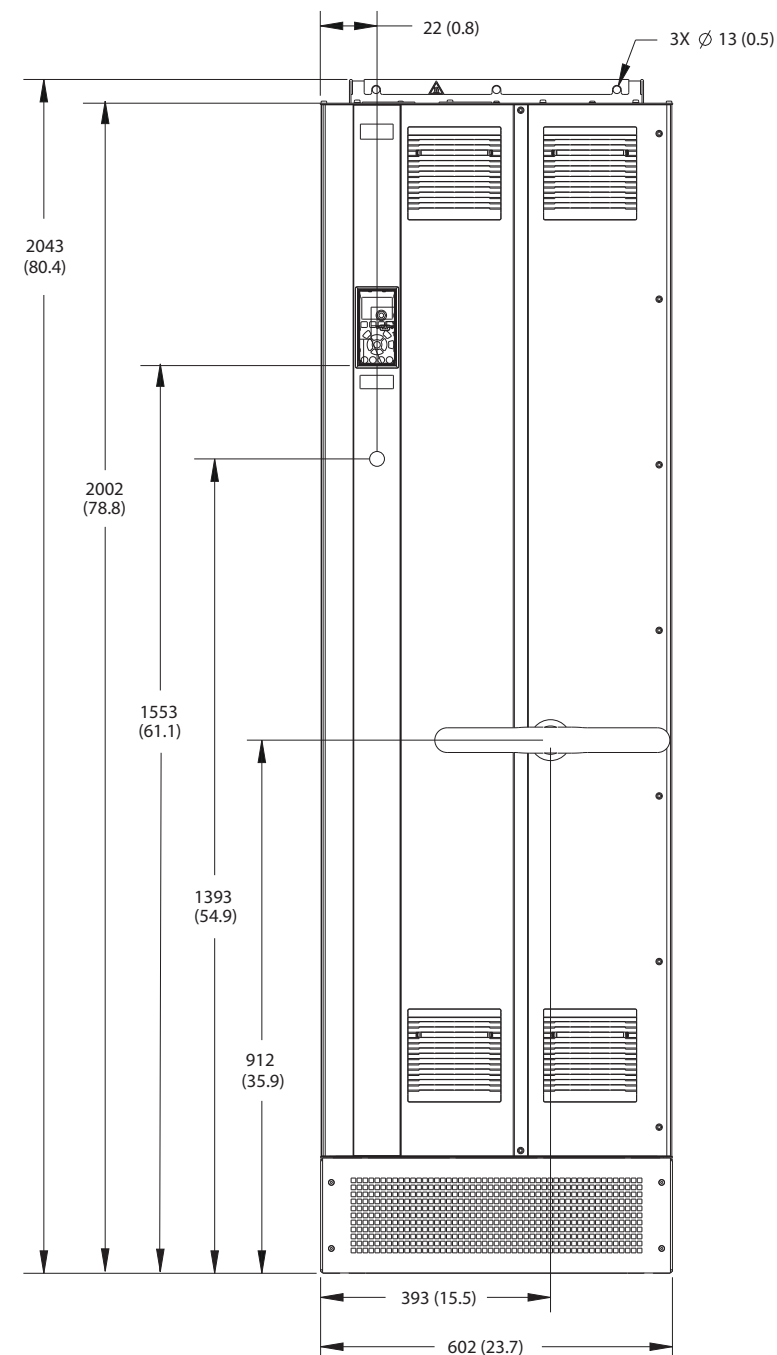
INTERRUPTOR DE DESCONEXIÓN

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

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

9.8 Dimensiones del alojamiento

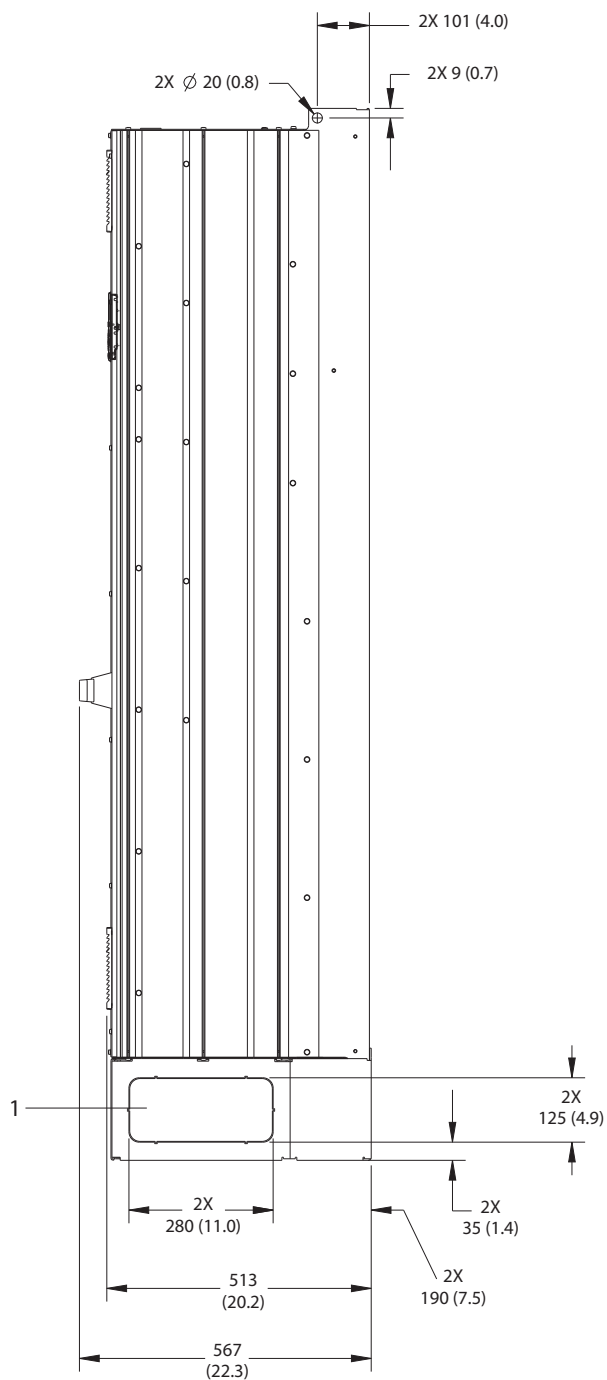
9.8.1 Dimensiones exteriores del E1h



130BF648.10

Ilustración 9.2 Vista frontal del E1h

9

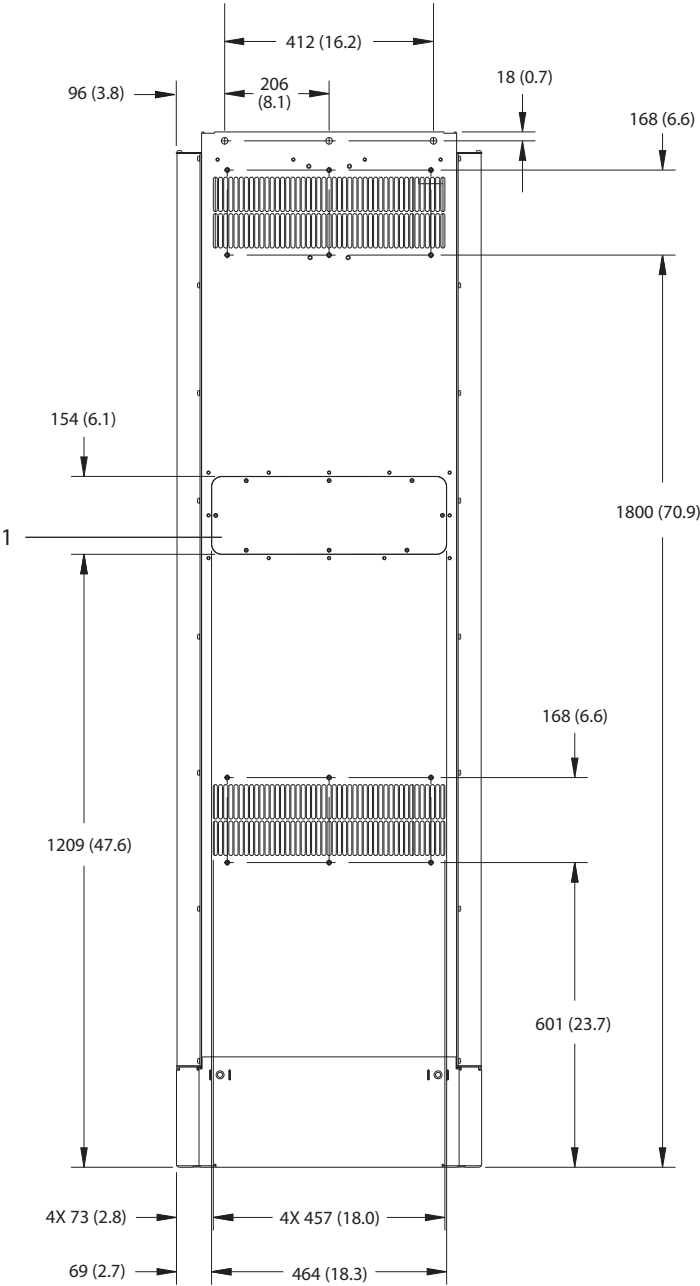


1	Panel de troquel
---	------------------

Ilustración 9.3 Vista lateral del E1h

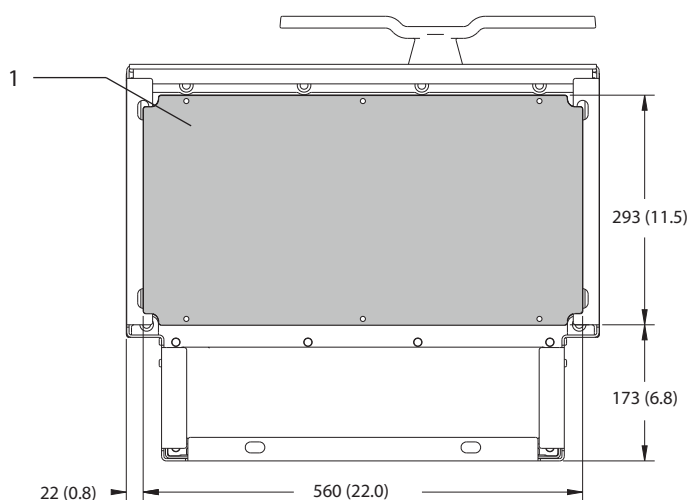
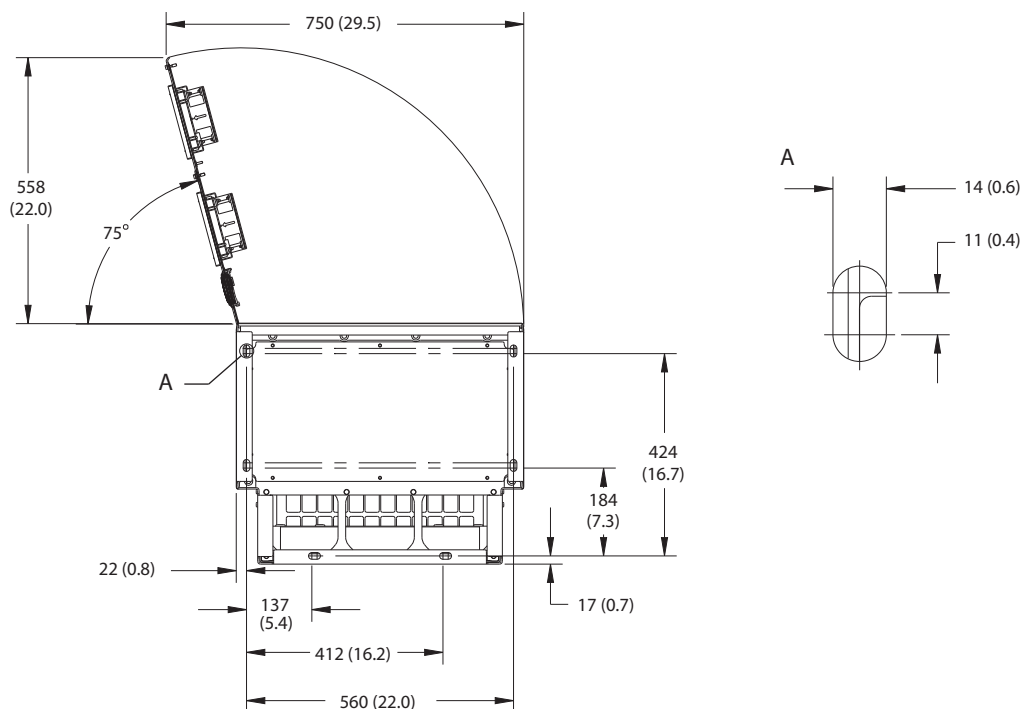
130BF684.10

9



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

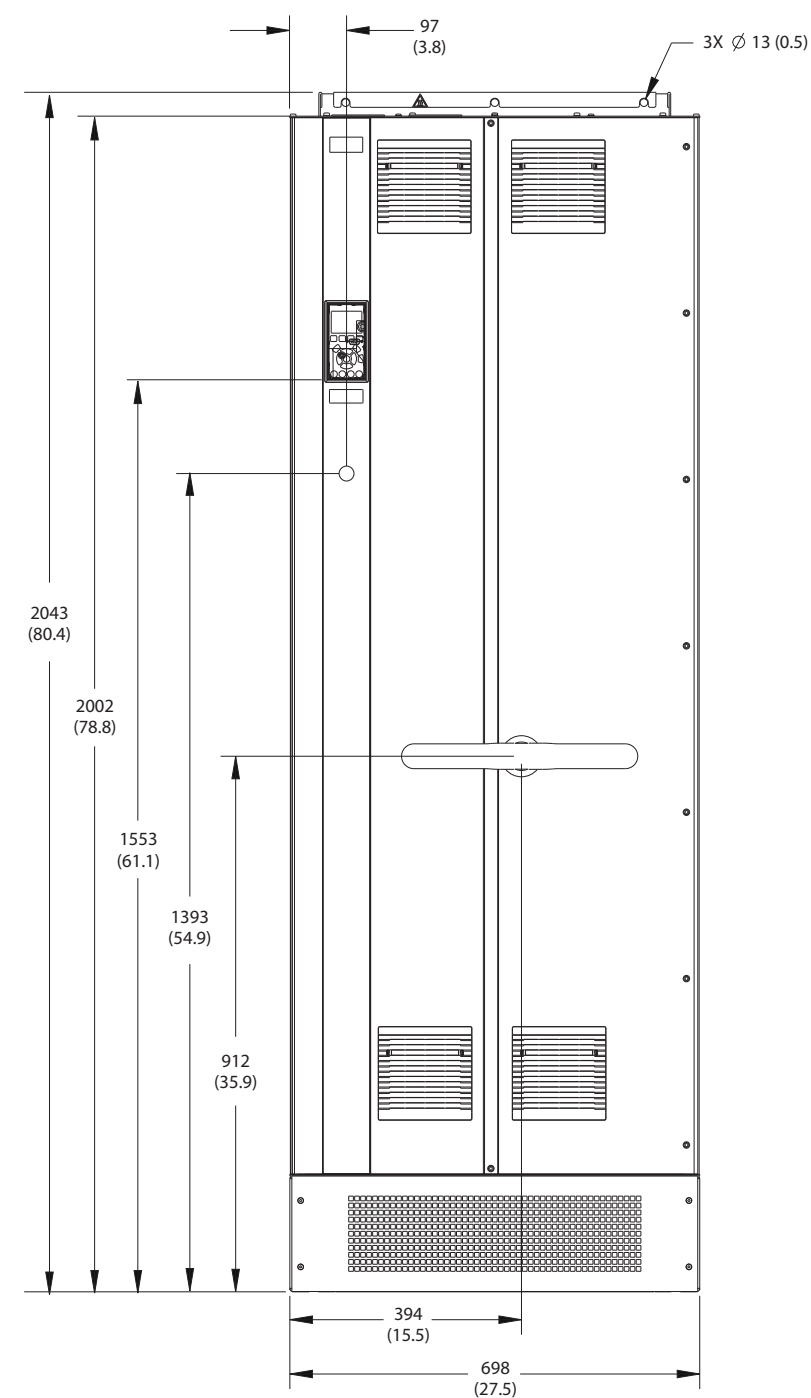
Ilustración 9.4 Vista posterior del E1h



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

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

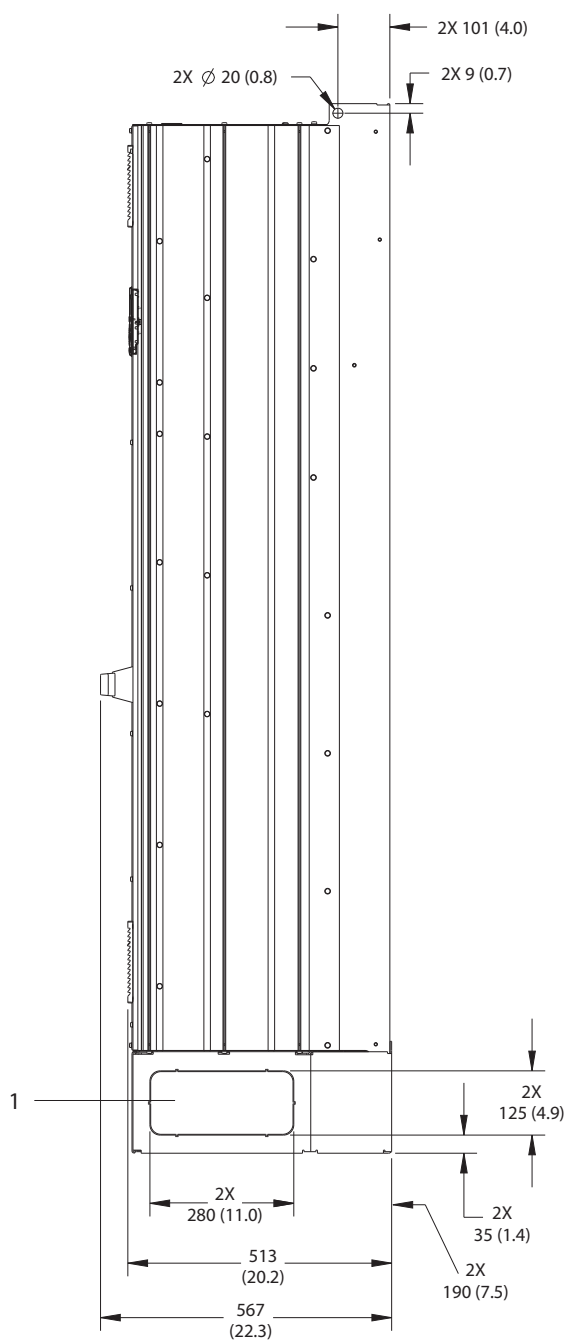
9.8.2 Dimensiones exteriores del E2h



130BF654.10

Ilustración 9.6 Vista frontal del E2h

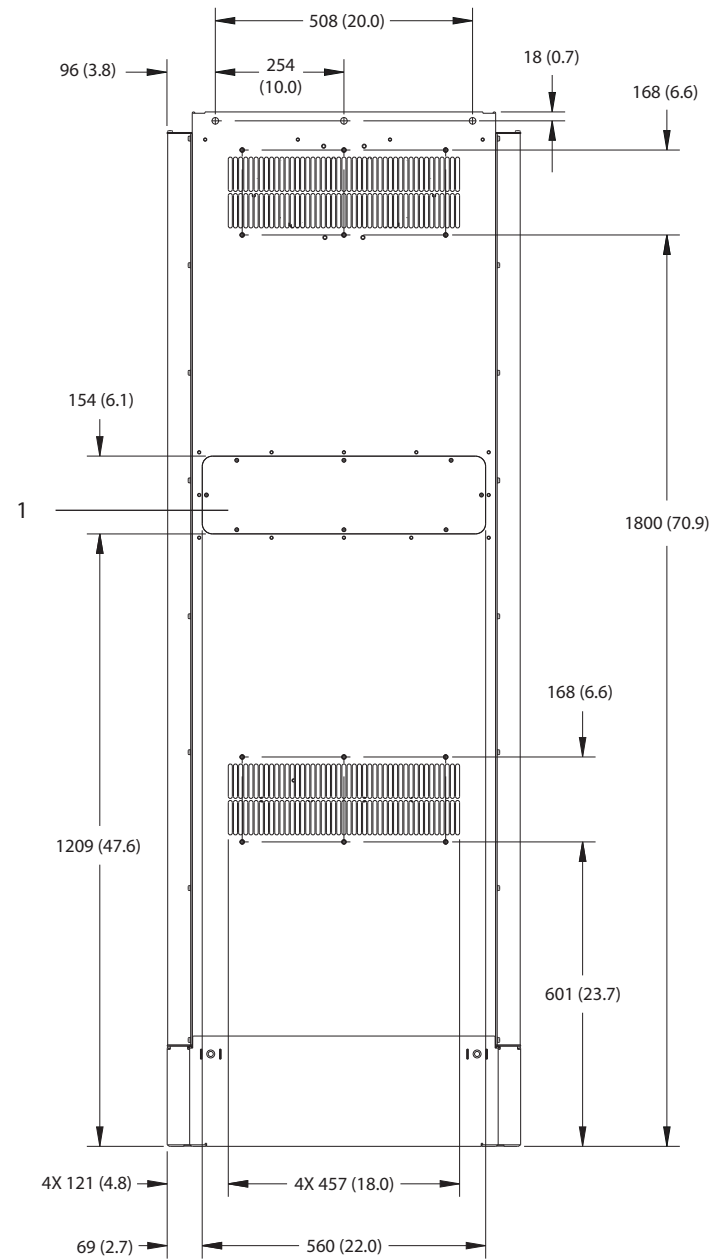
9



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

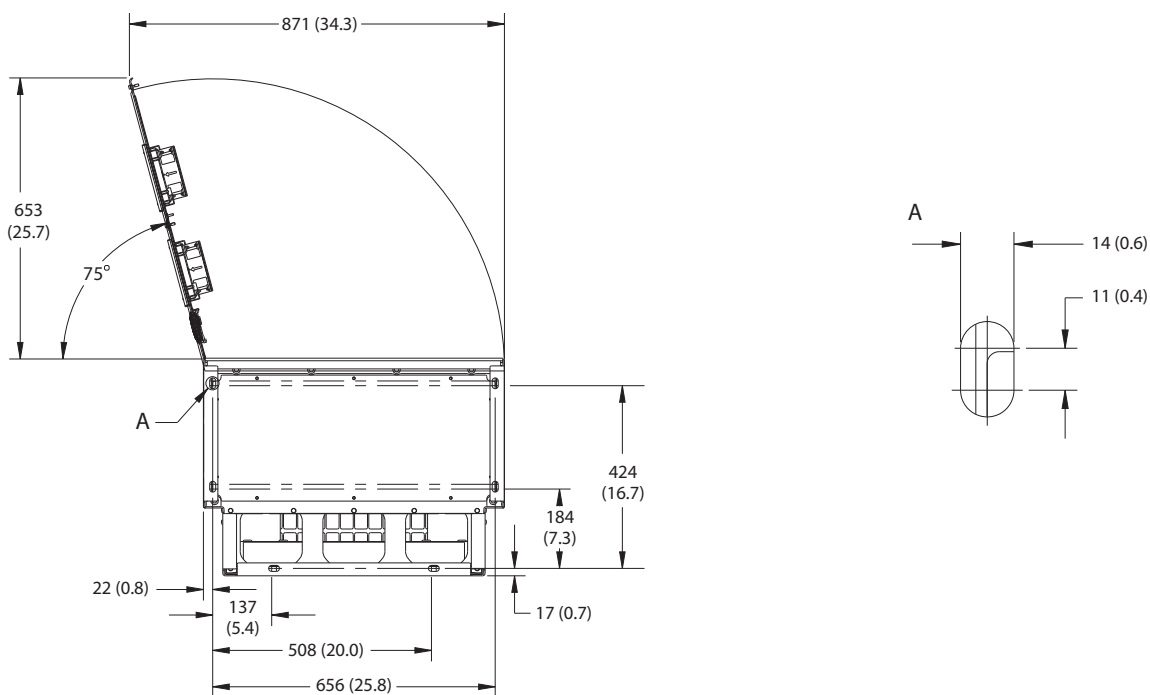
Ilustración 9.7 Vista lateral del E2h

130BF655.10

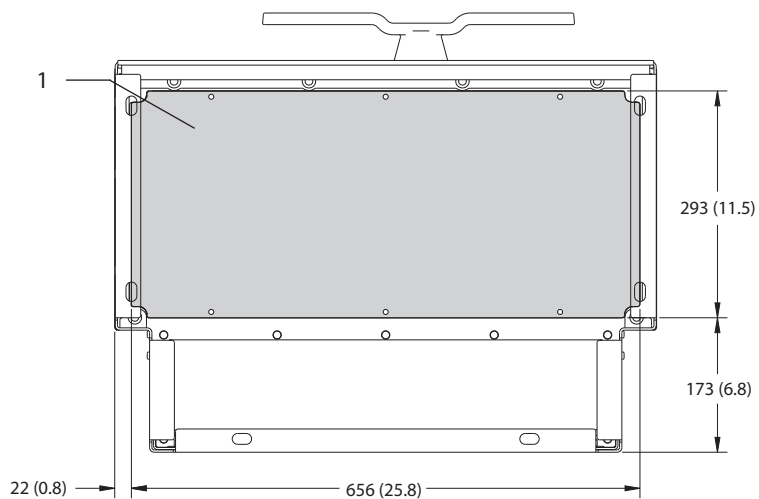


1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.8 Vista posterior del E2h



9



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

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

9.8.3 Dimensiones exteriores del E3h

130BF656.10

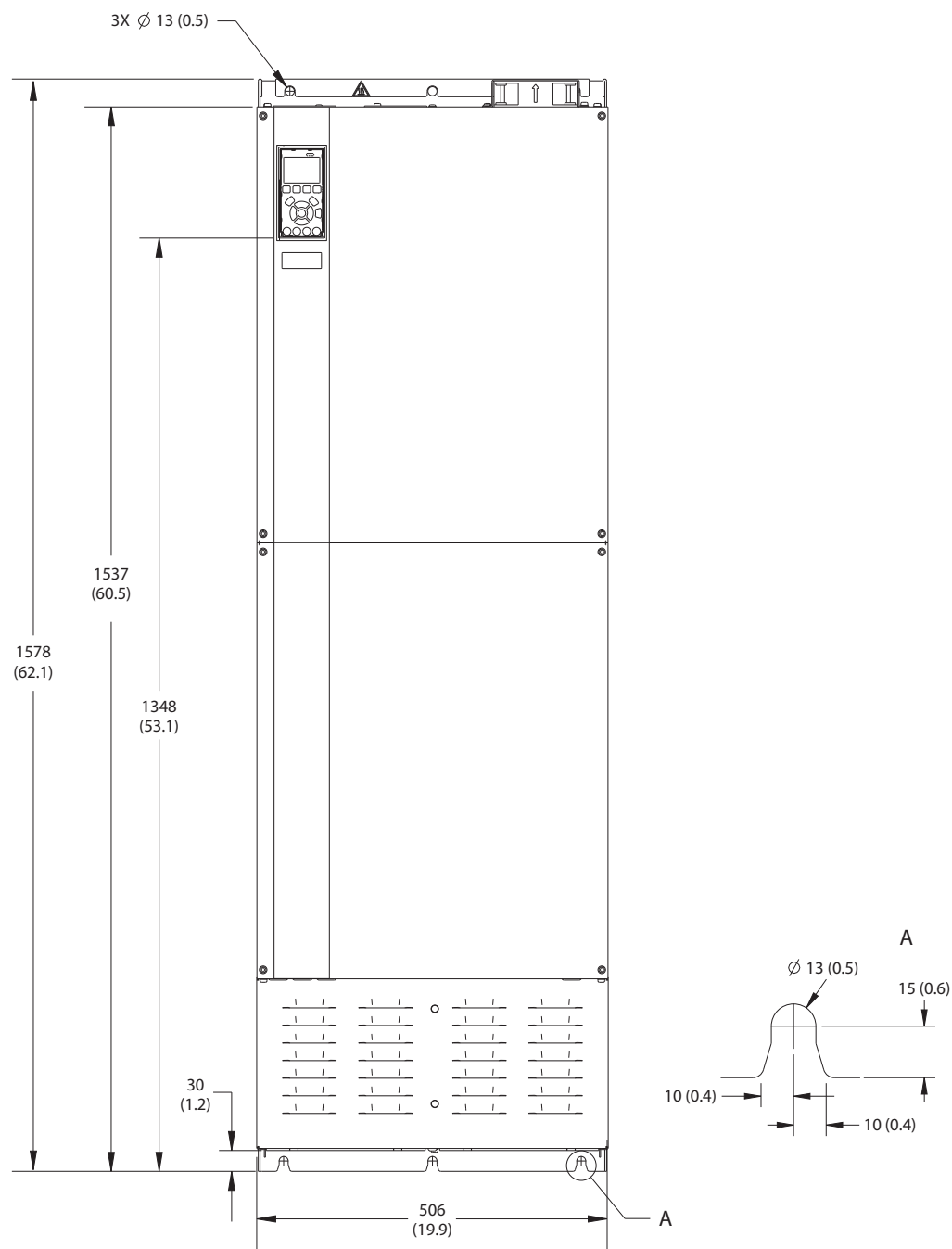


Ilustración 9.10 Vista frontal del E3h

9

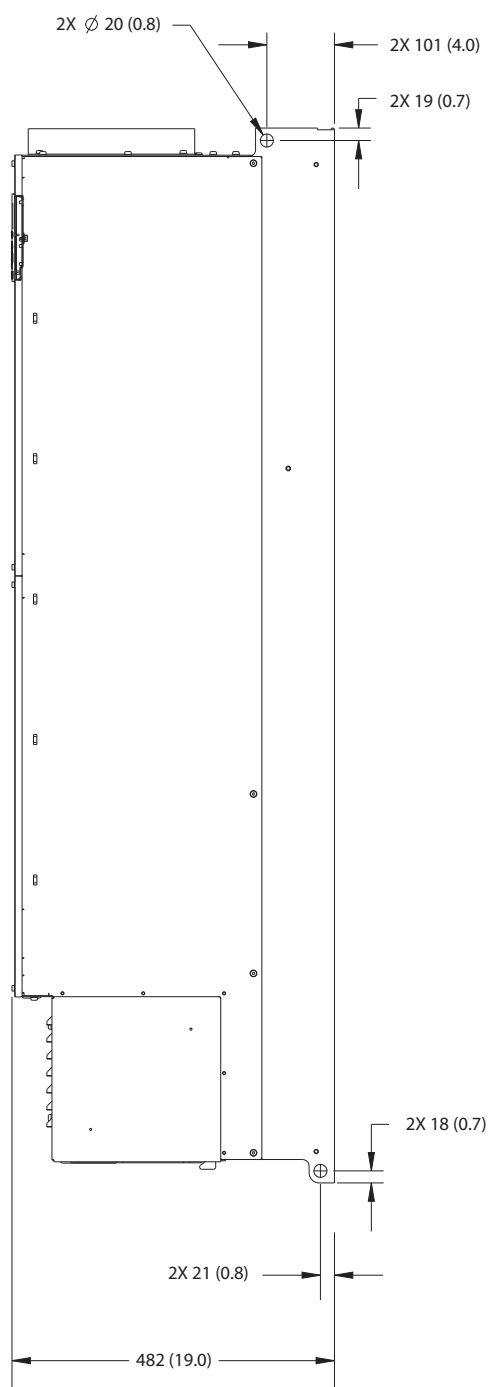
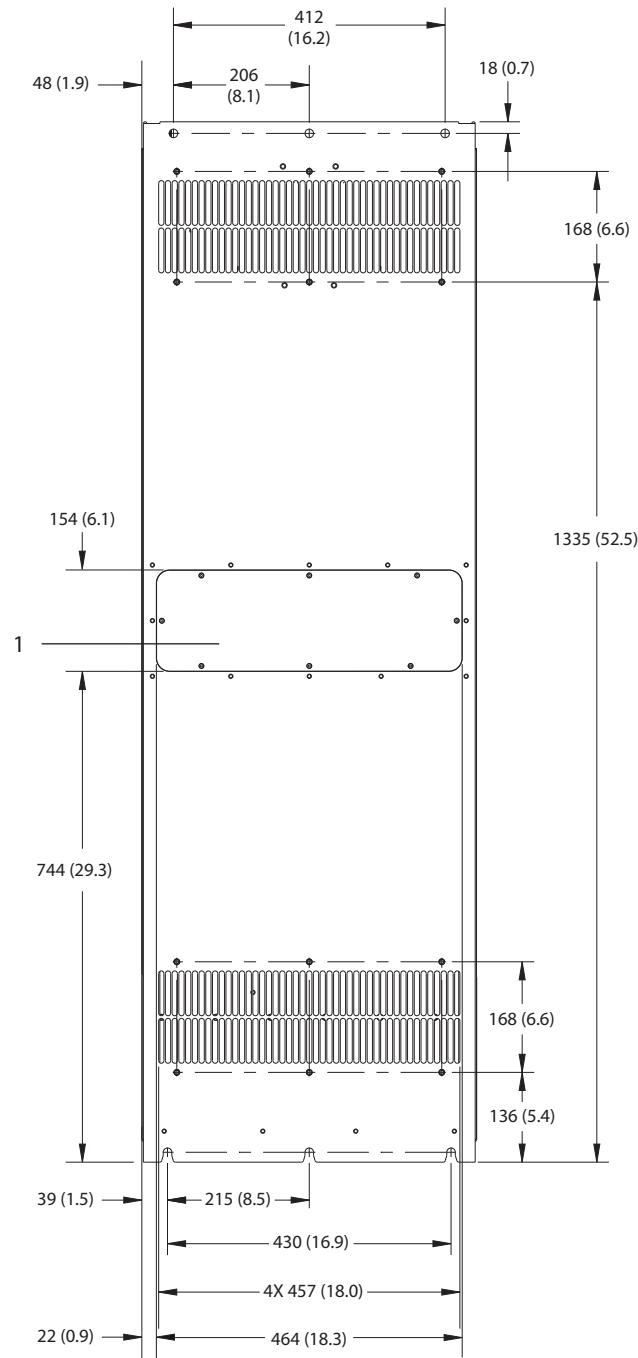
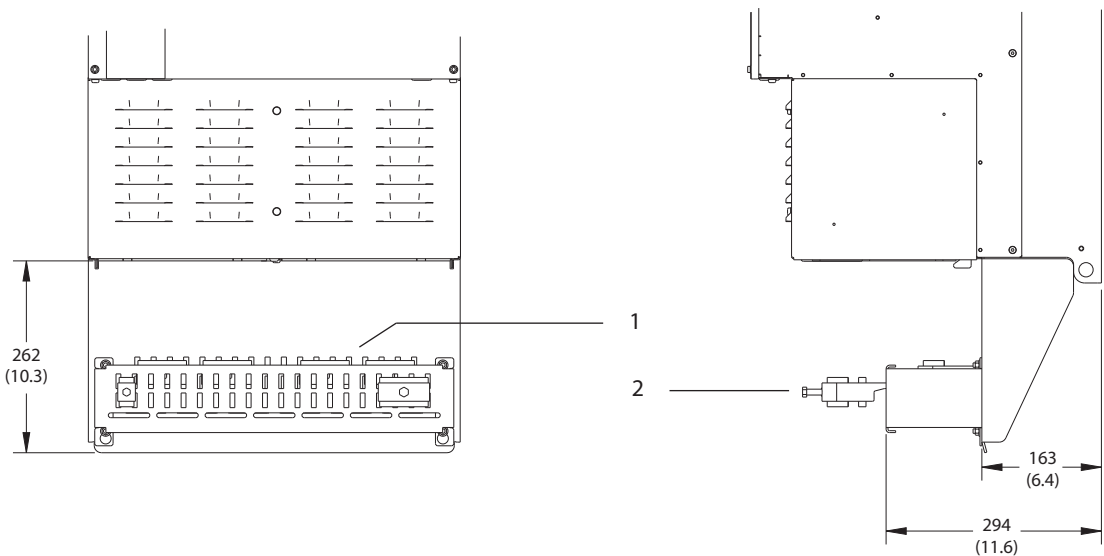


Ilustración 9.11 Vista lateral del E3h

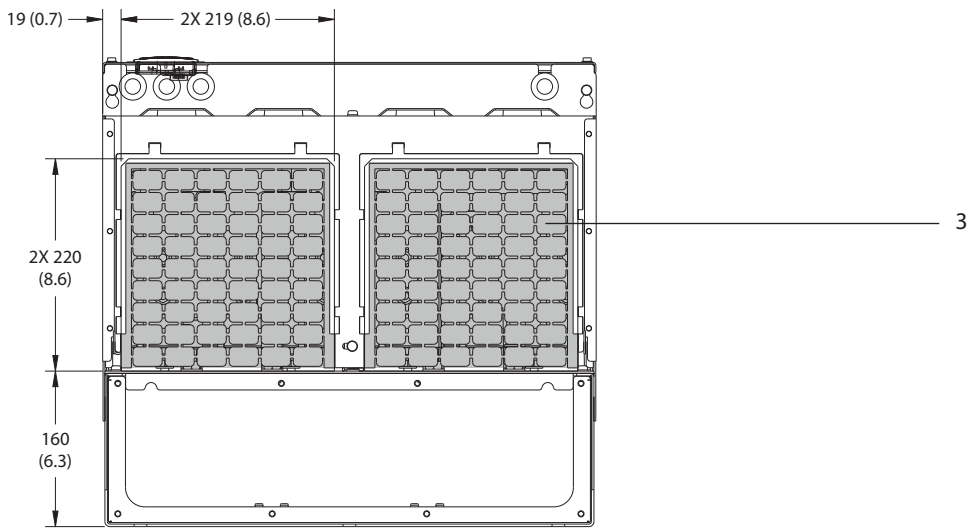


1	Panel de acceso al disipador (opcional)
---	---

Ilustración 9.12 Vista posterior del E3h



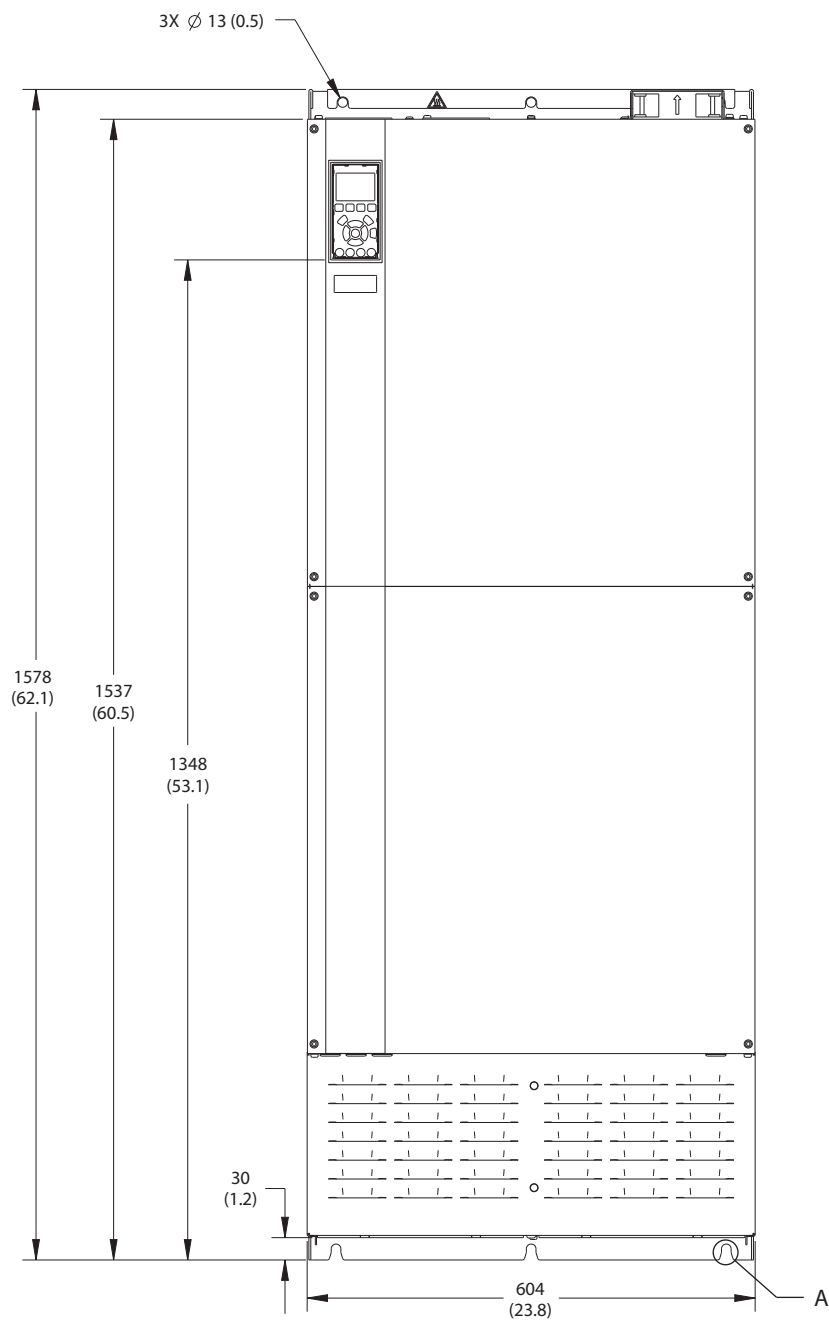
9



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

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

9.8.4 Dimensiones exteriores del E4h



130BF664.10

Ilustración 9.14 Vista frontal del E4h

9

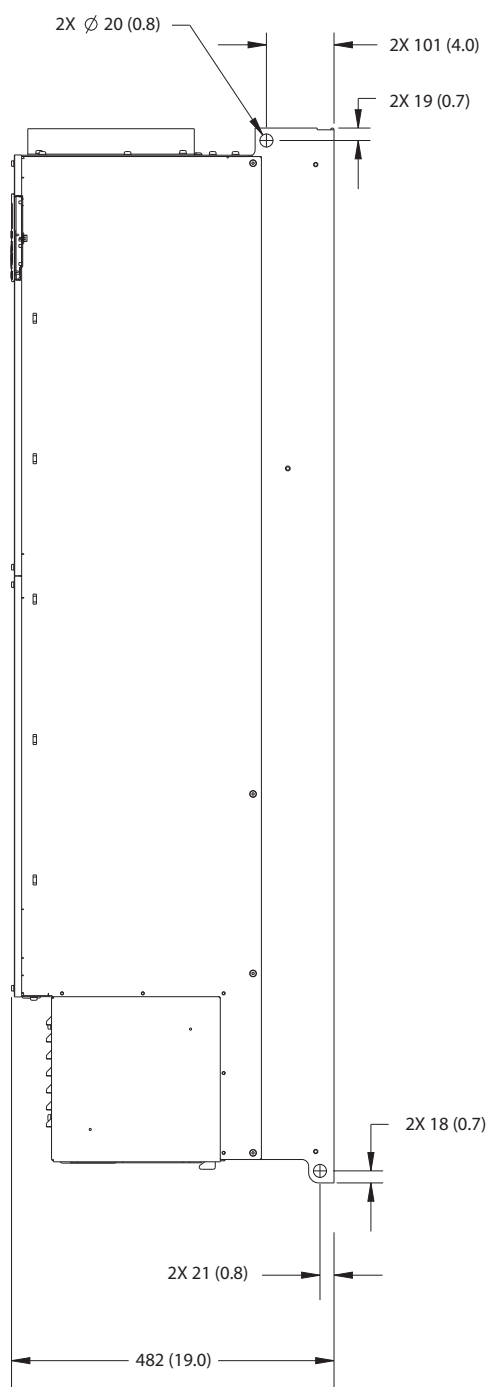
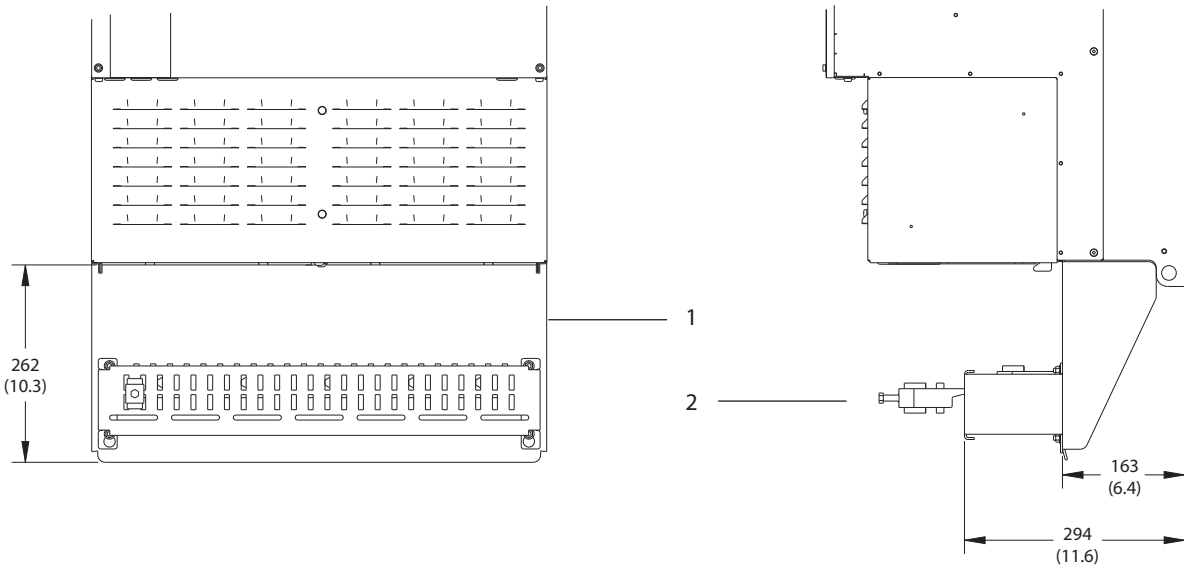


Ilustración 9.15 Vista lateral del E4h

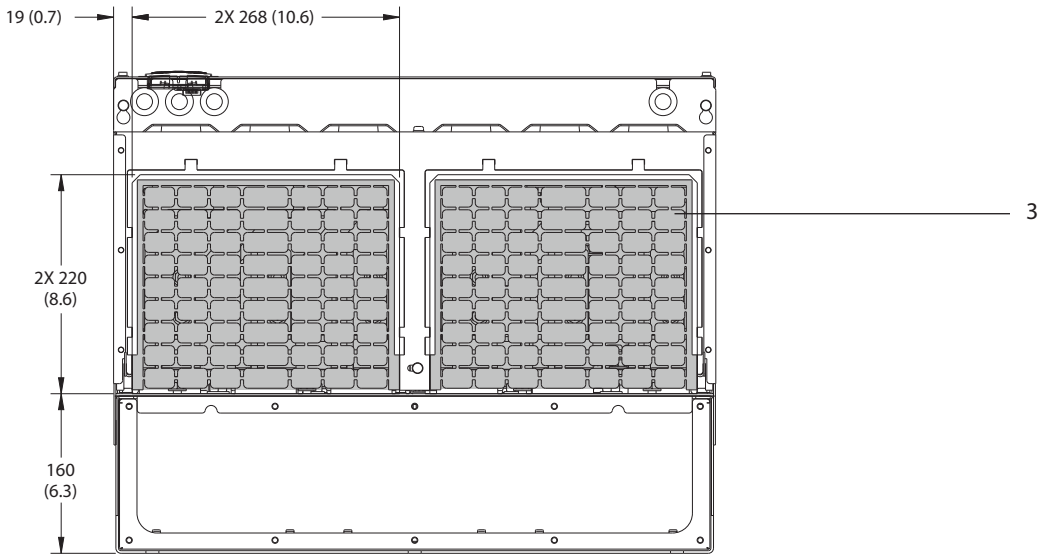


9

Ilustración 9.16 Vista posterior del E4h



9

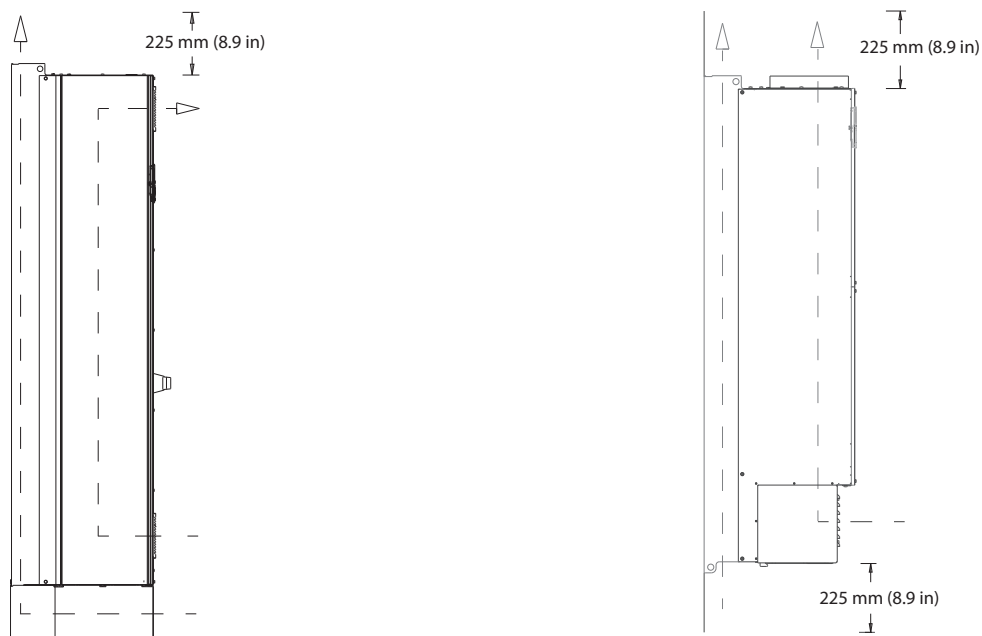


1	Terminación de pantalla RFI (estándar con la opción RFI)
2	Abrazadera de cable / CEM
3	Placa prensacables

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

9.9 Flujo de aire del alojamiento

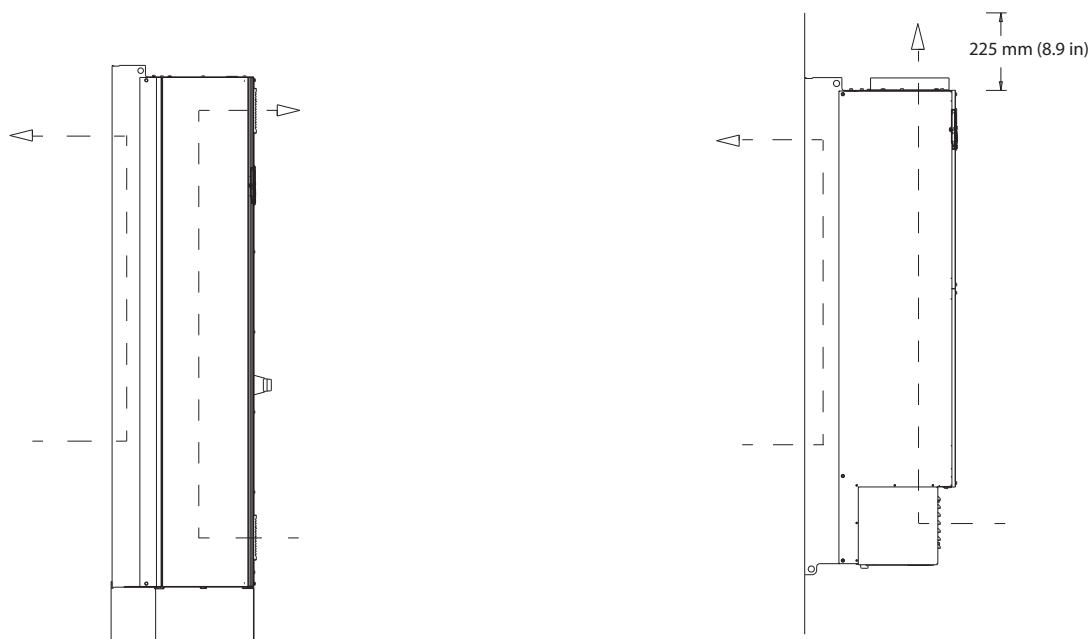
9.9.1 Flujo de aire para los alojamientos E1h-E4h



130BF699.10

Ilustración 9.18 Configuración estándar del flujo de aire para alojamientos E1h/E2h (izquierda) y E3h/E4h (derecha)

9



130BF700.10

Ilustración 9.19 Configuración opcional del flujo de aire a través de la pared trasera para alojamientos E1h/E2h (izquierda) y E3h/E4h (derecha)

9.10 Clasificaciones de par de las sujeciones

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

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

Tabla 9.6 Clasificaciones de par de las sujeciones

10 Anexo

10.1 Abreviaturas y convenciones

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

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

Tabla 10.1 Abreviaturas, acrónimos y símbolos

Convenciones

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

10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

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

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

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

Tabla 10.2 Ajustes de parámetros predeterminados internacionales / norteamericanos

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

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

3) este parámetro solo será visible si parámetro 0-02 Unidad de velocidad de motor está ajustado a [0] RPM.

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

10.3 Estructura de menú de parámetros

0-0*	Func./Display	0-1*	Ajustes generales	1-0*	Ajustes generales	1-78	Velocidad máx. arranque compresor [Hz]	3-90	Tamaño de paso	5-31	Terminal 29 salida digital
0-01	Ajustes básicos	1-00	Modo Configuración	1-03	Características de par	1-79	Tiempo máx. descon. arr. compresor	3-91	Tiempo de rampa	5-32	Term. X30/6 salida dig. (MCB 101)
0-02	Idioma	1-06	En sentido horario	1-08*	Ajustes de parada	1-80	Función de parada	3-92	Restitución de Energía	5-33	Term. X30/7 salida dig. (MCB 101)
0-03	Unidad de velocidad de motor	1-1*	Selección de motor	1-81	Vel. mín. para func. parada [RPM]	1-82	Vel. mín. para func. parada [Hz]	3-93	Límite máximo	5-4*	Relés
0-04	Estado operación en arranque	1-10	Construcción del motor	1-82	Vel. mín. para func. parada [Hz]	1-86	Velocidad baja desconexión [RPM]	3-94	Límite mínimo	5-40	Relé de función
0-05	Unidad de modo local	1-11*	WVC+ PM/SYN RM	1-14	Ganancia de amortiguación	1-87	Velocidad baja desconexión [Hz]	4-1*	Retardo de rampa	5-41	Retardo desconex. relé
0-1*	Operac. de ajuste	1-15	Const. tiempo filtro a baja velocidad	1-16	Const. tiempo filtro a alta velocidad	1-9*	Temperatura motor	4-2*	Límites motor	5-42	Retardo desconex. relé
0-10	Ajuste activo	1-17	Const. de tiempo del filtro de tensión	1-2*	Datos de motor	1-91	Vent. externo motor	4-3*	Límites motor	5-5*	Entrada de pulsos
0-11	Ajuste de programación	1-20	Potencia motor [kW]	1-21	Tensión motor	1-93	Fuente de termistor	4-10	Dirección veloc. motor	5-50	Term. 29 baja frecuencia
0-12	Ajuste actual enlazado a	1-22	Frecuencia motor	1-23	Intensidad motor	1-94	ATEX ETR curlim. speed reduction	4-11	Límite bajo veloc. motor [RPM]	5-51	Term. 29 alta frecuencia
0-13	Lectura: Ajustes relacionados	1-24	Intensidad motor	1-25	Veloc. nominal motor	1-98	ATEX ETR interpol. points freq.	4-12	Límite bajo veloc. motor [Hz]	5-52	Term. 29 valor bajo ref./realim
0-14	Lectura: Prog. ajustes / canal	1-26	Par nominal continuo	1-28	Comp. prob. rotación motor	1-99	ATEX ETR interpol. points current	4-13	Límite alto veloc. motor [RPM]	5-53	Term. 29 valor alto ref./realim
0-15	Readout: actual setup	1-29	Adaptación automática del motor (AMA)	1-3*	Dat. avanz. motor	2-0*	Freno CC	4-14	Límite alto veloc. motor [Hz]	5-54	Tiempo filtro pulsos constante #29
0-2*	Display LCP	1-30	Resistencia estator (Rs)	1-31	Resistencia rotor (Rr)	2-01	Intens. freno CC	4-16	Límite alto veloc. motor [Hz]	5-55	Term. 33 baja frecuencia
0-20	Línea de pantalla pequeña 1.1	1-35	Reactancia princ. (Xh)	1-36	Resistencia pérdida hierro (Rfe)	2-02	Tiempo de frenado CC	4-17	Modo generador límite de par	5-56	Term. 33 alta frecuencia
0-21	Línea de pantalla pequeña 1.2	1-37	Inductancia eje d (Ld)	1-38	Inductancia eje q (Lq)	2-03	Velocidad activación freno CC [RPM]	4-18	Límite intensidad	5-57	Term. 33 valor bajo ref./realim
0-22	Línea de pantalla pequeña 1.3	1-39	Polos motor	1-40	fem a 1000 RPM	2-06	Intensidad estacionamiento	4-19	Frecuencia salida máx.	5-58	Term. 33 valor alto ref./realim
0-23	Línea de pantalla grande 2	1-41	d-axis Inductance Sat. (LdSat)	1-42	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	2-07	Tiempo estacionamiento	4-5*	Ajuste Advert.	5-59	Tiempo filtro pulsos constante #33
0-24	Línea de pantalla grande 3	1-43	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	1-44	Ganancia de detecc. de posición	2-1*	Func. energ. freno	4-50	Advert. Intens. baja	5-6*	Salida de pulsos
0-25	Mi menú personal	1-45	Calibrac. de par baja veloc.	1-46	Inductance Sat. Point	2-10	Función de freno	4-51	Advert. Intens. alta	5-60	Termina 27 salida pulsos variable
0-3*	Lectura LCP	1-47	Inductancia eje q (Lq)	1-48	Inductancia Sat. Point	2-11	Resistencia freno (ohmios)	4-52	Advert. Veloc. baja	5-62	Frec. máx. salida de pulsos #27
0-30	Unidad de lectura personalizada	1-49	Polos motor	1-50	Aj. indep. carga	2-12	Límite potencia de freno (kW)	4-53	Advert. Veloc. alta	5-63	Termina 29 salida pulsos variable
0-31	Valor mínimo de lectura personalizada	1-51	Magnet. motor a veloc. cero	1-52	Veloc. mín. con magn. norm. [RPM]	2-13	Ctrl. Potencia freno	4-54	Advertencia referencia baja	5-65	Frec. máx. salida de pulsos #29
0-32	Valor máximo de lectura personalizada	1-53	Magnetización normal veloc. mín. [Hz]	1-54	Intens. imp. prueba con motor en giro	2-15	Comprobación freno	4-55	Advertencia referencia alta	5-66	Terminal X30/6 var. salida pulsos
0-33	Texto display 1	1-55	Intens. imp. prueba con motor en giro	1-56	Frec. imp. prueba con motor en giro	2-16	Intensidad máx. de frenado de CA	4-56	Advertencia realimentación baja	5-68	Frec. máx. salida de pulsos #30/6
0-34	Texto display 2	1-57	Frec. imp. prueba con motor en giro	1-58	Aj. depend. carga	2-17	Control de sobretensión	4-57	Advertencia realimentación alta	5-8*	Opciones de E/S
0-35	Texto display 3	1-59	Aj. depend. carga	1-60	Compensación carga baja veloc.	3-*	Ref./Rampas	4-58	Función Fallo Fase Motor	5-80	Retardo de reconexión de condensador
0-36	Texto display 4	1-61	Compensación carga alta velocidad	1-62	Compensación deslizam.	3-0*	Límites referencia	4-59	Motor Check At Start	5-9*	Controlado por bus
0-37	Texto display 5	1-63	Compensación deslizam.	1-64	Tiempo compens. deslizam. constante	3-01	Referencia mínima	4-60	Bypass veloc.	5-90	Control de bus digital y de relé
0-38	Texto display 6	1-65	Amortiguación de resonancia	1-66	Const. tiempo amortigua. de resonancia	3-02	Referencia máxima	4-61	Velocidad bypass desde [RPM]	5-93	Control de bus salida de pulsos #27
0-39	Texto display 7	1-67	Const. tiempo amortigua. de resonancia	1-68	Intens. mín. a baja veloc.	3-03	Función de referencia	4-62	Velocidad bypass hasta [RPM]	5-94	Tiempo lim. predet. salida pulsos #29
0-40	Botón (Hand on) en LCP	1-69	Intens. mín. a baja veloc.	1-70	Ajustes arranque	3-04	Referencias	4-63	Veloc. bypass hasta [Hz]	5-95	Control de bus salida de pulsos #29
0-41	Botón (Off) en LCP	1-71	Modo de inicio PM	1-72	Retardo arr.	3-1*	Referencias	4-64	Ajuste bypass semiauto	5-96	Tiempo lim. predet. salida pulsos #29
0-42	[Auto activ.] llave en LCP	1-73	Función de arranque	1-74	Motor en giro	3-10	Referencia interna	5-*	E/S digital	5-97	Control de bus salida de pulsos #X30/6
0-43	Botón (Reset) en LCP	1-75	Motor en giro	1-76	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-11	Velocidad fija [Hz]	5-0*	Modo E/S digital	5-98	Tiempo lim. predet. salida pulsos #X30/6
0-44	Botón [Off/Reset] en LCP	1-77	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-78	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-12	Lugar de referencia	5-01	Modo E/S digital	6-*	E/S analógica
0-45	[Bypass conv.] Llave en LCP	1-79	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-79	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-13	Referencia interna	5-02	Terminal 27 modo E/S	6-0*	Modo E/S analógico
0-5*	Copiar/Guardar	1-80	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-80	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-14	Referencia interna relativa	5-1*	Entradas digitales	6-00	Tiempo Límite Cero Activo
0-50	Copia con LCP	1-81	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-81	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-15	Fuente 1 de referencia	5-10	Terminal 18 Entrada digital	6-01	Función Cero Activo
0-51	Copia de ajuste	1-82	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-82	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-16	Fuente 2 de referencia	5-11	Terminal 19 Entrada digital	6-02	Función Cero Activo en modo incendio
0-6*	Contraseña	1-83	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-83	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-17	Fuente 3 de referencia	5-12	Terminal 29 Entrada digital	6-1*	Entrada analógica 53
0-60	Contraseña menú principal	1-84	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-84	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-18	Referencia interna	5-13	Terminal 32 entrada digital	6-10	Terminal 53 escala baja V
0-61	Acceso a menú princ. sin contraseña	1-85	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-85	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-19	Fuente 1 de referencia	5-14	Terminal 33 entrada digital	6-11	Terminal 53 escala alta V
0-62	Código de menú personal	1-86	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-86	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-20	Fuente 2 de referencia	5-15	Terminal X30/2 Entrada digital	6-12	Terminal 53 escala baja mA
0-63	Acceso a menú personal sin	1-87	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-87	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-21	Fuente 3 de referencia	5-16	Terminal X30/3 Entrada digital	6-13	Terminal 53 escala alta mA
0-64	Contraseña	1-88	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-88	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-22	Referencia interna	5-17	Terminal X30/4 Entrada digital	6-14	Term. 53 valor bajo ref./realim
0-65	Contraseña acceso al bus	1-89	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-89	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-23	Rampa 1	5-18	Terminal 37 parada de seguridad	6-15	Term. 53 valor alto ref./realim
0-66	Contraseña del reloj	1-90	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-90	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-24	Rampa 2	5-19	Terminal X46/1 Entrada digital	6-16	Terminal 53 tiempo filtro constante
0-67	Fecha y hora	1-91	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-91	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-25	Rampa 2	5-20	Terminal X46/3 Entrada digital	6-17	Terminal 53 cero activo
0-68	Formato de fecha	1-92	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-92	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-26	Rampa 2	5-21	Terminal X46/5 Entrada digital	6-20	Entrada analógica 54
0-69	Formato de hora	1-93	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-93	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-27	Rampa 2	5-22	Terminal X46/7 Entrada digital	6-21	Terminal 54 escala baja V
0-70	Diferencia zona horaria	1-94	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-94	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-28	Rampa 2	5-23	Terminal X46/9 Entrada digital	6-22	Terminal 54 escala alta mA
0-71	Horario de verano	1-95	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-95	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-29	Rampa 2	5-24	Terminal X46/11 Entrada digital	6-23	Terminal 54 escala alta mA
0-72	Inicio del horario de verano	1-96	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-96	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-30	Rampa 2	5-25	Terminal X46/13 Entrada digital	6-24	Term. 54 valor bajo ref./realim
0-73	Fin del horario de verano	1-97	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-97	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-31	Rampa 2	5-26	Terminal 27 salida digital	6-25	Term. 54 valor alto ref./realim
0-74	Fallo de reloj	1-98	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-98	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-32	Rampa 2	5-27	Terminal 27 salida digital	6-26	Terminal 54 tiempo filtro constante
0-75	Días laborables	1-99	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-99	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-33	Rampa 2	5-28	Terminal 27 salida digital		
0-76	Días laborables adicionales	1-100	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-100	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-34	Rampa 2	5-29	Terminal 27 salida digital		
0-77	Días laborables adicionales	1-101	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-101	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-35	Rampa 2	5-30	Terminal 27 salida digital		
0-78	Días laborables adicionales	1-102	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-102	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-36	Rampa 2	5-31	Terminal 27 salida digital		
0-79	Días laborables adicionales	1-103	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-103	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-37	Rampa 2	5-32	Terminal 27 salida digital		
0-80	Días laborables adicionales	1-104	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-104	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-38	Rampa 2	5-33	Terminal 27 salida digital		
0-81	Días laborables adicionales	1-105	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-105	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-39	Rampa 2	5-34	Terminal 27 salida digital		
0-82	Días laborables adicionales	1-106	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-106	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-40	Rampa 2	5-35	Terminal 27 salida digital		
0-83	Días laborables adicionales	1-107	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-107	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-41	Rampa 2	5-36	Terminal 27 salida digital		
0-84	Días laborables adicionales	1-108	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-108	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-42	Rampa 2	5-37	Terminal 27 salida digital		
0-85	Días laborables adicionales	1-109	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-109	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-43	Rampa 2	5-38	Terminal 27 salida digital		
0-86	Días laborables adicionales	1-110	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-110	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-44	Rampa 2	5-39	Terminal 27 salida digital		
0-87	Días laborables adicionales	1-111	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-111	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-45	Rampa 2	5-40	Terminal 27 salida digital		
0-88	Días laborables adicionales	1-112	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-112	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-46	Rampa 2	5-41	Terminal 27 salida digital		
0-89	Días laborables adicionales	1-113	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-113	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-47	Rampa 2	5-42	Terminal 27 salida digital		
0-90	Días laborables adicionales	1-114	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-114	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-48	Rampa 2	5-43	Terminal 27 salida digital		
0-91	Días laborables adicionales	1-115	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-115	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-49	Rampa 2	5-44	Terminal 27 salida digital		
0-92	Días laborables adicionales	1-116	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-116	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-50	Rampa 2	5-45	Terminal 27 salida digital		
0-93	Días laborables adicionales	1-117	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-117	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-51	Rampa 2	5-46	Terminal 27 salida digital		
0-94	Días laborables adicionales	1-118	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-118	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-52	Rampa 2	5-47	Terminal 27 salida digital		
0-95	Días laborables adicionales	1-119	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-119	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-53	Rampa 2	5-48	Terminal 27 salida digital		
0-96	Días laborables adicionales	1-120	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-120	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-54	Rampa 2	5-49	Terminal 27 salida digital		
0-97	Días laborables adicionales	1-121	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-121	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-55	Rampa 2	5-50	Terminal 27 salida digital		
0-98	Días laborables adicionales	1-122	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-122	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-56	Rampa 2	5-51	Terminal 27 salida digital		
0-99	Días laborables adicionales	1-123	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-123	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-57	Rampa 2	5-52	Terminal 27 salida digital		
1-*	Carga y motor	1-124	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	1-124	Velocidad máx. arranque compresor [RPM]	3-58	Rampa 2	5-53	Terminal 27 salida digital		

6-27	Terminal 54 cero activo	8-33	Paridad / Bits de parada	9-72	Reiniciar unidad	12-06	Servidores de nombres	12-97	QoS Priority
6-3*	Entrada analógica X30/11	8-34	Tiempo de ciclo estimado	9-75	Identificación DO	12-07	Nombre de dominio	12-98	Contadores de interfaz
6-30	Terminal X30/11 baja tensión	8-35	Retardo respuesta mín.	9-80	Parámetros definidos (1)	12-08	Nombre de host	12-99	Contadores de medios
6-31	Terminal X30/11 alta tensión	8-36	Retardo respuesta máx.	9-81	Parámetros definidos (2)	12-09	Dirección física	13-0*	Lógica inteligente
6-34	Term. X30/11 valor bajo ref./realim.	8-37	Retardo máximo intercamb.	9-82	Parámetros definidos (3)	12-10	Estado de la conexión	13-0*	Álgebra SLC
6-35	Term. X30/11 valor alto ref./realim.	8-39	Protocol Firmware version	9-83	Parámetros definidos (4)	12-11	Duración de la conexión	13-01	Modo Controlador SL
6-36	Term. X30/11 const. tiempo filtro	8-4*	Conf. protoc. FC MC	9-84	Parámetros definidos (5)	12-12	Negociación automática	13-02	Evento arranque
6-37	Term. X30/11 cero activo	8-40	Selección de telegrama	9-85	Parámetros definidos (6)	12-13	Velocidad de la conexión	13-03	Reiniciar SLC
6-4*	Entrada analógica X30/12	8-42	Configuración de escritura PCD	9-90	Parámetros cambiados (1)	12-14	Conexión Duplex	13-1*	Comparadores
6-40	Terminal X30/12 baja tensión	8-43	Configuración de lectura PCD	9-91	Parámetros cambiados (2)	12-15	Supervisor MAC	13-10	Operando comparador
6-41	Terminal X30/12 alta tensión	8-5*	Digital/Bus	9-92	Parámetros cambiados (3)	12-16	Supervisor IP Addr.	13-11	Operador comparador
6-44	Term. X30/12 valor bajo ref./realim.	8-50	Selección inercia	9-93	Parámetros cambiados (4)	12-17	Datos de proceso	13-12	Valor comparador
6-45	Term. X30/12 valor alto ref./realim.	8-52	Selección freno CC	9-94	Parámetros cambiados (5)	12-18	Instancia de control	13-2*	Temporizadores
6-46	Term. X30/12 const. tiempo filtro	8-53	Selecc. arranque	9-99	Contador revisión de Profibus	12-19	Escritura config. datos proceso	13-20	Temporizador Smart Logic Controller
6-47	Term. X30/12 cero activo	8-54	Selecc. sentido inverso	10-0*	Fieldbus CAN	12-20	Lectura config. datos proceso	13-4*	Reglas lógicas
6-5*	S. analógica 42	8-55	Selecc. ajuste	10-0*	Ajustes comunes	12-21	Maestro primario	13-40	Regla lógica booleana 1
6-50	Terminal 42 salida	8-56	Selecc. referencia interna	10-00	Protocolo CAN	12-22	Grabar valores de datos	13-41	Operador regla lógica 1
6-51	Terminal 42 salida esc. mín.	8-7*	BACnet	10-01	Selecc. velocidad en baudios	12-23	EtherNet/IP	13-42	Operador regla lógica 2
6-52	Terminal 42 salida esc. máx.	8-70	Instancia BACnet	10-02	ID MAC	12-24	Parámetro de advertencia	13-43	Operador regla lógica 2
6-53	Terminal 42 control bus de salida	8-72	Máx. maest. MS/TP	10-05	Lectura contador errores transm.	12-25	Referencia de red	13-44	Regla lógica booleana 3
6-54	Terminal 42 Tiempo lim. salida predet.	8-73	Máx. tramas info MS/TP	10-06	Lectura contador errores recepción	12-26	Control de red	13-5*	Estados
6-55	Filtro de salida analógica	8-74	"Startup 1 am"	10-07	Lectura contador bus desac.	12-27	Revisión CIP	13-52	Acción Controlador SL
6-6*	Salida analógica X30/8	8-75	Contraseña inicializac.	10-1*	DeviceNet	12-28	Código de producto CIP	13-9*	User Defined Alerts
6-60	Terminal X30/8 salida	8-8*	Diagnóstico puerto FC	10-10	Selección tipo de datos proceso	12-29	Parámetro EDS	13-90	Alert Trigger
6-61	Terminal X30/8 Escala mín.	8-80	Contador mensajes de bus	10-11	Escritura config. datos proceso	12-30	Temporizador de inhibición COS	13-91	Alert Action
6-62	Terminal X30/8 Escala máx.	8-81	Contador errores de bus	10-12	Lectura config. datos proceso	12-31	Filtro COS	13-92	Alert Text
6-63	Terminal X30/8 control bus de salida	8-82	Mensajes de esclavo recibidos	10-13	Parámetro de advertencia	12-32	Modbus TCP	13-9*	User Defined Readouts
6-64	Terminal X30/8 Tiempo lim. salida predet.	8-83	Contador errores de esclavo	10-14	Referencia de red	12-33	Parám. de estado	13-97	Alert Alarm Word
6-7*	Salida analógica 3	8-84	Mensajes de esclavo enviados	10-15	Control de red	12-34	Recuento mensajes de esclavo	13-98	Alert Warning Word
6-70	Terminal X45/1 salida	8-85	Errores de tiempo lim. esclavo	10-2*	Filtro COS	12-35	Recuento mensajes de excep. de esclavo	13-99	Alert Status Word
6-71	Terminal X45/1 Escala mín.	8-89	Cuenta de diagnósticos	10-20	Filtro COS 1	12-36	BACnet	14-0*	Func. especiales
6-72	Terminal X45/1 Escala máx.	8-9*	Vel. fija bus1	10-21	Filtro COS 2	12-37	BACnet Status	14-0*	Commut. inversor
6-73	Terminal X45/1 Control bus salida	8-90	Veloc Bus Jog 1	10-22	Filtro COS 3	12-38	BACnet Datalink	14-00	Patrón conmutación
6-74	T. X45/1 Tiempo lim. sal. predet.	8-91	Veloc Bus Jog 2	10-23	Filtro COS 4	12-39	BACnet UDP Port	14-01	Frecuencia conmutación
6-8*	Salida analógica 4	8-92	Realim. de bus 1	10-3*	Acceso parám.	12-40	BBMD IP Address	14-03	Sobremodulación
6-80	Terminal X45/3 salida	8-93	Realim. de bus 2	10-30	Índice Array	12-41	BBMD Port	14-04	PWM aleatorio
6-81	Terminal X45/3 Escala mín.	8-94	Realim. de bus 3	10-31	Grabar valores de datos	12-42	BBMD Reg. Interval	14-1*	Alim. on/off
6-82	Terminal X45/3 Escala máx.	8-95	Realim. de bus 3	10-32	Revisión DeviceNet	12-43	Device ID Conflict Detection	14-10	Fallo aliment.
6-83	Terminal X45/3 Control bus de salida	8-96	Realim. de bus 3	10-33	Almacenar siempre	12-44	Message Counter	14-11	Avería de tensión de red
6-84	T. X45/3 Tiempo lim. sal. predet.	8-97	Valor	10-34	Código de producto DeviceNet	12-45	Otros servicios Ethernet	14-12	Función desequil. alimentación
8-0*	Comunic. y opciones	9-00	Consigna	11-0*	LonWorks	12-46	Server FTP	14-16	Kin. Backup Gain
8-0*	Ajustes generales	9-07	Config. escritura PCD	11-0*	ID de LonWorks	12-47	Modo Reset	14-2*	Funciones de reset
8-01	Puesto de control	9-16	Dirección de nodo	11-00	ID de Neuron	12-48	Modo funcionamiento	14-20	Modo Reset
8-02	Fuente de control	9-18	Selección de telegrama	11-1*	Funciones LON	12-49	Ajuste de código descriptivo	14-21	Tiempo de reinicio automático
8-03	Valor de tiempo límite ctrl.	9-22	Parám. para señales	11-10	Perfil de unidad	12-50	Retardo descon. con lim. de par	14-22	Modo funcionamiento
8-04	Función tiempo límite ctrl.	9-23	Editar parámetros	11-15	Cód. de advertencia LON	12-51	Retardo descon. en fallo del convert.	14-23	Ajuste de código descriptivo
8-05	Función tiempo límite ctrl.	9-27	Control de proceso	11-17	Revisión XIF	12-52	Aj. producción	14-24	Ret. de desc. en fallo del convert.
8-06	Reiniciar tiempo límite ctrl.	9-28	Contador mensajes de fallo	11-18	Revisión LonWorks	12-53	Ctrl. lim. intens.	14-25	Ctrl. lim. intens.
8-07	Accionador diagnóstico	9-29	Código de fallo	11-21	Acceso parám. LON	12-54	Diagnóstico de cableado	14-3*	Optimización energ
8-08	Filtro lectura de datos	9-30	Número de fallo	11-21	Grabar valores de datos	12-55	Diagnóstico de cableado	14-30	Ctrl. lim. intens.
8-09	Codif. de caract. de comunic.	9-32	Contador situación fallo	12-0*	Ethernet	12-56	Cruce automático	14-31	Control lim. intens., tiempo integrac.
8-1*	Ajustes de control	9-33	Cód. de advert. Profibus	12-00	Ajustes de IP	12-57	Intrusión IGMIP	14-32	Control lim. intens., tiempo filtro
8-10	Trama control	9-63	Veloc. Transmisión	12-01	Asignación de dirección IP	12-58	Long. de cable errónea	14-4*	Optimización energ
8-13	Código de estado configurable STW	9-64	Identificación dispositivo	12-02	Dirección IP	12-59	Protección transmisión múltiple	14-40	Nivel VT
8-3*	Ajuste puerto FC	9-65	Número perfil Profibus	12-03	Máscara de subred	12-60	Filtro transmisión múltiple	14-41	Mínima magnetización AEO
8-30	Protocolo	9-67	Cód. estado 1	12-04	Puerta de enlace predeterminada	12-61	Config. puerto		
8-31	Dirección	9-68	Cód. estado 1	12-05	Servidor DHCP				
8-32	Velocidad en baudios	9-70	Programming Set-up						
		9-71	Grabar valores de datos						

14-42	Frecuencia AEO mínima	15-51	Nº serie convert. frecuencia	16-34	Temp. disipador	18-1*	Registro modo incendio	20-71	Modo Configuración
14-43	Cosphi del motor	15-53	Número serie tarjeta potencia	16-35	Térmico inversor	18-10	Registro modo incendio: Evento	20-72	Cambio de salida PID
14-5*	Ambiente	15-54	Config File Name	16-36	Int. Nom. Inv.	18-11	Registro modo incendio: Hora	20-73	Nivel mínimo de realim.
14-50	Filtro RFI	15-55	URL del proveedor	16-37	Máx. Int. Inv.	18-12	Registro modo incendio: Fecha y hora	20-74	Nivel máximo de realim.
14-51	Comp. del enlace de CC	15-56	Nombre del proveedor	16-38	Estado ctador SL	18-3*	Entradas y salidas	20-79	Autoajuste PID
14-52	Control del ventilador	15-58	Nombre del archivo de SmartStart	16-39	Temp. tarjeta control	18-30	Entr. analóg. X42/1	20-8*	Ajustes básicos PID
14-53	Monitor del ventilador	15-59	Nombre de archivo	16-40	Buffer de registro lleno.	18-31	Entr. analóg. X42/3	20-81	Ctrl. normal/inverso de PID
14-55	Filtro de salida	15-6*	Identific. de opción	16-41	Buffer de registro lleno	18-32	Entr. analóg. X42/5	20-82	Veloc. arranque PID [RPM]
14-59	Número real de inversores	15-60	Opción instalada	16-43	Estado de acciones temporizadas	18-33	Sal. analóg. X42/7 [V]	20-83	Veloc. arranque PID [Hz]
14-6*	Auto Reducción	15-61	Versión SW opción	16-49	Origen del fallo de intensidad	18-34	Sal. analóg. X42/9 [V]	20-84	Ancho banda En Referencia
14-60	Funcionamiento con sobretemp.	15-62	Nº pedido opción	16-5*	Ref. & realim.	18-35	Sal. analóg. X42/11 [V]	20-9*	Controlador PID
14-61	Funcionamiento con inversor sobrecarg.	15-63	Nº serie opción	16-50	Referencia externa	18-36	Entrada analógica X48/2 [mA]	20-91	Saturación de PID
14-62	Corriente reduc. inversor sobrecarg.	15-64	Application Version	16-53	Realimentación [Unit]	18-37	Entr. temp. X48/4	20-93	Ganancia proporc. PID
14-8*	Opciones	15-70	Opción en ranura A	16-54	Realim. 1 [Unidad]	18-38	Entr. temp. X48/7	20-94	Tiempo integral PID
14-80	Opción sumin. por 24 V CC ext.	15-71	Versión SW de opción en ranura A	16-56	Realim. 2 [Unidad]	18-39	Entr. temp. X48/10	20-95	Tiempo diferencial PID
14-88	Option Data Storage	15-72	Opción en ranura B	16-58	Realim. 3 [Unidad]	18-5*	Ref. y realim.	20-96	Limite ganancia dif. dif. PID
14-89	Option Detection	15-73	Versión SW de opción en ranura B	16-59	Salida PID [%]	18-50	Lectura Sensorless [unidad]	21-1*	Lazo cerrado ext.
14-9*	Ajustes de fallo	15-74	Opción en ranura C0	16-60	Entrada digital	18-57	Air Pressure to Flow Air Flow	21-0*	Autoajuste PID ampli.
14-90	Nivel de fallos	15-75	Versión SW opción en ranura C0	16-61	Terminal 53 ajuste conex.	18-6*	Inputs & Outputs 2	21-00	Tipo de lazo cerrado
15-1*	Información drive	15-76	Opción en ranura C1	16-62	Entrada analógica 53	18-60	Digital Input 2	21-01	Modo Configuración
15-0*	Datos func.	15-77	Versión SW opción en ranura C1	16-63	Terminal 54 ajuste conex.	18-7*	Rectifier Status	21-02	Cambio de salida PID
15-00	Horas de funcionamiento	15-8*	Datos func. II	16-65	Salida analógica 54	18-70	Mains Voltage	21-03	Nivel mínimo de realim.
15-01	Horas funcionam.	15-80	Horas de funcionamiento del ventilador	16-66	Salida digital [bin]	18-71	Mains Frequency	21-04	Nivel máximo de realim.
15-02	Contador KWh	15-81	Horas funcionam. ventilador presel.	16-67	Ent. pulsos #29 [Hz]	18-72	Mains Imbalance	21-09	Autoajuste PID
15-03	Arranques	15-9*	Inform. parámetro	16-68	Ent. pulsos #33 [Hz]	18-75	Rectifier DC Volt.	21-1*	Ref/Realim. CL 1 ext.
15-04	Sobretemperat.	15-92	Parámetros definidos	16-69	Salida pulsos #27 [Hz]	20-0*	Realimentación	21-10	Ref/Unidad realim. 1 Ext.
15-05	Sobretensión	15-93	Parámetros modificados	16-70	Salida pulsos #29 [Hz]	20-00	Fuente realim. 1	21-11	Referencia mínima 1 Ext.
15-06	Reiniciar contador KWh	15-98	Id. dispositivo	16-71	Salida Relé [bin]	20-01	Conversión realim. 1	21-12	Referencia máxima 1 Ext.
15-07	Reinicio contador de horas funcionam.	15-99	Metadatos parám.	16-72	Contador A	20-02	Unidad fuente realim. 1	21-13	Fuente referencia 1 Ext.
15-08	Núm. de arranques	16-0*	Lecturas de datos	16-73	Contador B	20-03	Fuente realim. 2	21-14	Fuente realim. 1 Ext.
15-1*	Ajustes reg. datos	16-01	Código de control	16-75	Entr. analóg. X30/11	20-04	Conversión realim. 2	21-15	Consigna 1 Ext.
15-10	Variable a registrar	16-02	Referencia [Unidad]	16-76	Entr. analóg. X30/12	20-05	Unidad fuente realim. 2	21-17	Referencia 1 Ext. [Unidad]
15-11	Intervalo de registro	16-03	Código estado	16-77	Salida analógica X30/8 [mA]	20-06	Fuente realim. 3	21-18	Realim. 1 Ext. [Unidad]
15-12	Evento de disparo	16-04	Potencia [kW]	16-78	Salida analógica X45/1 [mA]	20-07	Conversión realim. 3	21-19	Salida 1 Ext. [%]
15-13	Modo de registro	16-05	Valor real princ. [%]	16-79	Salida analógica X45/3 [mA]	20-08	Unidad fuente realim. 3	21-2*	PID CL 1 ext.
15-14	Muestras antes de disp.	16-06	Estado motor	16-80	Bus campo CTW 1	20-09	Unidad fuente realim. 3	21-20	Control normal/inverso 1 Ext.
15-2*	Registro histórico	16-09	Lectura personalizada	16-82	Bus campo REF 1	20-12	Referencia/Unidad Realimentación	21-21	Ganancia proporcional 1 Ext.
15-20	Registro histórico: Evento	16-10	Potencia [kW]	16-84	Puerto FC CTW 1	20-13	Mínima referencia/realim.	21-22	Tiempo integral 1 Ext.
15-21	Registro histórico: Valor	16-11	Potencia [HP]	16-85	Puerto FC REF 1	20-14	Máxima referencia/realim.	21-23	Tiempo diferencial 1 Ext.
15-22	Registro histórico: Tiempo	16-12	Tensión motor	16-86	Puerto FC REF 1	20-2*	Realim. y consigna	21-24	Limite ganancia dif. 1 ext.
15-23	Registro histórico: Fecha y hora	16-13	Frecuencia	16-90	Código de alarma	20-20	Función de realim.	21-3*	Ref/Realim. CL 2 ext.
15-30	Reg. alarma: código de fallo	16-14	Intensidad motor	16-91	Código de alarma 2	20-21	Valor de consigna 1	21-30	Ref/Unidad realim. 2 Ext.
15-31	Reg. alarma: valor	16-15	Frecuencia [%]	16-92	Código de advertencia	20-22	Valor de consigna 2	21-31	Referencia mínima 2 Ext.
15-32	Reg. alarma: hora	16-16	Par [Nm]	16-93	Código de advertencia 2	20-23	Valor de consigna 3	21-32	Referencia máxima 2 Ext.
15-33	Reg. alarma: Fecha y hora	16-17	Velocidad [RPM]	16-94	Cod. estado amp	20-3*	Conv. av. realim.	21-33	Fuente referencia 2 Ext.
15-4*	Id. dispositivo	16-18	Térmico motor	16-95	Cod. de estado ampl. 2	20-30	Refrigerante	21-34	Fuente realim. 2 Ext.
15-40	Tipo FC	16-20	Angulo motor	16-96	Cod. de mantenimiento	20-31	Refriger. def. por usuario A1	21-35	Consigna 2 Ext.
15-41	Sección de potencia	16-22	Par [%]	16-98	Cod. de mantenimiento	20-32	Refriger. def. por usuario A2	21-37	Referencia 2 Ext. [Unidad]
15-42	Tensión	16-23	Motor Shaft Power [kW]	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-33	Refriger. def. por usuario A3	21-38	Realim. 2 Ext. [Unidad]
15-43	Versión de software	16-24	Calibrated Stator Resistance	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-34	Área conducto 1 [m2]	21-39	Salida 2 Ext. [%]
15-44	Tipo cód. cadena solicitado	16-26	Potencia filtrada [kW]	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-35	Área conducto 1 [m2]	21-4*	PID CL 2 ext.
15-45	Cadena de código	16-27	Potencia filtrada [CV]	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-36	Área conducto 2 [m2]	21-40	Control normal/inverso 2 Ext.
15-46	Nº pedido convert. frecuencia	16-3*	Estado Drive	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-37	Área conducto 2 [m2]	21-41	Ganancia proporcional 2 Ext.
15-47	Código tarjeta potencia	16-30	Tensión Bus CC	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-38	Factor densidad de aire [%]	21-42	Tiempo integral 2 Ext.
15-48	No id LCP	16-31	System Temp.	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-6*	Sensorless	21-43	Tiempo diferencial 2 Ext.
15-49	Tarjeta control id SW	16-32	Energía freno / s	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-60	Unidad Sensorless	21-44	Limite ganancia dif. 2 ext.
15-50	Tarjeta potencia id SW	16-33	Energía freno / 2 min	16-99	Cod. de estado ampl. 2	20-69	Información Sensorless	21-5*	Ref/Realim. CL 3 ext.
						20-7*	Autoajuste PID	21-50	Ref/Unidad realim. 3 Ext.
						20-70	Tipo de lazo cerrado	21-51	Referencia mínima 3 Ext.

21-52	Referencia máxima 3 Ext.	22-76	Intervalo entre arranques	24-02	Unidad Modo Incendio	25-8*	Estado	30-2*	Ajuste arranq. av.
21-53	Fuente referencia 3 Ext.	22-77	Tiempo ejecución mín.	24-03	Referencia mín. modo incendio	25-80	Estado cascada	30-22	Protecc. rotor bloqueado
21-54	Fuente realim. 3 Ext.	22-78	Anul. tiempo mínimo de func.	24-04	Referencia máx. modo incendio	25-81	Estado bomba	30-23	Tiempo detecc. rotor bloqueado [s]
21-55	Consigna 3 Ext.	22-79	Valor anul. tiempo mínimo de func.	24-05	Referencia interna en modo incendio	25-82	Bomba principal	30-5*	Unit Configuration
21-57	Referencia 3 Ext. [Unidad]	22-8*	Compensac. caudal	24-06	Fuente referencia modo incendio	25-83	Estado relé	30-50	Heat Sink Fan Mode
21-58	Realim. 3 Ext. [Unidad]	22-80	Compensación de caudal	24-07	Fuente realim. modo incendio	25-84	Tiempo activ. bomba	31-1*	Opción Bypass
21-59	Salida 3 Ext. [%]	22-81	Aproximación curva cuadrada-lineal	24-09	Manejo alarmas modo incendio	25-85	Tiempo activ. relé	31-00	Modo Bypass
21-6*	PID CL 3 ext.	22-82	Cálculo punto de trabajo	24-1*	Bypass conv.	25-86	Reiniciar contadores relés	31-01	Retardo arranque bypass
21-60	Control normal/inverso 3 Ext.	22-83	Velocidad sin caudal [RPM]	24-10	Función bypass convertidor	25-9*	Servicio	31-02	Retardo descon. bypass
21-61	Ganancia proporcional 3 Ext.	22-84	Velocidad sin caudal [Hz]	24-11	Tiempo de retardo bypass conv.	25-90	Parada bomba	31-03	Activación modo test
21-62	Tiempo integral 3 Ext.	22-85	Velocidad punto diseño [RPM]	24-9*	Func. multimotor	25-91	Altern. manual	31-10	Cód. estado bypass
21-63	Tiempo diferencial 3 Ext.	22-86	Velocidad punto diseño [Hz]	24-90	Función falta de motor	26-*	Opción E/S analógica	31-11	Horas func. bypass
21-64	Limite ganancia dif. 3 ext.	22-87	Presión a velocidad sin caudal	24-91	Coficiente de falta de motor 1	26-0*	Modo E/S analógico	31-19	Activación remota de bypass
22-2*	Funciones de aplicación	22-88	Presión a velocidad nominal	24-92	Coficiente de falta de motor 2	26-00	Modo Terminal X42/1	35-5*	Op. entr. sensor
22-0*	Varios	22-89	Caudal en punto de diseño	24-93	Coficiente de falta de motor 3	26-01	Modo Terminal X42/3	35-0*	Modo entr. temp.
22-00	Retardo parada ext.	22-90	Caudal a velocidad nominal	24-94	Coficiente de falta de motor 4	26-02	Modo Terminal X42/5	35-00	Terminal X48/4 unidad temp.
22-01	Tiempo de filtro de potencia	23-*	Funciones basadas en el tiempo	24-95	Función rotor bloqueado	26-1*	Entrada analógica X42/1	35-01	Terminal X48/4 tipo entr.
22-1*	Air Pres. to Flow	23-0*	Acciones temporizadas	24-96	Coficiente de rotor bloqueado 1	26-10	Terminal X42/1 baja tensión	35-02	Terminal X48/7 unidad temp.
22-10	Air Pressure to Flow Signal source	23-01	Tiempo activ.	24-97	Coficiente de rotor bloqueado 2	26-11	Terminal X42/1 alta tensión	35-03	Terminal X48/7 tipo entr.
22-11	Air Pressure to Flow Fan k-factor	23-02	Acción activ.	24-98	Coficiente de rotor bloqueado 3	26-14	Term. X42/1 valor bajo ref. /realim	35-04	Terminal X48/10 unidad temp.
22-12	Air Pressure to Flow Air density	23-02	Tiempo desactiv.	24-99	Coficiente de rotor bloqueado 4	26-15	Term. X42/1 valor alto ref. /realim	35-05	Terminal X48/10 tipo entr.
22-13	Air Pressure to Flow Fan flow unit	23-03	Acción desactiv.	25-5*	Controlador de cascada	26-16	Term. X42/1 const. tiempo filtro	35-06	Func. alarma sensor temp.
22-2*	Detección falta de caudal	23-04	Repetición	25-0*	Ajustes del sistema	26-17	Term. X42/1 cero activo	35-1*	Entr. temp. X48/4
22-20	Ajuste auto baja potencia	23-0*	Aj. acc. temp.	25-00	Controlador de cascada	26-2*	Entr. analóg. X42/3	35-14	Terminal X48/4 const. tiempo filtro
22-21	Detección baja potencia	23-08	Modo de acciones temporizadas	25-02	Arranque del motor	26-20	Terminal X42/3 baja tensión	35-15	Terminal X48/4 control temp.
22-22	Detección baja velocidad	23-09	Reactivación de acciones temporizadas	25-04	Rotación bombas	26-21	Terminal X42/3 alta tensión	35-16	Terminal X48/4 limite temp. baja
22-23	Función falta de caudal	23-1*	Mantenimiento	25-05	Bomba principal fija	26-24	Term. X42/3 valor bajo ref. /realim	35-17	Terminal X48/4 limite temp. alta
22-24	Retardo falta de caudal	23-10	Elemento de mantenim.	25-06	Número bombas	26-25	Term. X42/3 valor alto ref. /realim	35-2*	Entr. temp. X48/7
22-26	Función bomba seca	23-11	Acción de mantenim.	25-2*	Ajustes ancho banda	26-26	Term. X42/3 const. tiempo filtro	35-24	Terminal X48/7 const. tiempo filtro
22-27	Retardo bomba seca	23-12	Base tiempo mantenim.	25-20	Ancho banda conexión por etapas	26-27	Term. X42/3 cero activo	35-25	Terminal X48/7 control temp.
22-3*	Ajuste pot. falta de caudal	23-13	Intervalo tiempo mantenim.	25-21	Ancho de banda de Histéresis	26-30	Entr. analóg. X42/5	35-26	Terminal X48/7 limite temp. baja
22-30	Potencia falta de caudal	23-14	Fecha y hora mantenim.	25-22	Ancho banda veloc. fija	26-31	Terminal X42/5 alta tensión	35-27	Terminal X48/7 limite temp. alta
22-31	Factor corrección potencia	23-1*	Reinicio mantenim.	25-23	Retardo conexión SBW	26-34	Term. X42/5 valor bajo ref. /realim	35-3*	Entr. temp. X48/10
22-32	Veloc. baja [RPM]	23-15	Código reinicio mantenim.	25-24	Retardo descon. SBW	26-35	Term. X42/5 valor alto ref. /realim	35-34	Terminal X48/10 control temp.
22-33	Veloc. baja [Hz]	23-16	Texto mantenim.	25-25	Tiempo OBW	26-36	Term. X42/5 const. tiempo filtro	35-35	Terminal X48/10 limite temp. baja
22-34	Potencia veloc. baja [kW]	23-5*	Registro energía	25-26	Desconex. si no hay caudal	26-37	Term. X42/5 cero activo	35-37	Terminal X48/10 limite temp. alta
22-35	Potencia veloc. baja [CV]	23-50	Resolución registro energía	25-27	Función activ. por etapas	26-4*	Salida analógica X42/7	35-4*	Entrada analógica X48/2
22-36	Veloc. alta [RPM]	23-51	Inicio periodo	25-28	Tiempo función activ. por etapas	26-40	Terminal X42/7 salida	35-42	Terminal X48/2 intensidad baja
22-37	Veloc. alta [Hz]	23-53	Registro energía	25-29	Función desactiv. por etapas	26-41	Terminal X42/7 escala mín.	35-43	Terminal X48/2 intensidad alta
22-38	Potencia veloc. alta [kW]	23-54	Reiniciar registro energía	25-30	Tiempo función desactiv. por etapas	26-42	Terminal X42/7 escala máx.	35-44	Terminal X48/2 valor realim. / ref. bajo
22-39	Potencia veloc. alta [CV]	23-6*	Tendencias	25-36	Ajustes conex. por etapas	26-43	Terminal X42/7 control bus de salida	35-45	Terminal X48/2 valor realim. / ref. alto
22-4*	Modo reposo	23-60	Variable de tendencia	25-40	Retardo desacel. rampa	26-44	Terminal X42/7 Tiempo lim. salida	35-46	Terminal X48/2 const. tiempo filtro
22-40	Tiempo ejecución mín.	23-61	Datos bin continuos	25-41	Retardo acel. rampa	26-5*	Salida analógica X42/9	35-47	Terminal X48/2 cero activo
22-41	Tiempo reposo mín.	23-62	Datos bin temporizados	25-42	Umbral conex. por etapas	43-3*	Unit Readouts	43-0*	Component Status
22-42	Veloc. reinicio [RPM]	23-63	Inicio periodo temporizado	25-43	Umbral desconex. por etapas	26-50	Terminal X42/9 salida	43-00	Component Temp.
22-43	Veloc. reinicio [Hz]	23-64	Fin periodo temporizado	25-44	Veloc. conex. por etapas [RPM]	26-51	Terminal X42/9 escala mín.	43-01	Auxiliary Temp.
22-44	Refer. despertar/Dif. realim.	23-65	Valor bin mínimo	25-45	Veloc. conex. por etapas [Hz]	26-52	Terminal X42/9 escala máx.	43-1*	Power Card Status
22-45	Refuerzo de consigna	23-66	Reiniciar datos bin continuos	25-46	Veloc. desconex. por etapas [RPM]	26-53	Terminal X42/9 control bus de salida	43-10	HS Temp. ph.U
22-46	Tiempo refuerzo máx.	23-67	Reiniciar datos bin temporizados	25-47	Veloc. desconex. por etapas [Hz]	26-54	Terminal X42/9 Tiempo lim. salida	43-11	HS Temp. ph.V
22-5*	Fin de curva	23-8*	Contador de recuperación	25-5*	Ajustes alternancia	26-6*	Salanalóg. X42/11	43-12	HS Temp. ph.W
22-50	Func. fin de curva	23-80	Factor referencia potencia	25-50	Alternancia bomba principal	26-60	Terminal X42/11 salida	43-13	PC Fan A Speed
22-51	Retardo fin de curva	23-81	Coste energético	25-51	Evento alternancia	26-61	Terminal X42/11 escala mín.	43-14	PC Fan B Speed
22-52	End of Curve Tolerance	23-82	Inversión	25-52	Intervalo tiempo alternancia	26-62	Terminal X42/11 escala máx.	43-15	PC Fan C Speed
22-6*	Detección correa rota	23-83	Ahorro energético	25-53	Valor tempor. alternancia	26-63	Terminal X42/11 control bus de salida	43-2*	Fan Pow.Card Status
22-60	Func. correa rota	23-84	Ahorro	25-54	Hora predef. alternancia	26-64	Terminal X42/11 Tiempo lim. salida	43-20	FPC Fan A Speed
22-61	Par correa rota	24-*	Funciones de aplicaciones 2	25-55	Alternar si la carga < 50%	30-*	Características especiales	43-21	FPC Fan B Speed
22-62	Retardo correa rota	24-0*	Modo incendio	25-56	Modo conex. por etapas en altern.			43-22	FPC Fan C Speed
22-7*	Protección ciclo corto	24-00	Función modo incendio	25-58	Ejecutar siguiente retardo bomba				
22-75	Protección ciclo corto	24-01	Configuración de Modo Incendio	25-59	Ejecutar si hay retardo de red				

43-23 FPC Fan D Speed
43-24 FPC Fan E Speed
43-25 FPC Fan F Speed

Índice

A

Abreviaturas.....	107
Adaptación automática del motor (AMA)	
Advertencia.....	72
Configuración.....	53
Advertencia de alta tensión.....	4
Advertencias	
Lista de.....	11, 65
Seguridad.....	4
Tipos de.....	64
Ajuste.....	11
Ajuste inicial.....	48
Ajustes predeterminados de fábrica.....	55
Ajustes regionales.....	54
Alarmas	
Lista de.....	11, 65
Registro.....	11
Tipos de.....	64
Alimentación	
Advertencia.....	70
Cables.....	27
Conexión.....	27
Especificaciones de alimentación.....	83
Pantalla.....	5
Terminales.....	7, 8
Almacenamiento.....	12
Almacenamiento del condensador.....	12
Analógica	
Especificaciones de entrada.....	84
Apantallamiento	
Abrazaderas.....	21
Alimentación.....	5
Cables.....	41
Extremos trenzados.....	21
RFI.....	7, 8
Terminación RFI.....	100, 104
Arranque accidental.....	4
Arranque/parada.....	57
Atmósfera explosiva.....	13
Auto on.....	11, 61

B

Bombas	
Funciones.....	49

C

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

Cables

Advertencia sobre la instalación.....	21
Alimentación.....	27
Apantallado.....	22
Creación de aberturas para.....	16, 17
Especificaciones.....	84
Longitud y sección transversal del cable.....	84
Motor.....	25
Recorrido.....	41, 46
Tamaño y número máximo por fase.....	79, 80

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

Calefactor.....	7
consulte también <i>Calentador</i>	

Calentador

Cableado de.....	44
Esquema de cableado.....	24
Ubicación.....	7, 8
Uso.....	13

Carga compartida

Advertencia.....	4
Clasificación de par de los terminales.....	106
Esquema de cableado.....	24
Terminales.....	8
Ubicación de los terminales.....	8

Carga compartida.....	69, 70
-----------------------	--------

Caudal de aire

Disipador.....	14
----------------	----

CEM.....	21, 22, 23
----------	------------

Certificación UL.....	3
-----------------------	---

Clase de rendimiento energético.....	83
--------------------------------------	----

Comunicación serie

Clasificación de par de la cubierta.....	106
Descripciones y ajustes predeterminados.....	42
Ubicación.....	9

Condensación.....	13
-------------------	----

Condiciones ambientales

Descripción general.....	12
Especificaciones.....	83

Conexión eléctrica.....	21
-------------------------	----

Configuraciones de cableado

Arranque/parada.....	57
Lazo abierto.....	56
Regeneración.....	59
Reinicio de alarma externa.....	59
Termistor.....	59

Configuraciones de montaje.....	14
---------------------------------	----

Conformado periódico.....	12
---------------------------	----

Conformidad con ADN.....	3
--------------------------	---

Conmutadores

A53 y A54.....	84
A53/A54.....	45
Desconexión.....	48, 87
Temperatura de la resistencia de frenado.....	45
Terminación de bus.....	44

Conmutadores A53/A54.....	9
---------------------------	---

Contactos auxiliares.....	44
---------------------------	----

Control		Entrada/salida de control	
Características.....	86	Descripciones y ajustes predeterminados.....	41
Control ATEX.....	13	Entrada/salida digital	
Convertidor		Descripciones y ajustes predeterminados.....	42
Definición.....	6	Ubicaciones de los terminales.....	9
Dimensiones.....	6	Equipo opcional.....	43, 48
Inicialización.....	55	Espacio de la puerta	
Requisitos de espacio libre.....	14	E1h.....	92
Status.....	61	E2h.....	96
Corriente		E3h.....	100
Límite.....	78	E4h.....	104
Corriente de fuga.....	5, 29	Especificaciones de entrada.....	84
Cortocircuito.....	67	Especificaciones eléctricas 380-480 V.....	79, 80
		Especificaciones eléctricas 525-690 V.....	81, 82
D		Esquema de cableado	
De entrada		Convertidor.....	24
Intensidad.....	45	Etiqueta.....	12
Tensión.....	45		
De fuga		F	
Corriente.....	29	Fallo interno.....	71
Definiciones		Fieldbus.....	41
Mensajes de estado.....	61	Filtro.....	13
Definiciones de los mensajes de estado.....	61	Flujo de aire	
Desconexión.....	7, 44, 48, 87	Configuraciones.....	105
Digital		FPC.....	7
Especificaciones de entrada.....	84	consulte también <i>Tarjeta de potencia del ventilador</i>	
Especificaciones de salida.....	85	Freno	
Dimensiones exteriores		Clasificación de par de los terminales.....	106
E1h.....	89	Mensaje de estado.....	62
E2h.....	93	Ubicación de los terminales.....	7
E3h.....	97	Funciones de compresor.....	49
E4h.....	101	Funciones de ventilador HVAC.....	49
Disipador		Fusibles	
Advertencia.....	69, 71, 73, 75	Especificaciones.....	87
Caudal de aire necesario.....	14	Lista de verificación previa al arranque.....	46
Clasificación de par del panel de acceso.....	106	Protección de sobreintensidad.....	21
Desconexión por sobretensión.....	79	Resolución de problemas.....	77
Dimensiones del panel de acceso del E1h.....	91	Ubicación.....	7, 8
Dimensiones del panel de acceso del E2h.....	95		
Dimensiones del panel de acceso del E3h.....	99	G	
Dimensiones del panel de acceso del E4h.....	103	Gases.....	13
Limpieza.....	13, 60	Guía de diseño.....	3, 14, 84
Dispositivo de enclavamiento.....	43	Guía de programación.....	3
E			
Ecualización potencial.....	29	H	
Eléctrica		Hand on.....	11, 61
Instalación.....	21	Herramientas.....	12
Elevación.....	12, 14	Homologaciones y certificados.....	3
Encoder.....	54	Humedad.....	13
Entorno.....	12, 83		
Entrada/salida analógica			
Descripciones y ajustes predeterminados.....	42		
Ubicaciones de los terminales.....	9		

I	
Instalación	
Arranque.....	54
Configuración rápida.....	53
Conforme con CEM.....	23, 29
Herramientas necesarias.....	12
Inicialización.....	55
Lista de verificación.....	46
Personal cualificado.....	4
Requisitos.....	14
Terminales de carga compartida / regeneración.....	20
Instrucciones de eliminación.....	3
Instrucciones de seguridad.....	4, 21, 48
Intensidad nominal de cortocircuito (SCCR).....	87
Interferencia	
CEM.....	22
Radio.....	6
Interruptor de terminación de bus.....	9, 44
L	
Lazo abierto	
Cableado para el control de velocidad.....	56
Ejemplo de programación.....	50
LCP	
Luces indicadoras.....	11
Menú.....	49
Pantalla.....	10
Resolución de problemas.....	76
Ubicación.....	7, 8
Luces indicadoras.....	65
M	
Magnetotérmicos.....	46, 88
Mantenimiento.....	13, 60
Manual	
Número de versión.....	3
MCT 10.....	52
Mecánica	
Instalación.....	15
Medidas.....	6
Medidas de altura.....	6
Medidas de anchura.....	6
Medidas de profundidad.....	6
Menú	
Descripciones de.....	49
Teclas.....	11
Menú principal.....	49
Menú rápido.....	11, 49, 108
Modo reposo.....	63

Motor	
Advertencia.....	66, 69
Cables.....	21, 25
Clases de protección.....	13
Clasificación de par de los terminales.....	106
Conexión.....	25
Datos.....	78
Especificaciones de salida.....	83
Esquema de cableado.....	24
Resolución de problemas.....	76, 77
Rotación.....	54
Sobrecalentamiento.....	66
Terminales.....	7
Termistor.....	59

N

Número de versión de software.....	3
------------------------------------	---

O

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

P

Panel de control local (LCP).....	10
Panel de troquel.....	90
Par	
Característica.....	83
Clasificación de la pieza de sujeción.....	106
Límite.....	66, 78
Parámetros.....	49, 54
Pedestal.....	15
Pérdida de fase.....	65
Personal cualificado.....	4
Peso.....	6
Placa de características.....	12
Placa prensables	
Clasificación de par.....	106
Descripción.....	15
Dimensiones del E1h.....	92
Dimensiones del E2h.....	96
Dimensiones del E3h.....	100
Dimensiones del E4h.....	104
Potencia de salida.....	6, 12
Potenciómetro.....	42
Programación.....	11, 50, 108
Protección de sobreintensidad.....	21
Protección térmica.....	3
R	
Reciclaje.....	3
Red	
Clasificación de par de los terminales.....	106
Red de CA.....	27
consulte también <i>Alimentación</i>	

Refrigeración		T	
Advertencia de polvo.....	13	Tapa de la puerta/panel	
Lista de verificación.....	46	Clasificación de par.....	106
Requisitos.....	14	Tarjeta de control	
Refrigeración de tuberías.....	14	Advertencia.....	73
Refrigeración trasera.....	14	Desconexión por temperatura ambiente.....	79
Regeneración		Especificaciones.....	87
Clasificación de par de los terminales.....	106	Especificaciones de RS485.....	85
Configuración de cableado.....	59	Ubicación.....	9
Terminales.....	8	Tarjeta de potencia	
Ubicación de los terminales.....	7	Advertencia.....	73
Registro de fallos.....	11	Ubicación.....	9
Reinicio.....	73	Tarjeta de potencia del ventilador	
Reinicio de alarma externa.....	59	Advertencia.....	75
Relé termoelectrónico (ETR).....	21	Ubicación.....	7, 8
Relés		Teclas de navegación.....	11, 50
Especificaciones de salida.....	86	Temperatura.....	13
Ubicación.....	9	Tensión	
Reset.....	11, 64	Desequilibrio.....	65
Resistencia de frenado		Tensión alta.....	48, 69, 70
Advertencia.....	68	Tensión de alimentación.....	48, 85
Cableado.....	45	Tensión de entrada.....	48
Esquema de cableado.....	24	Terminales	
Ubicaciones de los terminales.....	9	Comunicación serie.....	42
Resolución de problemas		Dimensiones del E1h (vistas frontal y laterales).....	31
Advertencias y alarmas.....	65	Dimensiones del E2h (vistas frontal y laterales).....	33
Alimentación.....	77	Dimensiones del E3h (vistas frontal y laterales).....	35
Fusibles.....	77	Dimensiones del E4h (vistas frontal y laterales).....	38
LCP.....	76	Entrada/salida analógica.....	42
Motor.....	76, 77	Entrada/salida digital.....	42
RFI.....	7, 8, 27, 100, 104	Terminal 37.....	42, 43
Rotor		Ubicaciones de control.....	9, 41
Advertencia.....	74	Termistor	
RS485		Advertencia.....	73
Configuración.....	44	Configuraciones de cableado.....	59
Descripción del terminal.....	42	Recorrido de los cables.....	41
Esquema de cableado.....	24	Ubicación del terminal.....	42
S		Tiempo de aceleración.....	78
Safe Torque Off		Tiempo de deceleración.....	78
Advertencia.....	73	Tiempo de descarga.....	5
Cableado de.....	44	Tierra	
Esquema de cableado.....	24	Advertencia.....	71
Guía de funcionamiento.....	3	Clasificación de par de los terminales.....	106
Ubicación del terminal.....	42	Conexión.....	29
Servicio.....	60	Lista de verificación.....	46
Sobretensión.....	78	Red aislada.....	27
Software de configuración MCT 10.....	52	Terminales.....	7, 8
STO.....	3	Triángulo conectado a tierra.....	27
consulte también <i>Safe Torque Off</i>		Triángulo flotante.....	27
Suministro externo de 24 V CC.....	42	Transductor.....	42
		Transitorio de ráfagas.....	29
		U	
		Unidad de control.....	7, 8, 9

USB

Especificaciones.....	87
Ubicación del puerto.....	9

V**Ventiladores**

Advertencia.....	68, 74
Caudal de aire necesario.....	14
Mantenimiento.....	13
Ubicación.....	8
Vistas interiores.....	7



.....
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

