

Este manual de instrucciones está dirigido a usuarios con conocimientos básicos de electricidad y dispositivos electrónicos.

* Lslv-S100 es el nombre oficial para S100.

Información de Seguridad

Para evitar condiciones inseguras de funcionamiento, daños a la propiedad, lesiones o incluso la muerte, lea y siga cuidadosamente estas instrucciones.

Símbolos de seguridad en este manual

Peligro

Este símbolo indica la muerte instantánea o lesiones graves si no sigue las instrucciones.

Advertencia

Este símbolo indica la posibilidad de muerte o lesiones graves.

Precaución

Este símbolo indica la posibilidad de lesiones o daños a la propiedad.

Información de seguridad

Peligro

- No abra la cubierta del equipo mientras está encendido o en funcionamiento. Del mismo modo, no opere el variador sin la cubierta frontal. De lo contrario podría recibir una descarga eléctrica por la exposición a los bornes de alta tensión o debido a la carga de los capacitores. No retire ninguna cubierta ni toque las tarjetas de circuitos internos (PCB) o los contactos eléctricos en el producto cuando el aparato está encendido o durante el funcionamiento. De lo contrario, puede sufrir daños a la propiedad, lesiones graves o incluso la muerte.
- No abra la cubierta del equipo, salvo cuando sea necesario para el mantenimiento o para inspecciones periódicas, incluso con la alimentación desconectada. La apertura de la cubierta puede dar lugar a una descarga eléctrica, incluso cuando la fuente de alimentación está apagada.
- El equipo puede retener la carga mucho después de que la fuente de alimentación se ha apagado. Utilice un multímetro para asegurarse de que no hay tensión antes de manipular el cable del variador, motor o cable del motor.

Advertencia

- Este equipo debe estar conectado a tierra para una operación segura y apropiada.
- No conecte la alimentación a un variador dañado. Si detecta que el variador tiene algún defecto, desconecte la fuente de alimentación y haga reparar el equipo por un profesional.
- El variador se calienta durante el funcionamiento. Evite tocarlo hasta que se enfríe para evitar quemaduras.
- No permita el ingreso al variador de tornillos, astillas de metal, pelusas, agua o aceite. De lo contrario podría ocurrir un incendio o presentarse un mal funcionamiento del variador.
- No utilice el variador con las manos mojadas. De lo contrario, podría recibir una descarga eléctrica.
- Verifique la información sobre el nivel de protección para circuitos y dispositivos.

Los siguientes bornes y dispositivos de conexión cuenta con una Protección Eléctrica nivel 0. Esto significa que el nivel de protección del circuito depende del aislamiento básico. Si no hay un aislamiento básico, podría ocurrir un accidente por descarga eléctrica. Al instalar o realizar el conexionado de los dispositivos y bornes de conexión, tome las mismas medidas de protección del cable de alimentación.

- Entrada Multifunción: P1-P7, CM
 - Entrada de Frecuencia Analógica: VR, V1, I2, TI
 - Función de Seguridad: SA, SB, SC
 - Salida Analógica: AO1, AO2, TO
 - Contacto: Q1, EG, 24, A1, B1, C1, A2, C2, S+, S-, SG
 - Ventilador
- El nivel de protección de este equipo (variador) es Protección Eléctrica nivel I.

Información de Seguridad

Precaución

- No modifique el funcionamiento interno del variador. Si lo hace, se anulará la garantía.
- El variador está diseñado para el funcionamiento de un motor trifásico. No utilice el variador para operar un motor monofásico.
- No coloque objetos pesados encima de los cables eléctricos. Si lo hace, puede dañar el cable y provocar una descarga eléctrica.

Nota

La máxima corriente de cortocircuito prevista y permitida en la conexión de alimentación de entrada se define en la norma IEC 60439-1 como 100 kA. Dependiendo del MCCB elegido, la serie LSLV-S100 es adecuada para usar en circuitos capaces de transportar un máximo de 100kA amperes RMS simétricos a la tensión nominal máxima del accionamiento. La siguiente tabla muestra los MCCB recomendados para amperes RMS simétricos.

Tensión de Funcionamiento	UTS150 (N/H/L)	UTS250 (N/H/L)	UTS400 (N/H/L)	ABS103c	ABS203c	ABS403c
480V(50/60Hz)	35/65/100 kA	35/65/100 kA	35/65/100 kA	26 kA	26 kA	35 kA

Tabla de Referencia Rápida

La siguiente tabla contiene situaciones frecuentes a las que se enfrentan los usuarios mientras se trabajan con variadores. Consulte las situaciones típicas y prácticas en la tabla para localizar de forma rápida y fácil las respuestas a sus preguntas.

Situación	Referencia
Quiero poner en funcionamiento una capacidad nominal del motor un poco mayor a la del variador.	<u>p. 211</u>
Quiero configurar el variador para comenzar a usarlo tan pronto como se conecte a la fuente de alimentación.	<u>p. 87</u>
Quiero configurar los parámetros del motor.	<u>p. 150</u>
Quiero configurar el control vectorial Sensorless.	<u>p. 154</u>
Algo parece funcionar mal en el variador o el motor.	<u>p. 231</u> , <u>p. 343</u>
¿Qué es la sintonización automática (Auto tuning)?	<u>p. 150</u>
¿Cuáles son las longitudes de conexionado recomendadas?	<u>p. 231</u> , <u>p. 343</u>
El motor es demasiado ruidoso.	<u>p. 173</u>
Quiero aplicar el control PID en mi sistema.	<u>p. 142</u>
¿Cuáles son los valores predeterminados de fábrica para los bornes multifunción P1-P7?	<u>p. 24</u>
Quiero ver todos los parámetros que he modificado.	<u>p. 184</u>
Quiero revisar los historiales de advertencias y disparo por fallas.	<u>p. 308</u>
Quiero instalar un medidor de frecuencia usando un borne analógico.	<u>p. 25</u>
Quiero trabajar con el variador mediante la configuración de velocidad secuencial.	<u>p. 79</u>
El motor calienta demasiado.	<u>p. 209</u>
El variador está demasiado caliente.	<u>p. 219</u>
El ventilador de enfriamiento no funciona.	<u>p. 348</u>
Quiero cambiar los elementos que se monitorean en el teclado.	<u>p. 204</u>

Contenido

1. Preparación para la Instalación	1
1.1. Identificación del Producto.....	1
1.2. Nombre de las Partes.....	3
1.3. Consideraciones para la Instalación	4
1.4. Selección y Preparación del Lugar de Instalación	5
1.5. Selección de Cables.....	8
2. Instalación del Variador	11
2.1. Montaje del Variador.....	13
2.2. Conexionado	16
2.3. Lista de Verificaciones Posteriores a la Instalación	33
2.4. Ejecución de la Prueba.....	35
3. Realización de Operaciones Básicas	37
3.1. Acerca del Teclado	37
3.1.1. Teclas de Función	37
3.1.2. Composición del Display de Función	39
3.1.3. Modos del Display	42
3.2. Uso del Teclado.....	45
3.2.1. Selección de Modo del Display.....	45
3.2.2. Cambio de Grupos y Códigos.....	48
3.2.3. Navegación entre los Códigos (Funciones).....	50
3.2.4. Navegación Directa a Diferentes Códigos	52
3.2.5. Ajustes de Parámetros	53
3.2.6. Monitoreo de la Operación	55
3.3. Monitoreo de Fallas	58
3.3.1. Monitoreo de Fallas durante el Funcionamiento.....	58
3.3.2. Monitoreo de Múltiples Fallas Simultáneas	59
3.4. Inicialización de Parámetros	61
4. Características Básicas	63
4.1. Configuración de la Referencia de Frecuencia	66

4.1.1.	Teclado como la Fuente (configuración Teclado-1)	66
4.1.2.	Teclado como la Fuente (configuración Teclado-2)	67
4.1.3.	Borne V1 como la Fuente	67
4.1.4.	Configuración de Referencia de Frecuencia con la Tensión de Entrada (Borne I2) ..	75
4.1.5.	Configuración de una Referencia de Frecuencia con Entrada de pulsos TI	76
4.1.6.	Configuración de una Referencia de Frecuencia mediante Comunicación RS-485 ..	77
4.2.	Fijación de Frecuencia mediante Entrada Analógica	78
4.3.	Cambio de Unidades de Velocidad Hz \leftrightarrow Rpm.....	78
4.4.	Configuración de Frecuencia Secuencial	79
4.5.	Configuración de la Fuente de Comando	81
4.5.1.	El Teclado como Dispositivo de Entrada de Comandos	81
4.5.2.	Bornera como Dispositivo de Entrada de Comandos (Comandos Fwd/Rev)	81
4.5.3.	Bornera como un Dispositivo de Entrada de Comandos (Comandos de Marcha y Dirección de Giro).....	82
4.5.4.	Comunicación RS-485 como un Dispositivo de Entrada de Comandos.....	83
4.6.	Cambio de Modo Local/Remoto	84
4.7.	Prevención del Giro en Avance o Retroceso	86
4.8.	Arranque Alimentación ON	87
4.9.	Reposición y Rearranque.....	88
4.10.	Configuración de los Tiempos de Aceleración y Deceleración.....	89
4.10.1.	Tiempos de Accl/Decel basados en la Frecuencia Máxima.....	89
4.10.2.	Tiempos de Accl/Decel basados en la Frecuencia de Operación	90
4.10.3.	Configuración de Tiempos de Accl/Decel Secuenciales	91
4.10.4.	Configuración de la Frecuencia de Conmutación de los Tiempos de Accl/Decel	93
4.11.	Configuración del Patrón de Accl/Decel	94
4.12.	Parar la Operación de Accl/Decel.....	96
4.13.	Control de V/F (Tensión/Frecuencia).....	97
4.13.1.	Operación por Patrón V/F Lineal.....	97
4.13.2.	Operación por Patrón V/F de Reducción Cuadrática	98
4.13.3.	Operación por Patrón V/F del Usuario	99
4.14.	Refuerzo de Par	101

Contenido

4.14.1.	Refuerzo de Par Automático-1	101
4.14.2.	Refuerzo de Par Automático-1	102
4.14.3.	Refuerzo de Par Automático-2	102
4.15.	Configuración de la Tensión de Salida.....	102
4.16.	Configuración del Modo de Arranque.....	103
4.16.1.	Arranque de Aceleración.....	103
4.16.2.	Arranque después del Frenado de CC.....	103
4.17.	Configuración del Modo de Parada.....	104
4.17.1.	Parada de Deceleración.....	104
4.17.2.	Parada después del Frenado de CC.....	105
4.17.3.	Funcionamiento Libre hasta Parar	106
4.17.4.	Frenado de Potencia.....	107
4.18.	Límite de frecuencia (operación con frecuencia limitada)	108
4.18.1.	Límite de Frecuencia Utilizando la Frecuencia Máxima y la Frecuencia de Arranque	108
4.18.2.	Límite de Frecuencia Utilizando los Límites Superior e Inferior.....	108
4.18.3.	Salto de Frecuencia	110
4.19.	Configuración del 2do Modo de Operación.....	111
4.20.	Control de Borne de Entrada Multifunción	112
4.21.	Configuración P2P.....	113
4.22.	Configuración del Teclado Multifunción.....	114
4.23.	Configuración de Secuencia del Usuario	115
4.24.	Operación Modo Fuego	123
5.	Características Avanzadas	125
5.1.	Operación con Referencias Auxiliares	127
5.2.	Operación JOG (Impulsos)	131
5.2.1.	Operación Jog 1- Impulsos en Avance Mediante Bornera Multifunción	131
5.2.2.	Operación Jog 2 - Impulsos en Fwd/Rev Mediante Bornera Multifunción	133
5.2.3.	Operación Jog Mediante el Teclado	134
5.3.	Operación Subir-Bajar (S/B).....	134
5.4.	Operación Trifilar	136
5.5.	Modo de Operación Segura	137

5.6.	Operación de Dwell.....	138
5.7.	Operación de Compensación de Deslizamiento	140
5.8.	Control PID	142
5.8.1.	Operación PID Básica.....	142
5.8.2.	Operación Pre-PID	148
5.8.3.	Modo de Suspensión de la Operación PID (Sleep)	149
5.8.4.	Cambio PID (Lazo Abierto PID)	150
5.9.	Sintonización Automática	150
5.10.	Control Vectorial Sensorless	154
5.10.1.	Configuración de la Operación de Control Vectorial Sensorless.....	156
5.10.2.	Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless.....	160
5.11.	Operación de Acumulación de Energía Cinética (KEB)	161
5.12.	Control de Par	164
5.13.	Operación de Ahorro de Energía	167
5.13.1.	Operación de Ahorro de Energía Manual.....	167
5.13.2.	Operación de Ahorro de Energía Automática	167
5.14.	Operación de Búsqueda de Velocidad	168
5.15.	Configuración de Rearranque Automático	172
5.16.	Configuración de Sonido de Operación (ajustes de frecuencia portadora)	173
5.17.	Operación del 2do Motor	175
5.18.	Transición de Alimentación	177
5.19.	Control del Ventilador de Enfriamiento	178
5.20.	Configuración de la Frecuencia de Alimentación de Entrada y Tensión	179
5.21.	Escritura, Lectura y Guardado de Parámetros	180
5.22.	Inicialización de Parámetros	181
5.23.	Bloqueo de Visualización de Parámetros	182
5.24.	Bloqueo de Parámetros	183
5.25.	Visualización Parámetros Modificados	184
5.26.	Grupo Usuario	184
5.27.	Arranque Fácil	186
5.28.	Modo Configuración (CNF)	187

Contenido

5.29.	Configuración del Temporizador	188
5.30.	Control de Freno	189
5.31.	Control de Activación/Desactivación de la Salida Multifunción	191
5.32.	Prevención de Regeneración para Operación de Prensado	192
5.33.	Salida Analógica	193
5.33.1.	Salida Analógica de Tensión y Corriente	193
5.33.2.	Salida de Pulso Analógica	196
5.34.	Salida Digital	198
5.34.1.	Configuración del Relé y Borne de Salida Multifunción	198
5.34.2.	Salida de Disparo por Fallas usando el Borne Multifunción y el Relé	202
5.34.3.	Configuración del Tiempo de Retardo del Borne de Salida Multifunción.....	203
5.35.	Configuración del Idioma del Teclado	204
5.36.	Monitoreo Estado de Operación	204
5.37.	Monitoreo del Tiempo de Operación	207
6.	Características de Protección	209
6.1.	Protección del Motor.....	209
6.1.1.	Prevención Termoelectrica - Recalentamiento del Motor (ETH).....	209
6.1.2.	Disparo y Advertencia Temprana de Sobrecarga.....	211
6.1.3.	Prevención de Entrada en Pérdida y Frenado de Flujo	213
6.2.	Protección del Variador y la Secuencia	217
6.2.1.	Protección de Fase Abierta	217
6.2.2.	Señal de Disparo Externo	218
6.2.3.	Protección Sobrecarga del Variador	219
6.2.4.	Pérdida de Comando de Velocidad	219
6.2.5.	Configuración de Resistencia de Frenado Dinámico (DB)	222
6.3.	Advertencia y Falla por Carga Insuficiente	224
6.3.1.	Detección de Falla del Ventilador	225
6.3.2.	Diagnóstico de Vida Útil de los Componentes	226
6.3.3.	Disparo por Falla Baja Tensión	228
6.3.4.	Bloqueo de Salida por el Borne Multifunción	228
6.3.5.	Cancelación del Estado de Falla	229

Contenido

6.3.6.	Estado de Diagnóstico del Variador	229
6.3.7.	Modo Operación en Caso de Falla de la Tarjeta de Opción	229
6.3.8.	Disparo por Falta de Motor	230
6.3.9.	Disparo por Falla Baja Tensión 2	231
6.4.	Lista de Fallas/Advertencias	231
7.	Funciones de Comunicación RS-485	233
7.1.	Estándares de Comunicación.....	233
7.2.	Configuración del Sistema de Comunicación	234
7.2.1.	Conexión de Línea de Comunicación	234
7.2.2.	Configuración de Parámetros de Comunicación	235
7.2.3.	Configuración del Comando de Operación y la Frecuencia	236
7.2.4.	Operación de Protección de Pérdida de Comando	237
7.2.5.	Configuración de Entrada Multifunción Virtual	238
7.2.6.	Guardado de Parámetros Definidos por Comunicación	239
7.2.7.	Mapa Completo de Memoria para Comunicación	239
7.2.8.	Grupo de Parámetros para la Transmisión de Datos	240
7.3.	Protocolo de Comunicación	241
7.3.1.	Protocolo LS INV 485	241
7.3.2.	Protocolo Modbus-RTU	246
7.4.	Parámetros del Área Común Compatible	250
7.5.	Parámetros del Área Común Extendida del S100	253
7.5.1.	Parámetros del Área de Monitoreo (Sólo Lectura)	253
7.5.2.	Parámetros del Área de Control (Lectura/Escritura)	259
7.5.3.	Parámetros del Área de Control de la Memoria del Variador (Lectura/Escritura)	262
8.	Tabla de Funciones	265
8.1.	Grupo de Accionamiento (PAR→DRV)	265
8.2.	Grupo de Funciones Básicas (PAR→BAS)	270
8.3.	Grupo de Funciones Extendidas (PAR→ADV).....	275
8.4.	Grupo de Funciones de Control (PAR→CON)	280
8.5.	Grupo de Funciones de la Bornera de Entrada (PAR→IN).....	287
8.6.	Grupo de Funciones de la Bornera de Salida (PAR→OUT)	292

Contenido

8.7.	Grupo de Funciones de Comunicación (PAR→COM)	297
8.8.	Grupo de Funciones de Aplicación (PAR→APP)	301
8.9.	Grupo de Funciones de Protección (PAR→PRT)	304
8.10.	Grupo de Funciones de Segundo Motor (PAR→M2)	309
8.11.	Grupo de Secuencia del Usuario (USS)	311
8.12.	Grupo de Funciones de Secuencia del Usuario (USF)	314
8.13.	Grupos para Teclado LCD Solamente	334
8.13.1.	Modo Disparo (TRP Último-x)	334
8.13.2.	Modo Configuración (CNF)	334
9.	Solución de Problemas.....	339
9.1.	Disparos y Advertencias Operación	339
9.1.1.	Disparos por Fallas	339
9.1.2.	Mensajes de Advertencia	342
9.2.	Solución de Disparos por Fallas	343
9.3.	Solución de Otras Fallas	345
10.	Mantenimiento	349
10.1.	Listas de Verificaciones Regulares.....	349
10.1.1.	Verificaciones Diarias	349
10.1.2.	Verificaciones Anuales	351
10.1.3.	Verificaciones Semestrales	353
10.2.	Reemplazo de los Componentes Principales	353
10.2.1.	Ciclo de Cambio de los Componentes Principales	353
10.2.2.	Reemplazo de los Ventiladores de Enfriamiento	354
10.3.	Almacenamiento y Desechos	355
10.3.1.	Almacenamiento	355
10.3.2.	Desecho	355
11.	Especificaciones Técnicas	357
11.1.	Especificaciones de Entrada y Salida	357
11.2.	Detalles de Especificaciones del Producto	359
11.3.	Dimensiones Externas (Tipo IP 20)	362
11.4.	Dispositivos Periféricos.....	364

11.5.	Especificaciones de Fusibles y Reactores	364
11.6.	Especificaciones de los Tornillos de Bornes.....	365
11.7.	Unidad de Frenado Dinámico (DBU) y Resistencias	366
11.7.1.	Unidad de Frenado Dinámico	366
11.7.2.	Disposición de Bornes	366
11.7.3.	Dimensiones	368
11.7.4.	Funciones del Display	371
11.7.5.	Resistencias de Frenado Dinámico	371
11.8.	Degradación de la Corriente Nominal Continua.....	372
11.9.	Emisión de Calor	374
12.	Uso de Variadores para Aplicación de Entrada Monofásica	375
12.1.	Introducción.....	375
12.2.	Potencia (HP), Corriente de Entrada y Corriente de Salida	376
12.3.	Frecuencia de Entrada y Tolerancia de Tensión	377
	Garantía del Producto	379
	Índice	386

1. Preparación para la Instalación

En este capítulo se proporciona información detallada sobre la identificación del producto, nombres de las piezas, instalación correcta y especificaciones de conexión. Para instalar el variador de forma correcta y segura, lea y siga cuidadosamente las instrucciones.

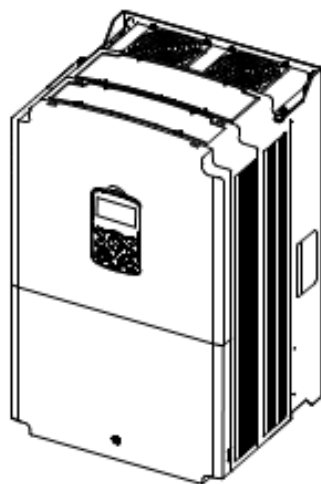
1.1. Identificación del Producto

El Variador S100 está fabricado en una gama de grupos de productos basados en la capacidad de accionamiento y las especificaciones de la fuente de alimentación. El nombre del producto y las especificaciones se detallan en la placa de características. La ilustración de la página siguiente muestra la ubicación de la placa de características. Verifique dicha placa antes de instalar el producto y asegúrese de que el mismo cumple con sus requisitos. Para conocer especificaciones más detalladas del producto, consulte la sección [11.1. Especificaciones de Entrada y Salida](#) en la página [357](#).

Nota

Compruebe el nombre del producto, abra el embalaje, y luego verifique que el producto no presente ningún defecto. Contáctese con su proveedor si tiene algún problema o pregunta acerca de su producto.

Preparación para la Instalación



LSLV0550S100-4CONDS

INPUT 380-480V 3 Phase 50/60Hz ●

HD: 103.0A, ND: 134.0A

OUTPUT 0-Input V 3 Phase 0.01-400Hz ●

HD: 110.0A, ND: 142.0A

84kVA

Ser. No 55025310146

Inspected by D. K. YU

Nombre del modelo

Especificaciones de la fuente de alimentación

Especificaciones de salida

LSLV 0550 S100 -4 CONDS

Capacidad motor _____

0300 - 30KW
 0370 - 37KW
 0450 - 45KW
 0550 - 55KW
 0750 - 75KW

Nombre serie _____

Tensión entrada _____

4: Trifásico 400V

Teclado _____

C: Teclado LED

Tipo UL _____

O: UL Tipo Abierto

Filtro EMC _____

F: Con Filtro EMC
 N: Sin Filtro EMC

Reactor _____

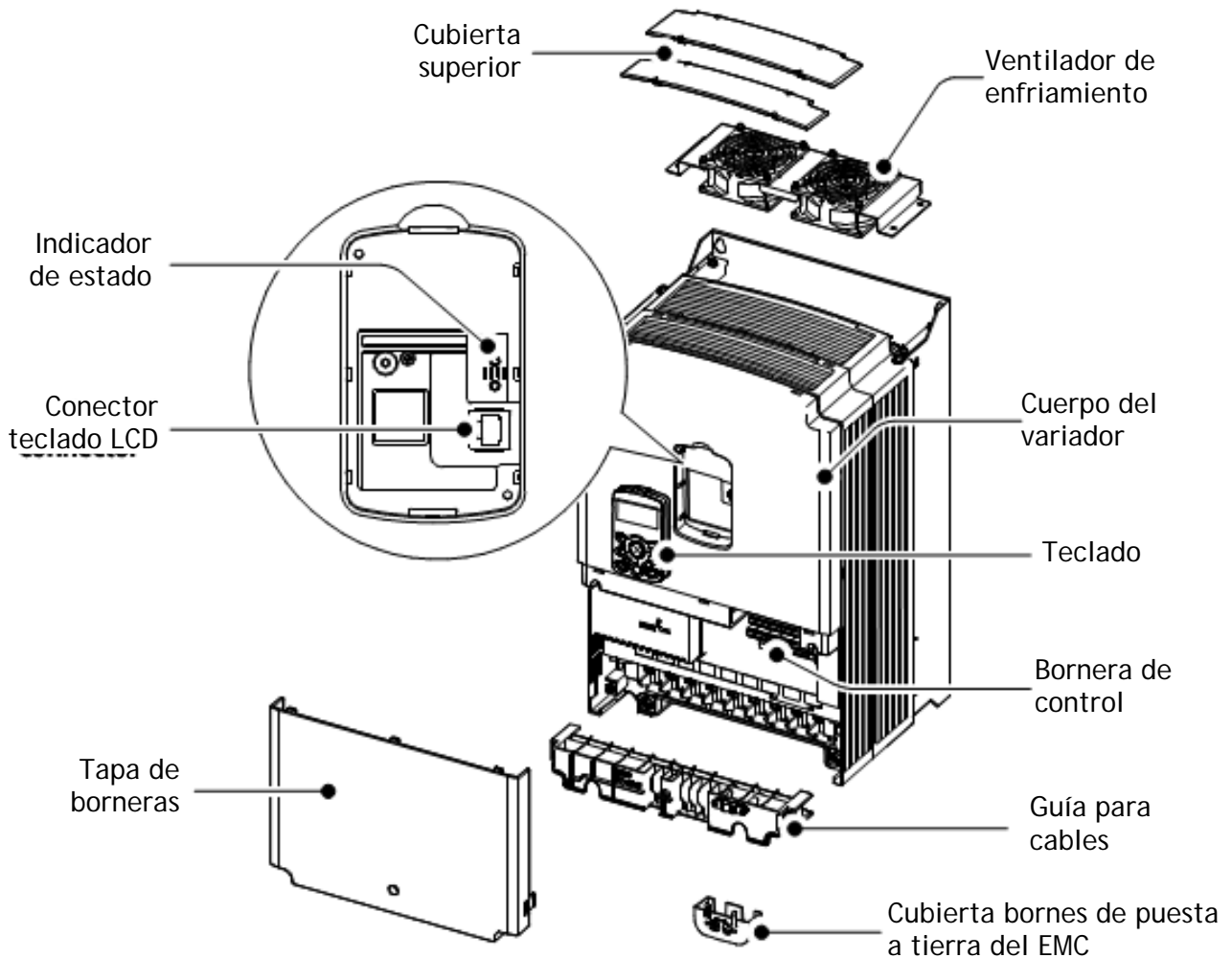
D: DLC incorporado

Tipo E/S _____

S: Estándar

1.2. Nombres de las Piezas

La siguiente ilustración muestra los nombres de las piezas. Los detalles pueden variar entre grupos de productos.



Nota

La cubierta para bornes de puesta a tierra del EMC no está disponible en los variadores 55-75kW.

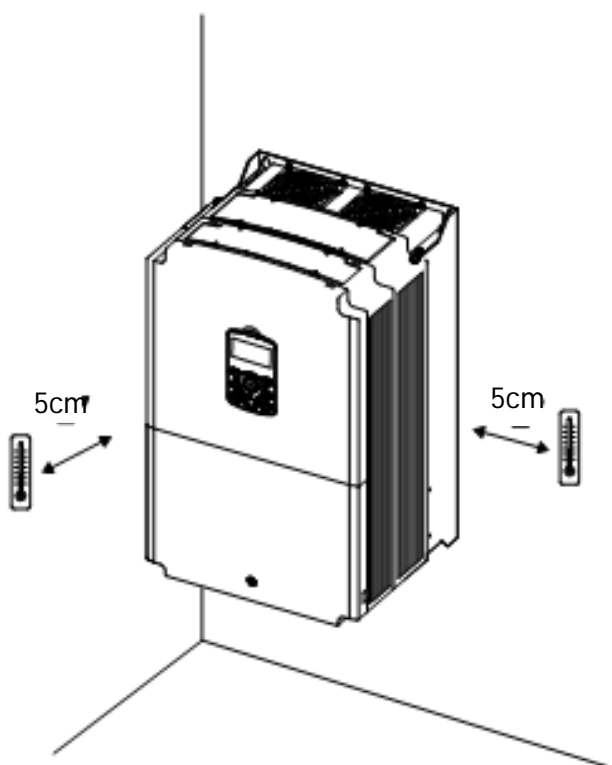
Preparación para la Instalación

1.3. Consideraciones para la Instalación

Los variadores se componen de diversos dispositivos electrónicos y de precisión y, por lo tanto, el entorno de instalación puede afectar significativamente la vida útil y la confiabilidad del producto. La siguiente tabla detalla las condiciones de operación y de instalación ideales para el variador.

Elementos	Descripción
Temperatura Ambiente*	Servicio Pesado: -10-50°C (14-104°F), Servicio Normal: -10-40°C (14-122°F).
Humedad Ambiente	90% de humedad relativa (sin condensación)
Temperatura de Almacenamiento	-20-65°C (4-149°F)
Factores Ambientales	Protegido de gas corrosivo, gas combustible, vapor de aceite o polvo.
Altitud / Vibración	Máximo 1.000m (3.280 pies) sobre el nivel del mar / Máximo 9,8m/seg ² (1G) o menos.
Presión Atmosférica	70 -106 kPA

* La temperatura ambiente es la temperatura medida en un punto ubicado a 5cm (2") de la superficie del variador.



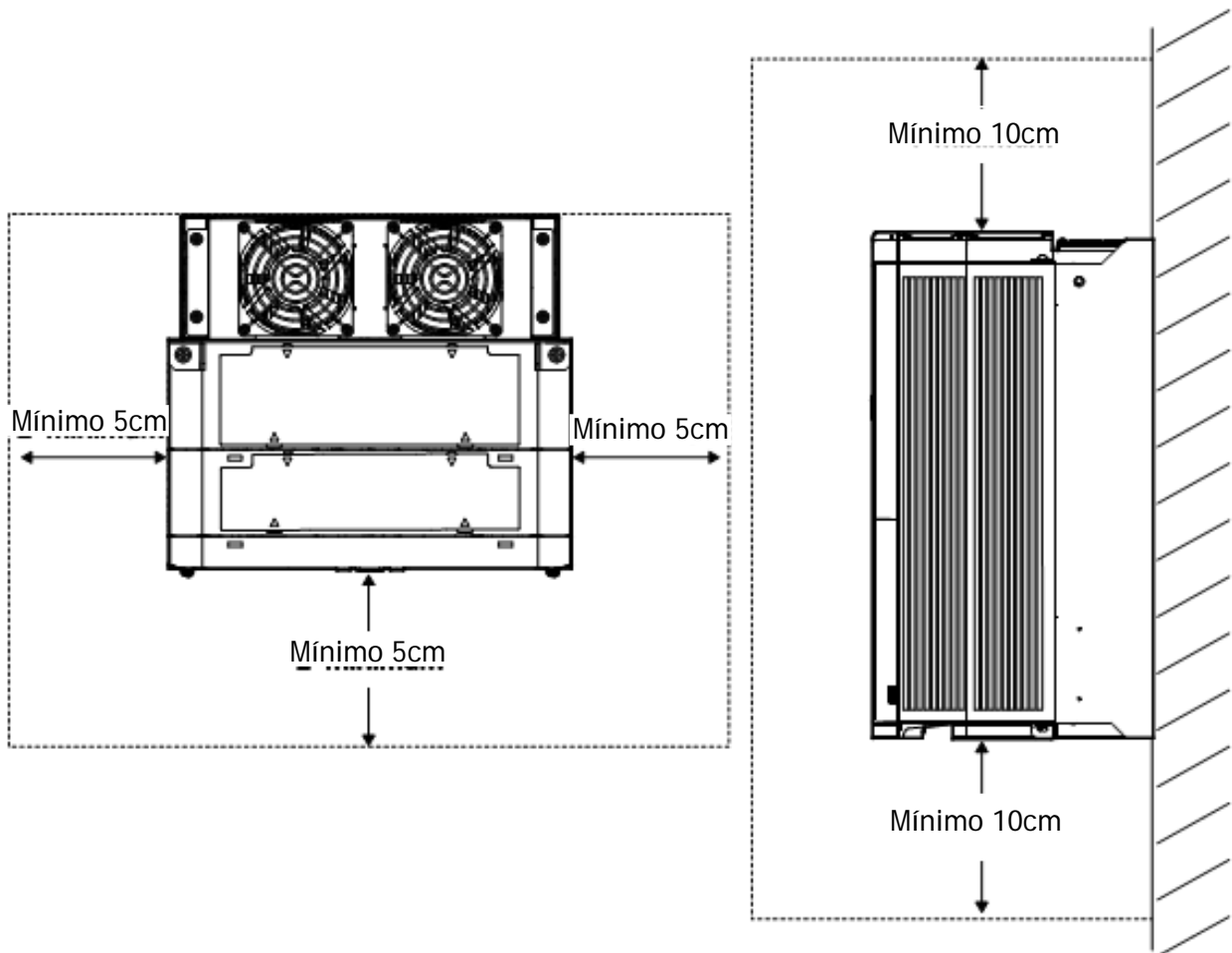
⚠ Precaución

No permita que la temperatura ambiente exceda de los límites permitidos durante el funcionamiento del variador.

1.4. Selección y Preparación del Lugar de Instalación

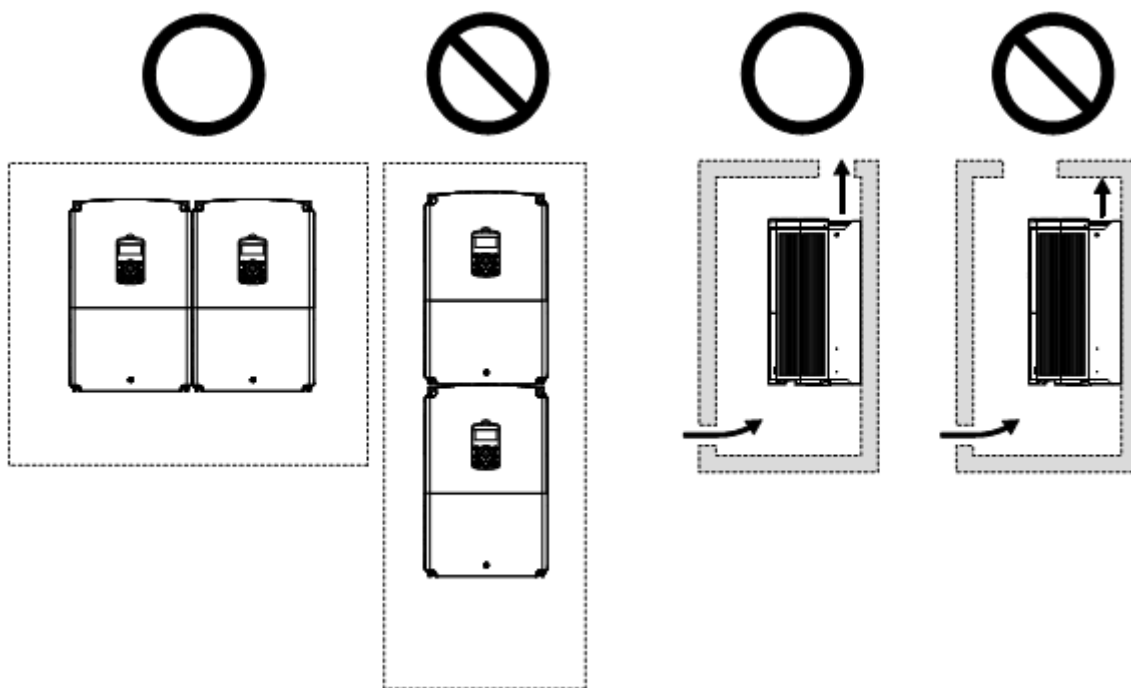
Al seleccionar el lugar de instalación, tenga en cuenta lo siguiente:

- El variador debe instalarse en una pared que pueda soportar el peso del mismo.
- La ubicación debe estar libre de vibraciones. La vibración puede afectar negativamente al funcionamiento del variador.
- El variador puede alcanzar temperaturas muy elevadas durante el funcionamiento. Instale el variador en una superficie ignífuga y con suficiente espacio libre a su alrededor para permitir que el aire circule. Los siguientes ejemplos detallan las correspondientes distancias de instalación.



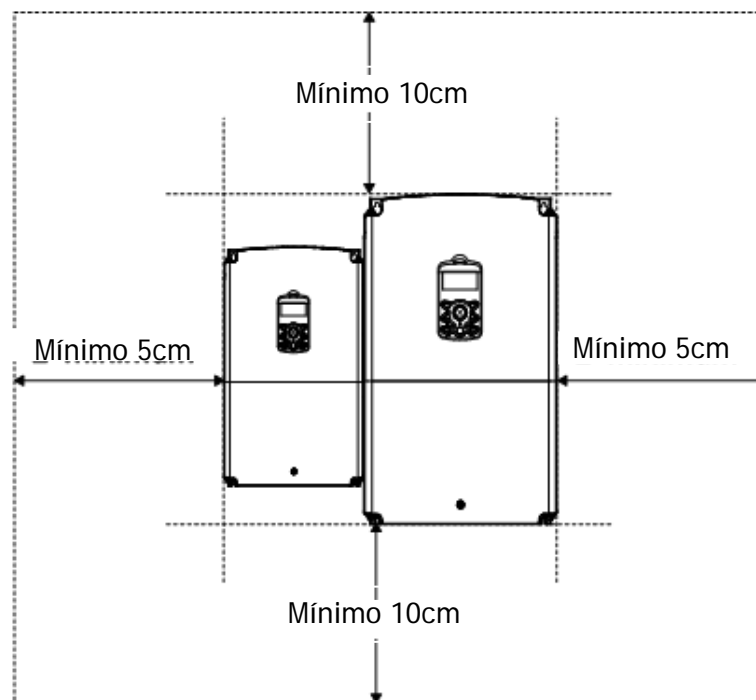
Preparación para la Instalación

- Verifique que haya suficiente circulación de aire alrededor del variador al instalarlo. Si el variador se va a instalar dentro de un panel, recinto o rack de gabinete, considere cuidadosamente la posición del ventilador de enfriamiento del variador y la rejilla de ventilación. El ventilador de enfriamiento debe estar colocado para transferir de manera eficiente el calor generado por el funcionamiento del variador.



Preparación para la Instalación

- Si se instalan dos o más variadores de diferentes clasificaciones, es importante disponerlos con un espacio libre suficiente que permita cumplir con las especificaciones de espacio del variador más grande.



Preparación para la Instalación

1.5. Selección de Cables

Al instalar los cables de alimentación y de señal en la bornera, utilizar cables que cumplen con las especificaciones requeridas para el funcionamiento seguro y fiable del producto. Consulte la siguiente información para ayudarse en la selección de los cables.

⚠ Precaución

- Siempre que sea posible utilice cables con la mayor área transversal para el conexionado de alimentación de red, para asegurar que la caída de tensión no sea superior al 2%.
- Use cables de cobre aptos para 600V, 75°C para el conexionado de los bornes de alimentación.
- Use cables de cobre aptos para 300V, 75°C para el conexionado de los bornes de control.

Especificaciones del Cable de Tierra y Cable de Alimentación

Carga (kW)		Tierra		E/S Alimentación			
		mm ²	AWG	mm ²		AWG	
				R/S/T	U/V/W	R/S/T	U/V/W
400V Trifásico	30	16	5	25	25	4	4
	37						
	45						
	55	35	3	70	70	1/0	1/0
	75						

Especificaciones del Cable (Control) de Señal

Borne	Ancho de cable recomendado mm ² (AWG)		Tornillo borne	Par [Nm]	Especificaciones Eléctricas
	Sin Conectores de Bornes de Presión (Cable Desnudo)	Con Conectores de Bornes de Presión (Punteras Huecas)			
P1-P7, CM	1,0 (17)	1,5 (15)	M2-6	0,4	-
VR					Tensión/corriente de salida: 12V, 24 mA, rsistencia volumen: 1- 5kΩ
V1					Tenisión de entrada: -12V - +12V
I2					Entrada 0-24mA (resistencia interna: 249Ω)
AO1, AO2					Tensión/corriente de salida máxima: 12V, 24 mA
Q1					26VCC, menos de 100 mA
EG					-
24					Corriente de salida máxima: 100 mA
TI					0-32 kHz, 0-12V
TO					0-32 kHz, 0-12V
SA, SB, SC					250VCA, menos de 25 mA
S+, S-, SG					250VCA, menos de 1A 30VCC, menos de 1A
A1, B1, C1					250VCA, menos de 5A
A2, C2					30VCC, menos de 5A

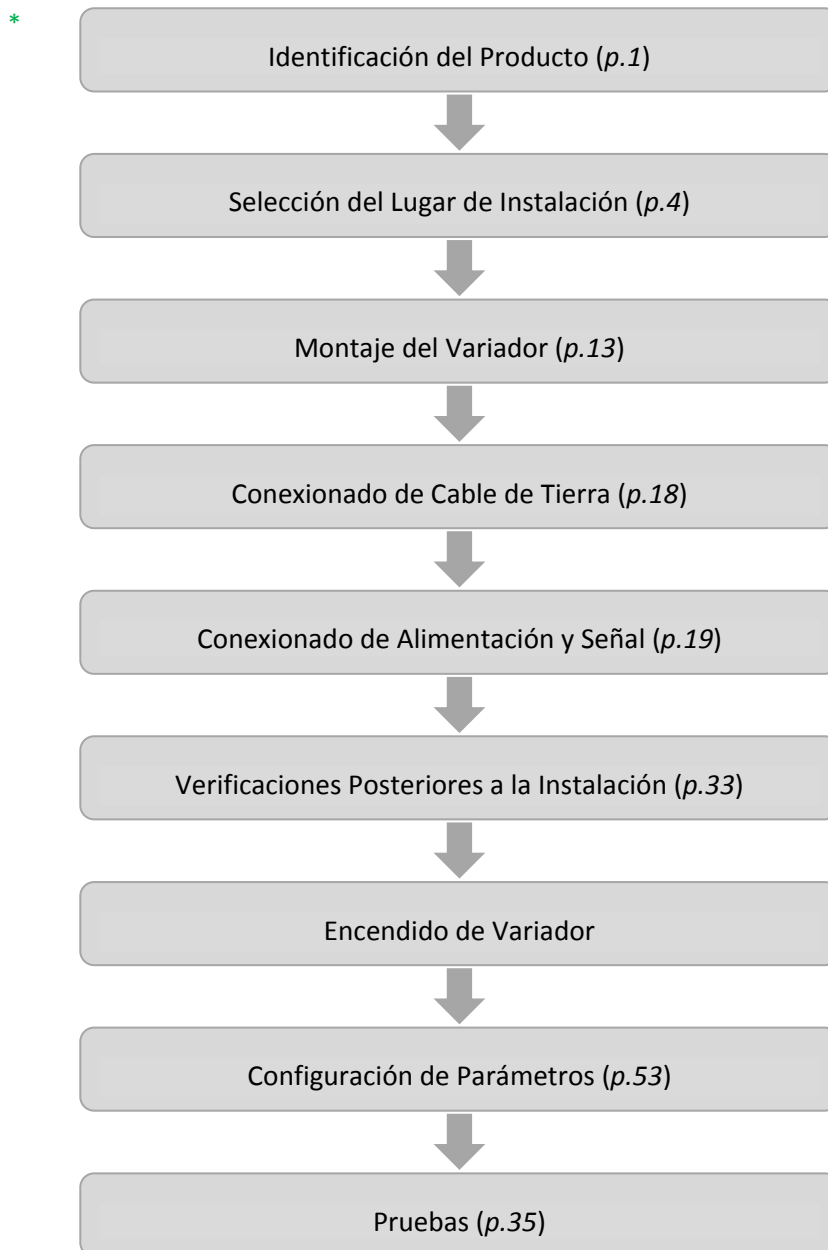
Preparación para la Instalación

2. Instalación del Variador

En este capítulo se describen los métodos de instalación física y eléctrica, incluyendo el montaje y el conexionado del producto. Consulte el diagrama de flujo y diagrama de configuración básica que se presentan a continuación para entender los procedimientos y métodos de instalación que debe seguir para instalar correctamente el producto.

Diagrama de Flujo para la Instalación

El diagrama de flujo enumera la secuencia a seguir durante la instalación. Los pasos cubren la instalación del equipo y pruebas del producto. Cada paso indica dónde obtener más información sobre el mismo.

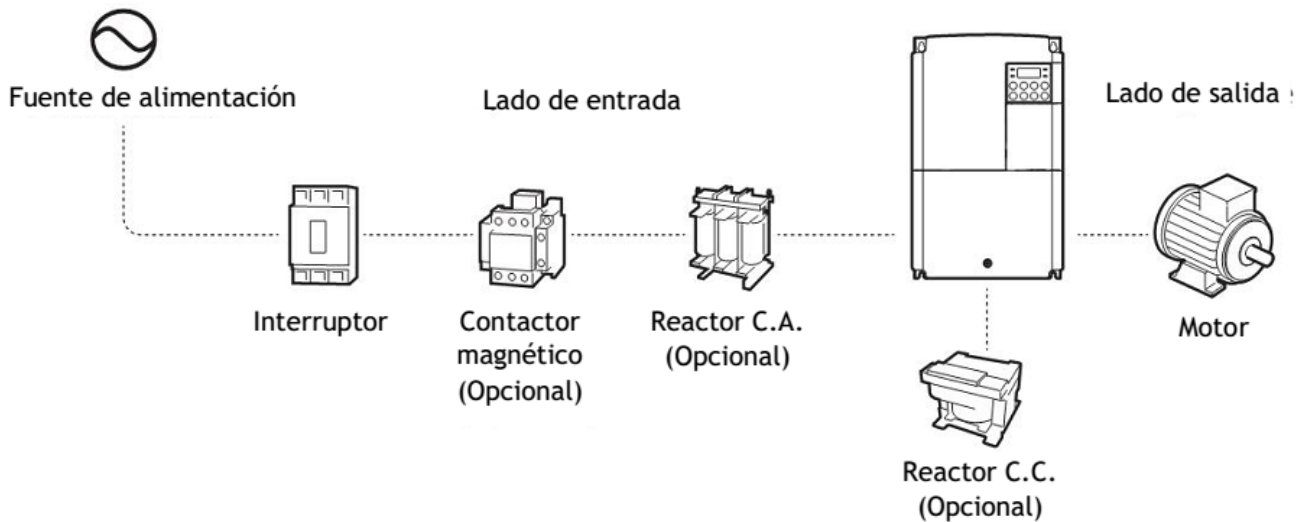


Instalación del Variador

Diagrama de Configuración Básica

El siguiente diagrama de referencia detalla una configuración de sistema típica mostrando el variador y los dispositivos periféricos.

Antes de instalar el variador, asegúrese de que el producto es adecuado para la aplicación (potencia nominal, capacidad, etc.). Asegúrese de que todos los periféricos necesarios y dispositivos opcionales (interruptores de resistencia, contactores, filtros de ruido, etc.) estén disponibles. Para más detalles sobre los dispositivos periféricos, consulte la sección [11.4. Dispositivos Periféricos](#) en la página [364](#).



⚠ Precaución

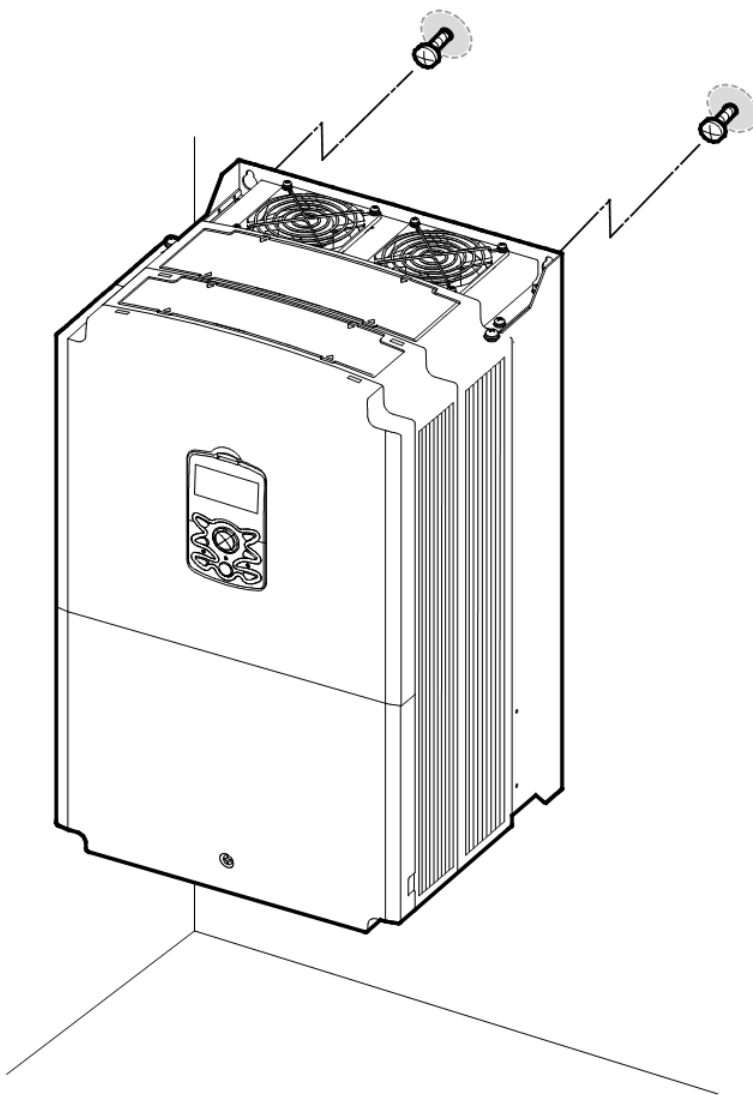
- Los dibujos de este manual muestran al variador sin cubiertas o interruptores para ofrecer una visión más detallada de las disposiciones de montaje. Instale todas las cubiertas e interruptores antes de operar el variador. Opere el producto de acuerdo con las instrucciones de este manual.
- No use un contactor magnético en la entrada del variador para arrancarlo o pararlo con frecuencia.
- Si el variador está dañado y pierde el control, la máquina puede causar una situación peligrosa. Instale un mecanismo de seguridad de reserva, como un freno de emergencia, para evitar estas situaciones.
- Los altos niveles de consumo de corriente durante el encendido pueden afectar el sistema. Asegúrese de instalar interruptores debidamente homologados para operar con seguridad en situaciones de encendido.
- Se pueden instalar reactores para mejorar el factor de potencia. Tenga en cuenta que los reactores se pueden instalar dentro de los 9,14m (30 pies) de la fuente de alimentación si la potencia de entrada es 10 veces superior a la capacidad de variador. Consulte la sección [11.5. Especificaciones de Fusible y Reactor](#) en la página [364](#) y seleccione cuidadosamente un reactor que cumpla con los requisitos.

2.1. Montaje del Variador

Monte el variador en una pared o dentro de un panel siguiendo los procedimientos indicados a continuación. Antes de la instalación, asegúrese de que hay espacio suficiente para cumplir con las especificaciones de espacio, y que no hay obstáculos que impidan el flujo de aire del ventilador de enfriamiento.

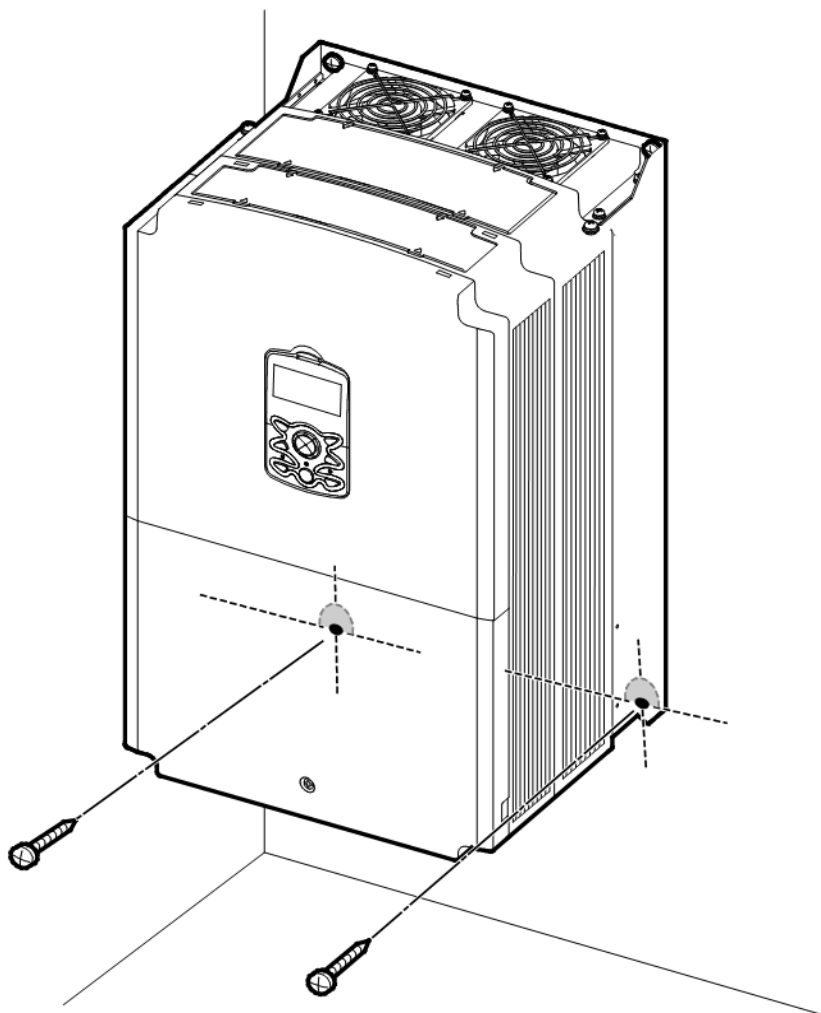
Seleccione una pared o panel adecuado para soportar la instalación. Consulte la sección [11.3. Dimensiones Externas \(Tipo IP 20\)](#) en la página [362](#) y verifique las dimensiones del soporte de montaje del variador.

1. Utilice un nivel para trazar una línea horizontal en la superficie de montaje, y luego marque cuidadosamente los puntos de fijación.
2. Perfore los dos orificios superiores para los tornillos de montaje y luego coloque los mismos. No ajuste los tornillos en este momento. Una vez montado el variador, ajuste completamente los tornillos de fijación.



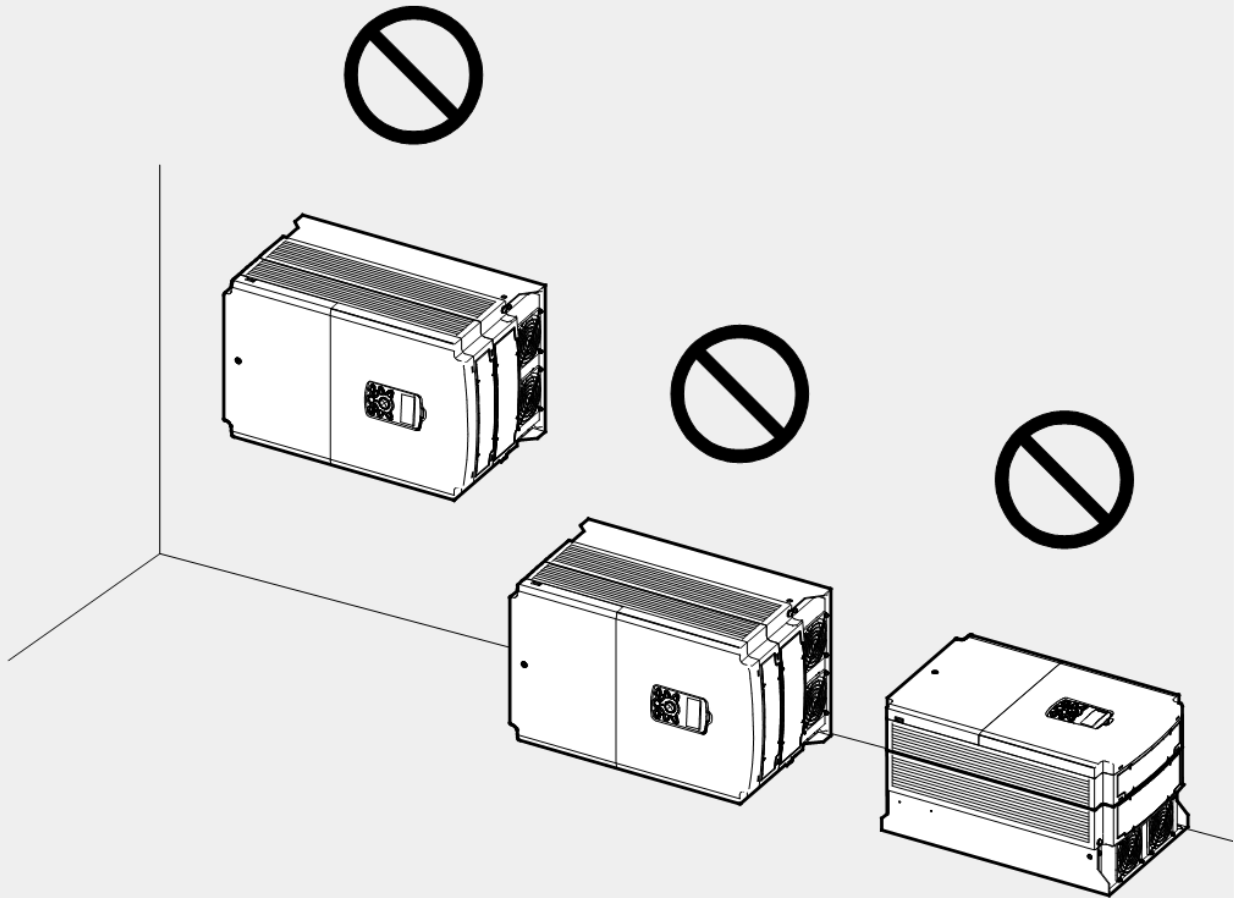
Instalación del Variador

3. Monte el variador en una pared o dentro de un panel con los dos tornillos superiores, y luego ajustar los tornillos de montaje. Asegúrese de que el variador se encuentre ubicado en forma plana sobre la superficie de montaje, y que la superficie de instalación soporte con seguridad el peso del variador.



⚠ Precaución

- No transporte el variador sujetándolo por las cubiertas o superficies de plástico del variador. El variador puede volcarse si las cubiertas se rompen, causando lesiones o daños en el producto. Cuando mueva el equipo, siempre sosténgalo utilizando los marcos de metal.
- Los variadores de alta capacidad son muy pesados y voluminosos. Utilice un método de transporte adecuado para ese peso.
- No instale el variador en el suelo o de lado contra una pared. El mismo debe instalarse verticalmente, en una pared o dentro de un panel, con su plano trasero en la superficie de montaje.
-



2.2. Conexionado

Abra la cubierta frontal, extraiga las guías de cables y la cubierta de los bornes de control, y luego instalar la conexión de tierra como se especifica. Complete el cableado mediante la conexión de un cable de clasificación adecuada a los bornes de la bornera de alimentación y control.

Lea cuidadosamente la siguiente información antes de realizar el conexionado del variador. Se deben seguir todas las indicaciones de advertencia.

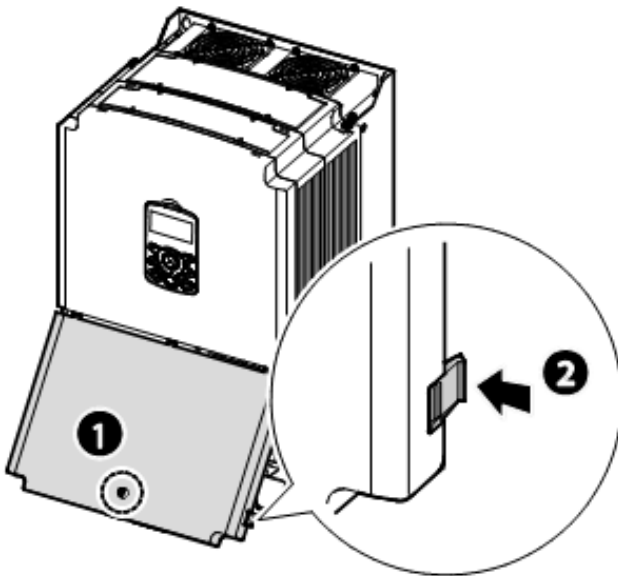
⚠ Precaución

- Instale el variador antes de realizar el conexionado.
- Asegúrese de que no haya pequeños residuos de metal, tales como restos de cables, en el interior del variador. La presencia de restos de metal en el variador puede causar una falla del mismo.
- Ajustar los tornillos de los bornes con el par de apriete especificado. Si los tornillos de la bornera quedan flojos, los cables podrían desconectarse y causar un cortocircuito o una falla del variador. Consulte la sección [11.6. Especificaciones sobre Tornillos de Bornes](#) en la página [365](#) para conocer las indicaciones sobre el par de apriete.
- No coloque objetos pesados encima de los cables eléctricos. Los objetos pesados pueden dañar el cable y provocar una descarga eléctrica.
- El sistema de suministro de energía para este equipo (variador) es un sistema de conexión de tierra. Sólo utilice un sistema de alimentación eléctrica con conexión de tierra para este equipo (variador). No utilice un TT, TN, IT, o el sistema de conexión de tierra por un vértice.
- El equipo puede generar corriente continua en el conductor de protección de tierra. Al instalar el interruptor diferencial (RCD, por sus siglas en inglés) o un control de corriente diferencial (RCM, por sus siglas en inglés), solamente pueden utilizarse RCD y MRC Tipo B.
- Utilice cables con la mayor área transversal, apropiados para el conexionado bornes de alimentación, para asegurar que la caída de tensión no sea superior al 2%.
- Use cables de cobre aptos para 600V, 75°C para el conexionado de los bornes de alimentación.
- Use cables de cobre aptos para 300V, 75°C para el conexionado de los bornes de control.
- Separe los cables del circuito de control de los circuitos de alimentación y otros circuitos de alta tensión (circuito secuencial con relés de 200V).
- Compruebe si hay cortocircuitos o fallas en el conexionado del de cableado en el circuito de control. Podrían causar una falla del sistema o mal funcionamiento del dispositivo.
- Utilice cables blindados para el conexionado del circuito de control. El no hacerlo puede causar un mal funcionamiento debido a las interferencias. Si es necesario realizar una puesta a tierra, utilice cables STP (Par Trenzado Blindado).
- Si tiene que cambiar los cables de los bornes debido a fallas relacionadas con el conexionado, asegúrese de que la pantalla del teclado del variador se encuentre apagada, al igual que la lámpara de carga bajo la cubierta frontal, antes de trabajar en las conexiones del cableado. El variador puede mantener una carga eléctrica de alto voltaje mucho después de que la fuente de alimentación se ha apagado.

Paso 1: Cubierta Frontal, Cubierta de los Bornes de Control y Guía de Cables

Se deben retirar la cubierta frontal, la cubierta de los bornes de control y la guía de cables para instalar los cables. Consulte los siguientes procedimientos para retirar las cubiertas y guía de cables. Los pasos para retirar estas piezas pueden variar en función del modelo del variador.

1. Afloje el tornillo que sujeta la cubierta delantera (1). Empuje y sujete la palanca en el lado derecho de la cubierta (2). A continuación, retire la cubierta levantándola desde el fondo y deslizándola por la parte frontal del variador.



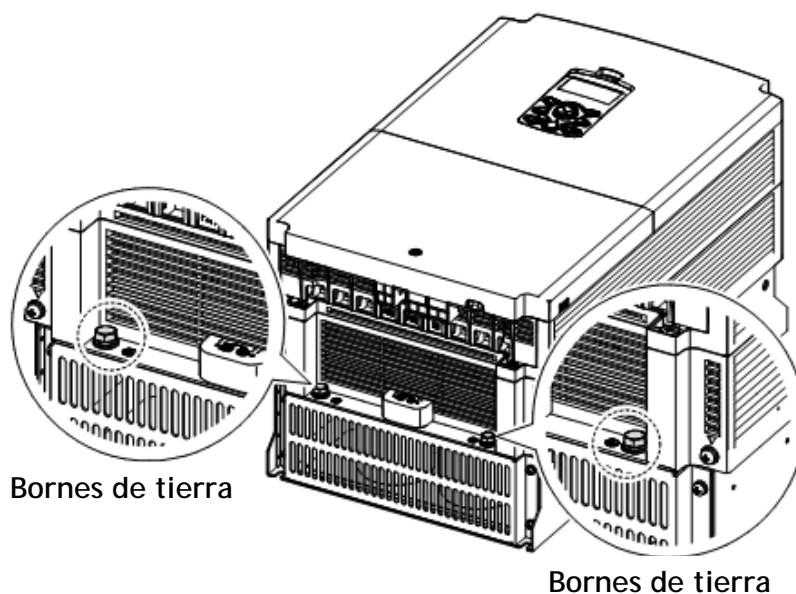
2. Conecte los cables a los bornes de alimentación y los bornes de control. Para las especificaciones sobre cables, consulte la sección [1.5. Selección de Cables](#) en la página [8](#).

Instalación del Variador

Paso 2: Conexión de tierra

Retire la(s) cubierta(s) frontal(es), la guía de cables y la cubierta de los bornes de control. Luego siga las instrucciones que aparecen a continuación para instalar la conexión de tierra para el variador.

1. Localice el borne de tierra y conecte un cable de tierra apto para los bornes. Consulte la sección [1.5. Selección de Cables](#) en la página [8](#) para consultar las especificaciones del cable adecuado para su instalación.



2. Conecte los otros extremos de los cables de tierra al borne de puesta de tierra (masa).

Nota

- Los productos de 400 V requieren puesta a tierra Clase 3 Especial. La resistencia a tierra debe ser $<10\Omega$.

⚠ Advertencia

- Instale las conexiones a tierra para el variador y el motor siguiendo las especificaciones correctas para garantizar un funcionamiento seguro y preciso. El uso del variador y el motor sin las conexiones a tierra especificadas puede provocar una descarga eléctrica.

Paso 3: Conexión de los Bornes de Alimentación

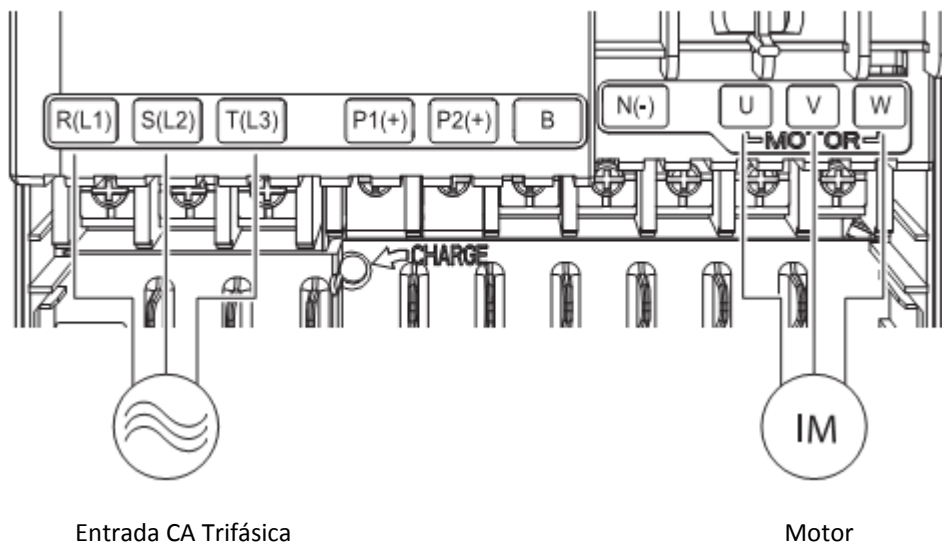
La siguiente ilustración muestra la disposición de la bornera de alimentación. Consulte las descripciones detalladas para entender la función y la ubicación de cada borne antes de realizar las conexiones del cableado. Asegúrese de que los cables seleccionados alcanzan o superan las especificaciones de la sección [1.5. Selección de Cables](#) en la página [8](#) antes de instalarlos.

Precaución

- Aplicar pares de apriete aptos para los tornillos de los bornes. Si los tornillos quedan sueltos pueden causar cortocircuitos y fallas en el funcionamiento. Ajustar demasiado los tornillos puede dañar los bornes y causar cortocircuitos y fallas en el funcionamiento.
- Utilice sólo cables de cobre aptos para 600V, 75°C para el conexionado de los bornes de alimentación, y aptos para 300V, 75°C para el conexionado de los bornes de control.
- No conecte dos cables a un borne al realizar el conexionado de la alimentación.
- Los conexionados de alimentación deberán estar conectados a los bornes R, S y T. Conectarlos a los bornes U, V, W provoca daños internos al variador. El motor debe estar conectado los bornes U, V, W. No es necesaria una disposición de la secuencia de fase.

Instalación del Variador

30-75kW (trifásico)



Etiquetas y Descripción de los Bornes de Alimentación

Etiquetas Bornes	Nombre	Descripción
R(L1)/S(L2)/T(L3)	Borne de entrada de alimentación de CA	Conexiones de la alimentación de CA.
P2(+)/N(-)	Borne de conexión CC	Bornes de tensión CC.
P3(+)/B	Bornes resistencia de frenado	Conexión de la resistencia de frenado.
U/V/W	Bornes de salida de motor	Conexiones del motor de inducción trifásico.

Nota

- Use cables STP (Par Trenzado Blindado) para conectar un motor situado a distancia con el variador. No utilice cables de tres conductores.
- Cuando se opera la resistencia de frenado, el motor puede vibrar bajo la operación de Frenado de flujo. En este caso, apague el Frenado de flujo (Pr.50).
- Asegúrese de que la longitud total del cable no supere los 202m (665pies).
- El par del motor puede disminuir cuando opera a frecuencias bajas y cuando se usa un cable largo entre el variador y el motor. Un cable largo también puede aumentar la susceptibilidad de un circuito de capacitancia parásita y puede desencadenar disparar los dispositivos de protección contra sobretensiones corriente o provocar un mal funcionamiento del equipo conectado al variador.
- La caída de tensión se calcula utilizando la siguiente fórmula:

$$\text{Caída de tensión (V)} = [\sqrt{3} \times \text{resistencia del cable (m}\Omega\text{/m)} \times \text{longitud del cable (m)} \times \text{corriente (A)}] / 1000$$

- Utilice cables con la mayor área transversal para asegurar que la caída de tensión se minimice sobre cables largos. La reducción de la frecuencia portadora y la instalación de un filtro de micro sobretensión aumento también puede ayudar a reducir la caída de tensión.

Distancia	<100m (330 pies)	>100m (330 pies)
Frecuencia Portadora Permitida	<5 kHz	<2,5 kHz

Advertencia

No conecte la alimentación al variador hasta completar totalmente la instalación y el variador esté listo para ser operado. De lo contrario, podría provocar una descarga eléctrica.

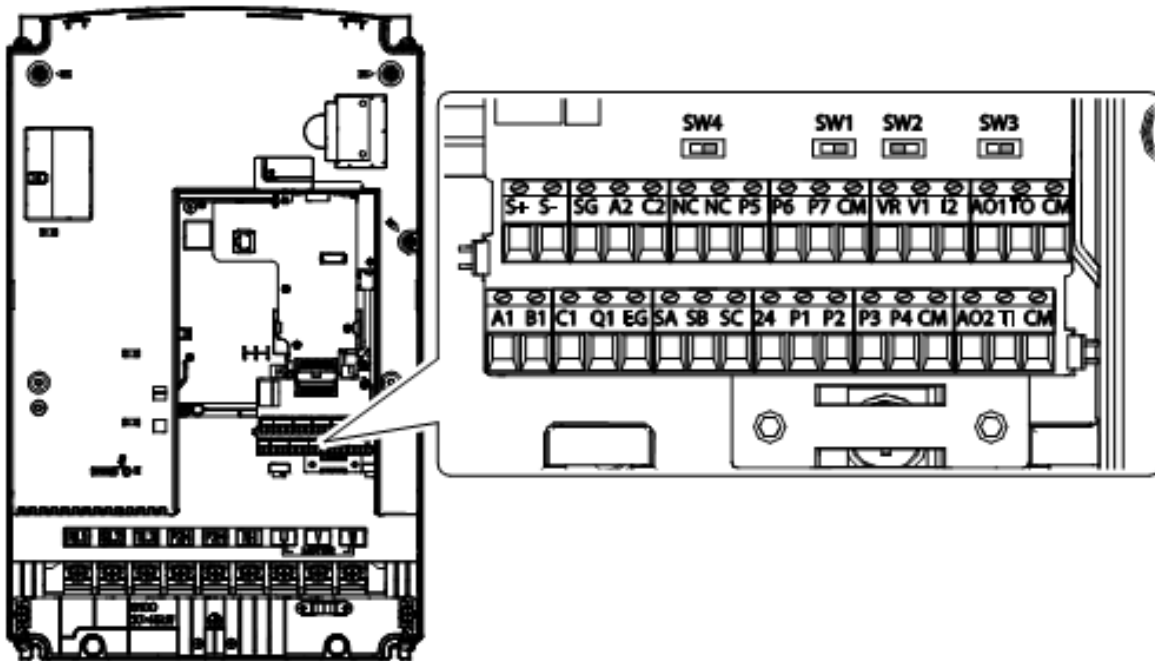
Precaución

- Los cables de alimentación deben estar conectados a los Bornes R, S y T. La conexión de estos cables en otros bornes puede dañar el variador.
- Utilice bornes de ojillo aisladas al conectar los cables a los bornes R/S/T y U/V/W.
- Las conexiones de los bornes de alimentación del variador pueden causar armónicas que podrían interferir con otros dispositivos de comunicación ubicados cerca del variador. Para reducir la interferencia, puede ser necesaria a instalación de filtros de ruido o filtros de línea.
- Para evitar la interrupción del circuito o daños al equipo conectado, no instale condensadores fase avanzada, protección contra sobretensiones o filtros de ruido electrónicos en el lado de salida del variador.
- Para evitar la interrupción del circuito o daños al equipo conectado, no instale contactores magnéticos en el lado de salida del variador.

Instalación del Variador

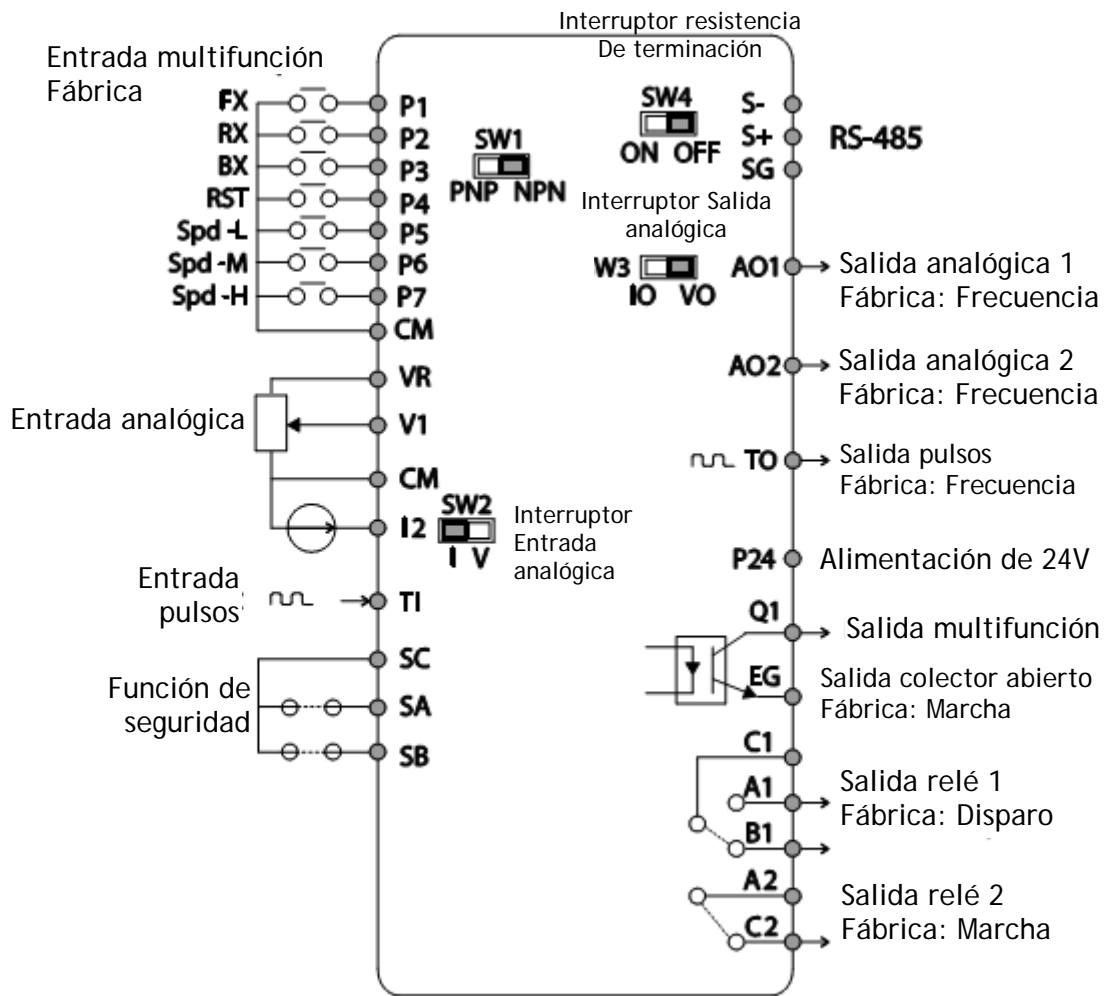
Paso 4: Conexión de los Bornes de Control

Las siguientes ilustraciones muestran el diseño detallado de los bornes de los cables de control, y los interruptores del tablero de control. Consulte la información detallada proporcionada a continuación y la sección [1.5. Selección de Cables](#) en la página [8](#) antes de realizar el conexionado de los bornes de control y asegúrese de que los cables utilizados cumplen con las especificaciones establecidas.



Interruptores del Tablero de Control

Interruptor	Descripción
SW1	Interruptor de selección de modo NPN/PNP
SW2	Interruptor de selección de bornes de entrada de tensión/corriente analógica
SW3	Interruptor de selección de bornes de salida de tensión/corriente analógica
SW4	Interruptor de DIP de Resistencia de Terminación



Instalación del Variador

Etiquetas y Descripción de los Bornes de Entrada

Función	Etiqueta	Nombre	Descripción
Configuración borne multifunción	P1-P7	Entrada multifunción 1-7	Configurable para bornes multifunción.
	CM	Secuencia común	Borne común para entradas y salidas analógicas.
Configuración entrada analógica	VR	Entrada frecuencia referencia potenciómetro	Se utiliza para configurar o modificar una referencia de frecuencia a través de la entrada de tensión o corriente analógica. <ul style="list-style-type: none"> • Salida de Tensión Máxima: 12V • Salida de Corriente Máxima: 100Ma • Potenciómetro: 1-5kΩ
	V1	Entrada de tensión para la entrada de referencia de frecuencia	Se utiliza para configurar o modificar una referencia de frecuencia a través del borne de entrada de tensión analógica. <ul style="list-style-type: none"> • Unipolar: 0-10V (12V Max) • Bipolar: -10-10V (\pm 12V Max)
	I2	Entrada de tensión/ corriente para la entrada de referencia de frecuencia	Se utiliza para configurar o modificar una referencia de frecuencia a través de los bornes de entrada de tensión o corriente analógica. Cambiar entre los modos tensión (V2) y corriente (I2) utilizando un interruptor del tablero de control (SW2). Modo V2: <ul style="list-style-type: none"> • Unipolar: 0-10V (12V Max) Modo I2: <ul style="list-style-type: none"> • Corriente de entrada: 4-20mA • Corriente de entrada máxima: 24mA • Resistencia de entrada: 249Ω
	TI	Entrada de Pulsos para entrada de referencia de frecuencia (serie de pulsos)	Configure o modifique las referencias de frecuencia usando las entradas de pulsos de 0 a 32 kHz. <ul style="list-style-type: none"> • Nivel bajo: 0-0,8V • Alto Nivel: 3,5-12V
Configuración funcionalidad segura	SA	Entrada segura A	Se utiliza para bloquear la salida del variador en una emergencia. Condiciones: <ul style="list-style-type: none"> • Funcionamiento normal: Los bornes SA y SB están conectados al borne SC • Bloqueo salida: Uno o ambos de los bornes SA y SB pierden la conexión con el borne SC.
	SB	Entrada segura B	
	SC	Alimentación de entrada segura A	24VCC, <25mA

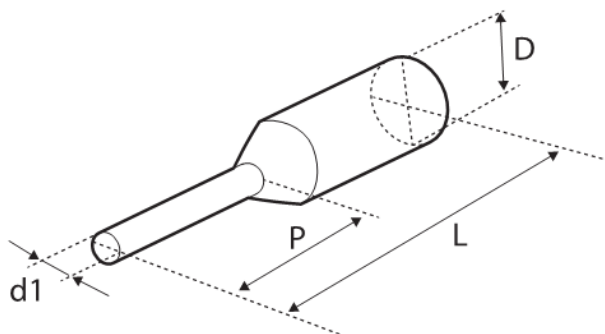
Etiquetas y Descripción de los Bornes de Salida / Comunicación

Función	Etiqueta	Nombre	Descripción
Salida Analógica	AO1	Salida Tensión/ Corriente	Se utiliza para enviar la información de salida del variador a dispositivos externos: frecuencia de salida, corriente de salida, tensión de salida, o tensión CC. Utilice el interruptor (SW2) para seleccionar el tipo de salida de señal (tensión o corriente) en el borne AO. Especificaciones de Salida de Señal: <ul style="list-style-type: none"> Tensión de salida: 0-10V Tensión/corriente de salida máxima: 12V/10mA Corriente de salida: 0-20mA (Resistencia a carga: menos de 500Ω) Corriente de salida máxima: 24Ma
	AO2	Borne de salida de tensión analógica	Se utiliza para enviar la información de salida, como frecuencia de salida, corriente de salida, tensión de salida, o tensión CC a dispositivos externos. <ul style="list-style-type: none"> Tensión de salida: 0-10V Tensión/corriente de salida máxima: 12V/10mA
	TO	Salida de pulsos	Envía señales de pulsos a dispositivos externos para proporcionar un valor de salida único desde el variador de: frecuencia de salida, corriente de salida, tensión de salida, tensión CC. Especificaciones de señal de salida: <ul style="list-style-type: none"> La frecuencia de salida: 0-32 kHz Tensión de salida: 0-12V
Salida Digital	Q1	Borne multifunción (colector abierto)	26VCC, menos de 100mA
	EG	Común	Borne de tierra común de fuente de alimentación externa del colector abierto (con fuente de alimentación externa)
	24	Alimentación externa 24V	Corriente de salida máxima: 150mA
	A1/C1/B1	Salida de señal de falla	Envía señales de alarma cuando la función de protección se activa (menos de 250VCA 1A, 30VCC 1A) <ul style="list-style-type: none"> Señal de falla: A1-C1 electrificada (B1-C1 no electrificada). Señal normal: B1-C1 electrificada (A1-C1 no electrificada).
Contactos bornes	S+/S-/SG	Línea de señal RS485	Se utiliza para enviar o recibir señales RS-485. Consulte la sección 7. <i>Características de Comunicación RS-485</i> en la página 233 para más detalles.
	NC	NC	No se utiliza.

Instalación del Variador

Conectores de Bornes a Presión Preaislados (Punteras Huecas)

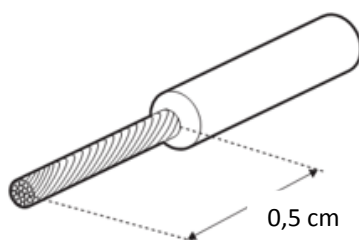
Utilice conectores de bornes a presión preaislados para aumentar la fiabilidad del conexionado de los bornes de control. Consulte las siguientes especificaciones para determinar qué bornes a presión se adaptan a los diferentes tamaños de cable.



P/N	Esp. Cable		Dimensiones (pulgadas/mm)				Fabricante
	AWG	mm ²	L*	P	d1	D	
CE002506	26	0,25	10,4	0,4/6,0	0,04/1,1	0,1/2,5	JEONO (Jeono Electric, http://www.jeono.com)
CE002508			12,4	0,5/8,0			
CE005006	22	0,50	12,0	0,45/6,0	0,05/1,3	0,125/3,2	
CE007506	20	0,75	12,0	0,45/6,0	0,06/1,5	0,13/3,4	

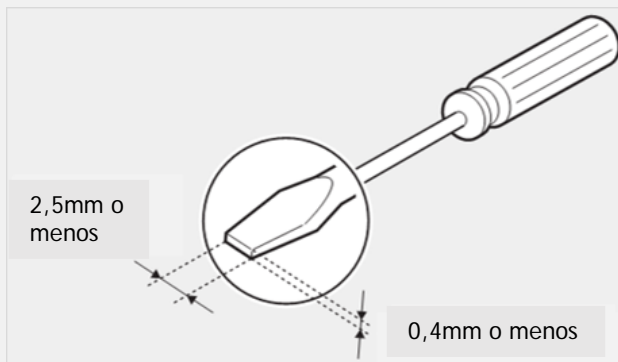
* Si la longitud (L) de los bornes de presión es superior a 12,7mm (0,5") después del conexionado, la cubierta de los bornes de control puede no cerrar completamente.

Para conectar los cables a los bornes de control sin necesidad de utilizar bornes a presión, consulte la ilustración siguiente que detalla la longitud correcta del conductor expuesto en el extremo del cable de control.



Nota

- Al realizar el conexionado en los bornes de control, asegúrese de que la longitud total del cable no supere los 50m (165 pies).
- Asegúrese que la longitud del conexionado relacionado con la seguridad no supere los 30m (100 pies).
- Asegúrese que la longitud del cable entre un teclado LCD y el variador no supere los 3,04m (10 pies). Las conexiones de cable superiores a 3,04m (10 pies) pueden causar errores de señal.
- Use material de ferrita para proteger los cables de señal contra interferencia electromagnética.
- Al sostener cables mediante bridas, tenga cuidado de no colocarlas a menos de 15cm (6 pulgadas) del variador. Esto proporciona un acceso suficiente a cerrar completamente la tapa frontal.
- Al conectar los cables de los bornes de control, use un destornillador de punta plana de 2,5mm (0,1 pulgada) de ancho y 0,4mm (0,015 pulgadas) en la punta.



⚠ Advertencia

SA, SB, SC, que están en cortocircuito, tienen una tensión de 24V. No conecte la alimentación al variador hasta completar totalmente la instalación y el variador esté listo para ser operado. De lo contrario, podría provocar una descarga eléctrica.

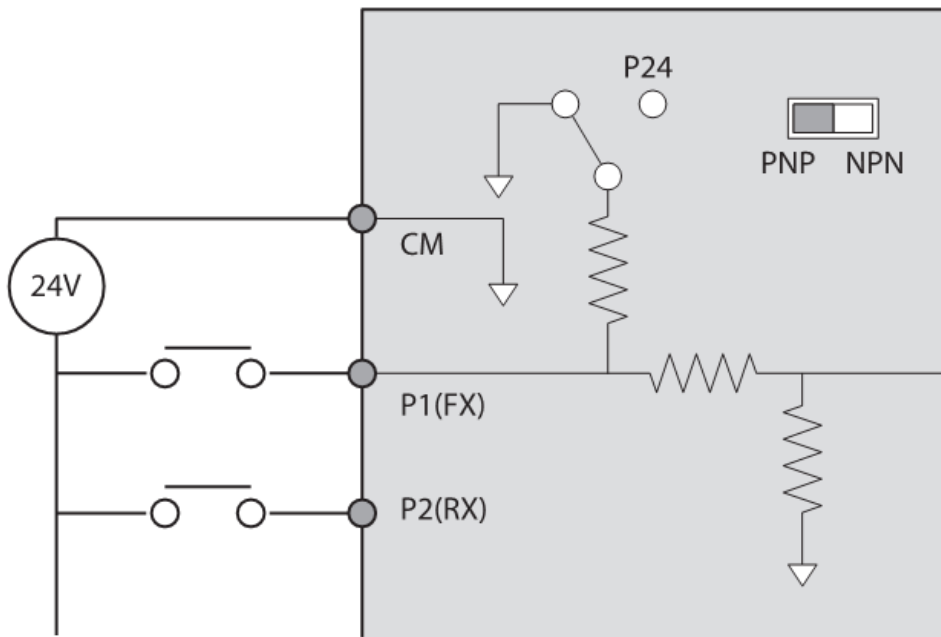
Paso 5: Selección Modo PNP/NPN

El variador S100 ofrece dos secuencias para el borne de entrada del circuito de control: el modo NPN y el modo PNP. Es posible cambiar la lógica del borne de entrada a modo NPN y a modo PNP usando el interruptor de ajuste NPN/PNP (SW1). Consulte la siguiente información detallada.

Modo PNP

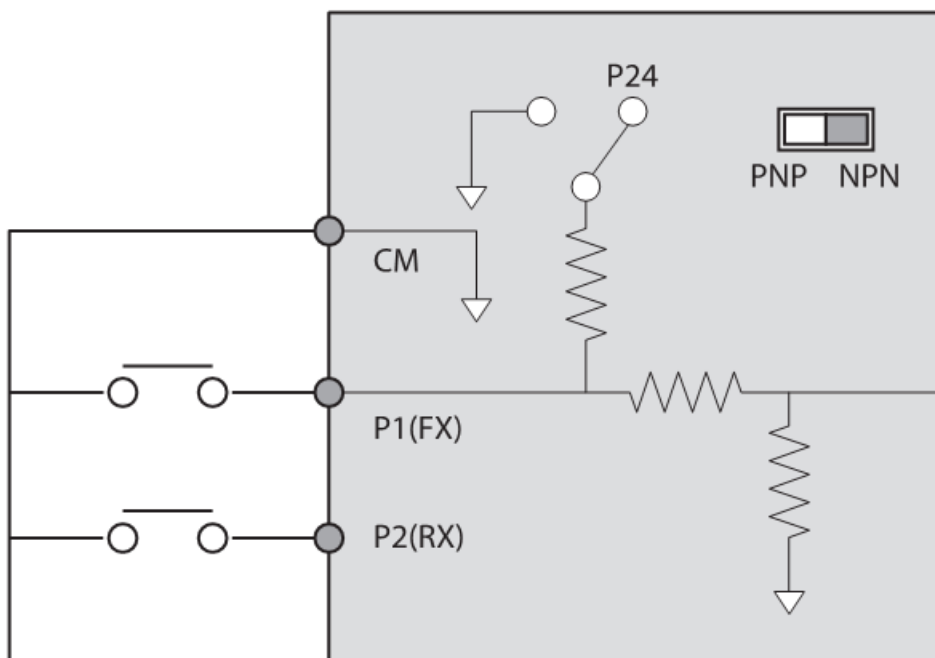
Seleccione el modo PNP con el interruptor de ajuste PNP/NPN (SW1). El valor por defecto inicial de fábrica es el modo NPN. CM (24V tierra) es el borne común para la señal de entrada del punto de contacto y P24 es la fuente interna de 24V. Si quiere usar una fuente externa de 24V conecte el borne (-) de la fuente externa a CM (24V tierra).

Instalación del Variador



Modo NPN

Seleccione el modo NPN con el interruptor de ajuste PNP/NPN (SW1). El valor por defecto inicial de fábrica es el modo NPN. CM (24V tierra) es el borne común para la señal de entrada del punto de contacto.

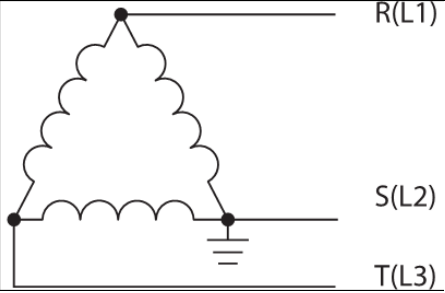
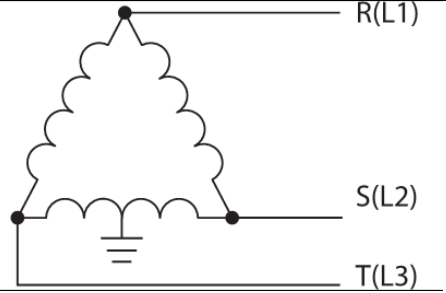
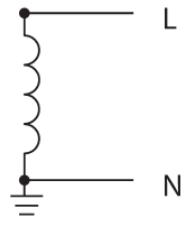
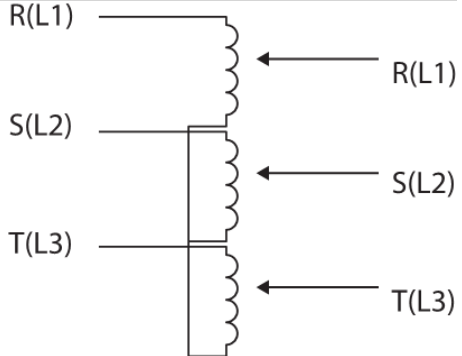


Paso 6: Desactivación del Filtro de EMC para Fuentes de Alimentación con Conexión de Tierra Asimétrica

Los variadores S100, 400V 30-45kW (trifásicos) tienen un filtro de EMC incorporado y activado como diseño de fábrica. Un filtro de EMC evita la interferencia electromagnética mediante la reducción de las emisiones de radio desde el variador. El uso del filtro de EMC no siempre es recomendable, ya que aumenta la corriente de fuga. Si un variador utiliza una fuente de alimentación con una conexión de tierra asimétrica, el filtro de EMC debe estar desactivado.

Nota

Los productos S100, 400 V, 55-75 kW no tienen un filtro de EMC incorporado.

Conexión de Tierra Asimétrica			
Fase 1 a tierra en conexión en delta		Toma en el medio de fase 1 a tierra en conexión en delta	
A tierra en extremo de fase única		Conexión trifásica sin tierra	

⚠ Peligro

- No active el filtro de EMC si el variador utiliza una fuente de alimentación con una estructura de tierra asimétrica, por ejemplo, una conexión en delta. Se pueden causar lesiones física o la muerte por descarga eléctrica.
- Espere al menos 10 minutos antes de abrir las cubiertas y exponer las conexiones de los bornes. Antes de comenzar los trabajos en el variador, pruebe las conexiones para garantizar que la tensión de CC se haya descargado por completo Se pueden causar lesiones física o la muerte por descarga eléctrica.

Antes de utilizar el variador, confirme el sistema de puesta a tierra de la fuente de alimentación. Desactive el filtro de EMC si la fuente de alimentación tiene una conexión de tierra asimétrica.

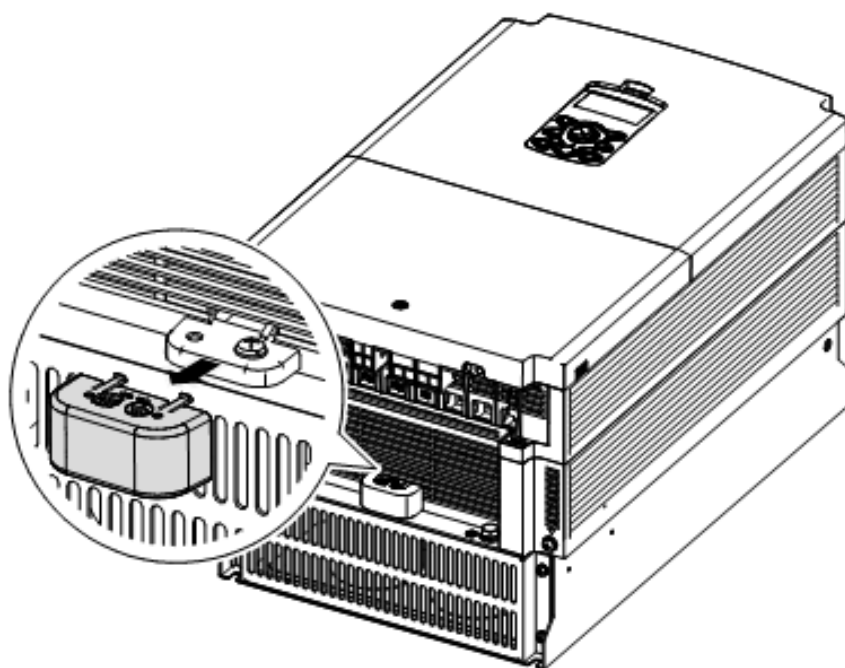
Instalación del Variador

Desactivación del Filtro de EMC Incorporado

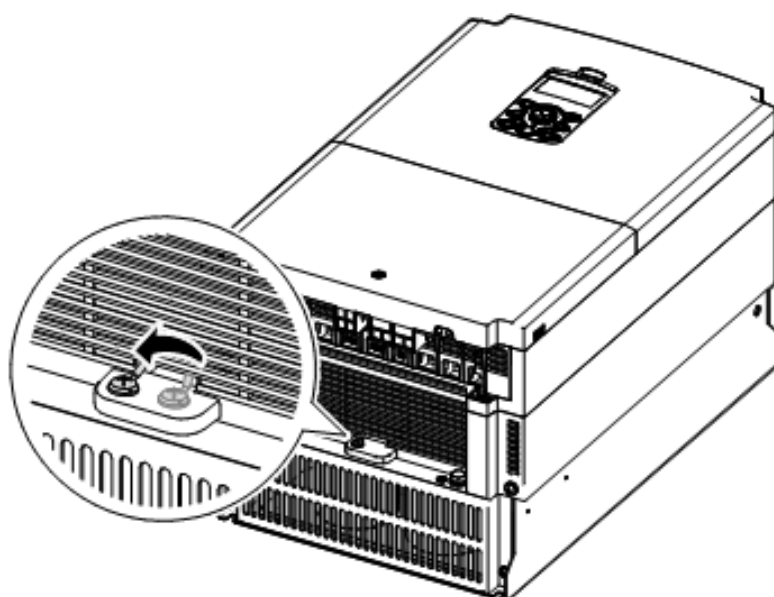
Consulte las figuras siguientes para localizar el bornde de encendido/apagado del filtro de EMC y vuelva a colocar el tornillo de metal con el tornillo de plástico. Si se requiere el filtro de EMC en el futuro, invierta los pasos y coloque el tornillo de plástico con el tornillo de metal para volver a conectar el filtro de EMC.

Siga las instrucciones que se indican a continuación para desactivar los filtros de EMC.

1. Retire la cubierta de tierra del EMC ubicada en la parte inferior del variador.



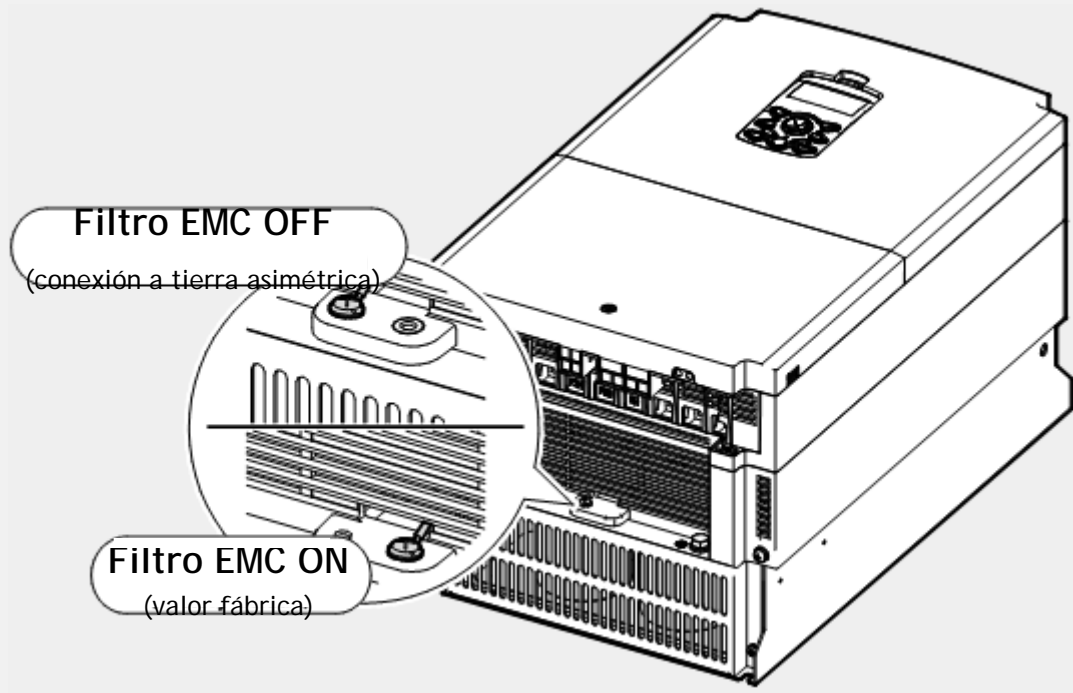
2. Retire el cable de tierra del EMC del borne derecho (Filtro de EMC-ON/valor de fábrica), y conectarlo al borne izquierdo (Filtro de EMC-OFF / para fuentes de alimentación con conexión a tierra asimétrica).



Si se requiere el filtro de EMC en el futuro, invierta los pasos y conecte el cable de tierra del EMC al borne derecho para para activar el filtro de EMC.

Nota

El borne de la derecha se usa para ACTIVAR el filtro de EMC (por defecto de fábrica). El borne de la izquierda se usa para DESACTIVAR el filtro de EMC (para fuentes de potencia conexión a tierra asimétrica).

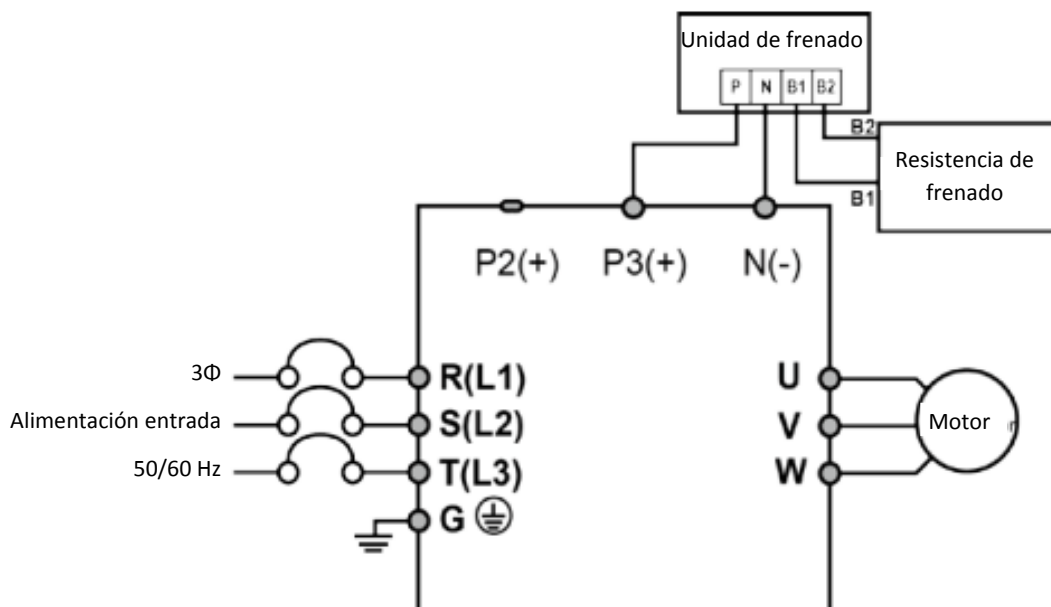


Instalación del Variador

Paso 7: Selección de la Unidad de Frenado

Seleccione la unidad de frenado de la siguiente manera:

	Capacidad del motor aplicado	Unidad de frenado
Tipo UL (Tipo A)	30-37kW	SV370DBU-4U
	45-55kW	SV550DBU-4U
	75kW	SV750DBU-4U
Sin Tipo UL (Tipo B)	30-37kW	SV037DBH-4
	45-75kW	SV075DBH-4
		SV075DB-4
Sin Tipo UL (Tipo C)	30-37kW	LSLV0370DBU-4HN
		LSLV0370DBU-4LN
	45-75kW	LSLV0750DBU-4LN



Paso 8: Montaje de las Cubiertas y del Soporte de Colocación de Cables

Volver a montar el soporte de colocación de los cables y las cubiertas después de completar el cableado y las configuraciones básicas. Tenga en cuenta que el procedimiento de montaje puede variar de acuerdo al grupo de productos o al tamaño del marco del producto.

2.3. Lista de Verificaciones Posteriores a la Instalación

Después de completar la instalación, compruebe los elementos en la tabla siguiente para asegurarse de que el variador se ha instalado de manera correcta y segura.

Elementos	Aspecto a Verificar	Ref.	Res.
Ubicación de Instalación / Verificación Potencia E/S	¿Es adecuada la ubicación de instalación?	<u>p. 4</u>	
	¿Cumple el medio ambiente con las condiciones de funcionamiento del variador?	<u>p. 5</u>	
	¿Coincide la fuente de alimentación con la entrada nominal del variador?	<u>p. 357</u>	
	¿Es la salida nominal del variador suficiente para alimentar al equipo? El menor rendimiento derivará en ciertas circunstancias. Consulte la sección <u>11.8. Disminución de la Capacidad de Corriente Nominal Continua</u> en la página <u>372</u> para obtener más información).	<u>p. 357</u>	
Conexión de Bornes de Alimentación	¿Existe un interruptor automático instalado en el lado de entrada del variador?	<u>p. 12</u>	
	¿Se encuentra el interruptor correctamente clasificado?	<u>p. 357</u>	
	¿Se encuentran los cables de la fuente de alimentación conectados correctamente a los bornes R/S/T del variador? (Precaución: la conexión de la fuente de alimentación a los bornes U/V/W podrá dañar el variador).	<u>p. 19</u>	
	¿Se encuentran los cables de salida del motor conectados en la rotación de fase correcta (U/V/W)? (Precaución: los motores girarán en sentido inverso si los cables trifásicos no están conectados en la rotación correcta).	<u>p. 19</u>	
	¿Se encuentran los cables utilizados en las conexiones de los bornes de alimentación correctamente clasificados?	<u>p. 8</u>	
	¿Se encuentra el variador correctamente conectado a tierra?	<u>p. 18</u>	
	¿Se encuentran los tornillos de los bornes de alimentación y los tornillos de los bornes de puesta a tierra ajustados con el par de apriete especificado?	<u>p. 19</u>	
	¿Se encuentran los circuitos de protección de sobrecarga instalados correctamente en los motores (si varios motores se ejecutan utilizando sólo un variador)?	-	
	¿Se encuentra el variador separado de la fuente de alimentación mediante un contactor magnético (si existe una resistencia de freno en uso)?	<u>p. 12</u>	
	¿Se encuentran los capacitores de fase avanzada, la protección contra sobretensiones y los filtros contra interferencia electromagnética correctamente instalados? (Estos dispositivos no DEBEN instalarse en el lado de salida del variador).	<u>p. 19</u>	
Conexión de Bornes de Control	¿Se utilizan cables STP (Par Trenzado Blindado) para el conexionado de los bornes de control?	-	
	¿Se encuentra el blindaje del cableado STP correctamente conectado a tierra?	-	

Instalación del Variador

Elementos	Aspecto a Verificar	Ref.	Res
	Si se necesita una operación de 3 cables, ¿se encuentran los bornes de entrada multifunción definidos antes de la instalación de las conexiones del cableado de control?	<u>p. 22</u>	
	¿Se encuentran los cables de control conectados correctamente?	<u>p. 22</u>	
	¿Se encuentran los tornillos de los bornes de control ajustados en el par de apriete especificado?	<u>p. 16</u>	
	¿Es la longitud total del cable de todo el cableado de control < 100m (165 pies)?	<u>p. 27</u>	
	¿Es la longitud total del cableado de seguridad < 30m (100 pies)?	<u>p. 27</u>	
Otros	¿Se encuentran las tarjetas opcionales conectadas correctamente?	-	
	¿Existe algún residuo dentro del variador?	<u>p. 16</u>	
	¿Existen cables en contacto con bornes adyacentes, creando un potencial riesgo de cortocircuito?	-	
	¿Las conexiones de los bornes de control se encuentran separadas de las conexiones de los bornes de potencia?	-	
	¿Se han reemplazado los capacitores si se usaron durante > 2 años?	-	
	¿Se ha instalado un fusible para la fuente de alimentación?	<u>p. 364</u>	
	¿Las conexiones con el motor se encuentran separadas del resto de las conexiones?	-	
	¿Se han reemplazado los ventiladores si se usaron durante > 3 años?	<u>p. 354</u>	

Nota

- El cable STP (Par Trenzado Blindado) tiene una pantalla blindada de alta conductividad alrededor del par de cables trenzados.
- Los cables STP protegen a conductores contra la interferencia electromagnética.

2.4. Ejecución de la Prueba

Una vez finalizada la lista de verificaciones posteriores a la instalación, siga las siguientes instrucciones para probar el variador.

1. Seleccione la fuente de comando.
2. Ajuste una referencia de frecuencia y, a continuación, compruebe lo siguiente:
 - Si selecciona V1 como fuente de referencia de frecuencia, ¿cambia la referencia de acuerdo con la tensión de entrada en VR?
 - Si selecciona V2 como fuente de referencia de frecuencia, ¿se encuentra el interruptor del selector de tensión/corriente (SW2) ajustado a corriente? y ¿Cambia la referencia de acuerdo con la corriente de entrada?
 - Si selecciona I2 como fuente de referencia de frecuencia, ¿se encuentra el interruptor del selector de tensión/corriente (SW2) ajustado a corriente? y ¿Cambia la referencia de acuerdo con la corriente de entrada?
3. Ajuste el tiempo de aceleración y deceleración.
4. Arranque el motor y verifique lo siguiente:
 - Asegúrese de que el motor gira en la dirección correcta (consulte la nota que aparece abajo).
 - Asegúrese de que el motor acelera y decelera de acuerdo con los tiempos establecidos, y que la velocidad del motor alcanza la referencia de frecuencia.

Instalación del Variador

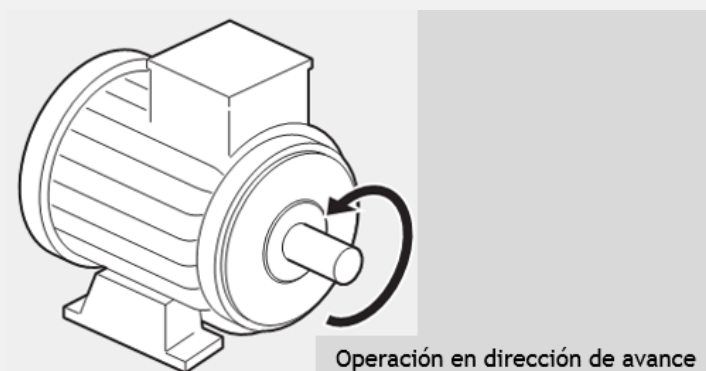
Nota

Si el comando de avanzado (Fx) está encendido, el motor debe girar en sentido inverso a las agujas del reloj cuando se mira desde el lado de la carga del motor. Si el motor gira en dirección inversa, cambiar los cables en los bornes U y V.

Verificación de la Rotación del Motor

1. En el teclado, ajuste el código DRV-06 (Fuente de referencia de frecuencia) a 0 (Teclado).
2. Ajuste una referencia de frecuencia.
3. Pulse la tecla [RUN]. El motor comienza la operación en dirección de avance.
4. Observe la rotación del motor desde el lado de la carga y asegúrese de que el motor gira en sentido inverso a las agujas del reloj (avance).

Si el motor gira en la dirección inversa, deben cambiarse dos de los bornes U/V/W.



⚠ Advertencia

- Compruebe los ajustes de los parámetros antes de poner en funcionamiento el variador. Quizás requiera cambiar valores de parámetros dependiendo de la carga.
- Para evitar daños en el variador, no aplique una tensión de entrada que exceda la tensión nominal para el equipo.
- Antes de hacer funcionar el motor a máxima velocidad, confirme la capacidad nominal del motor. Como los variadores se pueden utilizar para aumentar fácilmente la velocidad del motor, sea cuidadoso para asegurar que las velocidades del motor no excedan accidentalmente la capacidad nominal del motor.

3. Realización de Operaciones Básicas

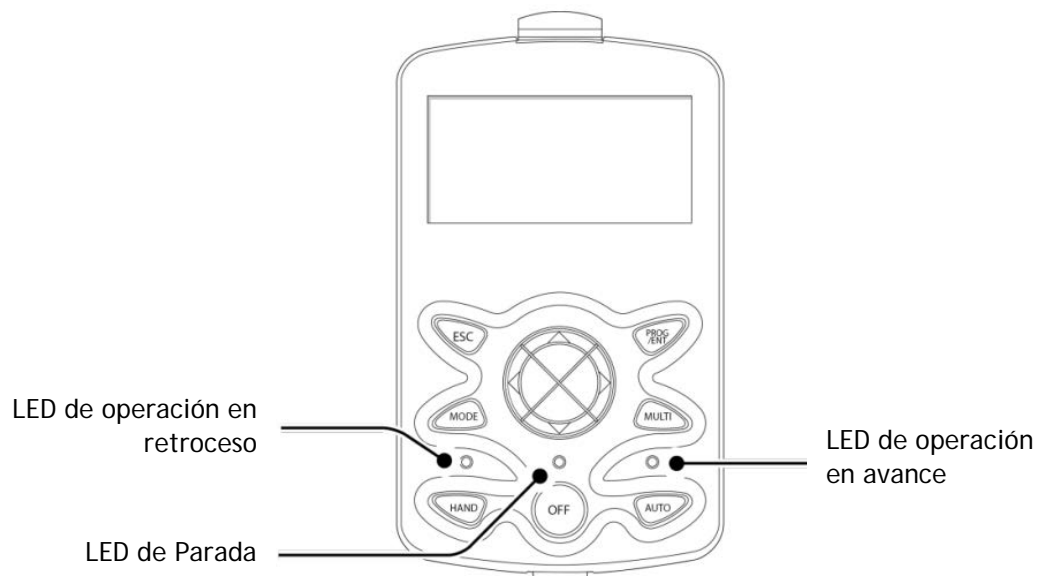
En este capítulo se describe la disposición y las funciones del teclado. También introduce grupos y códigos de parámetros, necesarios para realizar las operaciones básicas. El capítulo también describe el correcto funcionamiento del variador antes de avanzar hacia aplicaciones más complejas. Se proporcionan ejemplos para demostrar cómo funciona el variador.

3.1. Acerca del Teclado









El teclado está integrado por dos componentes principales – el display y las teclas (entradas) de funciones. Consulte la siguiente ilustración para identificar los nombres de partes y funciones.

3.1.1. Teclas de Función

La siguiente tabla muestra los nombres y funciones de las teclas de función del teclado.

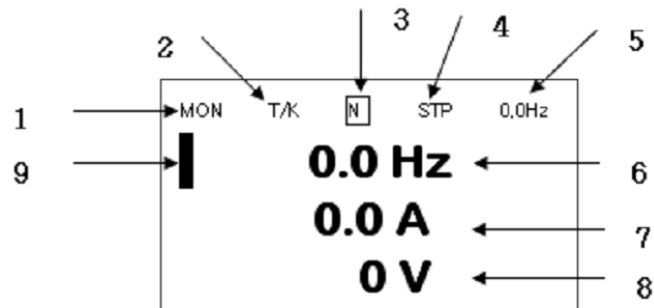


Realización de Operaciones Básicas

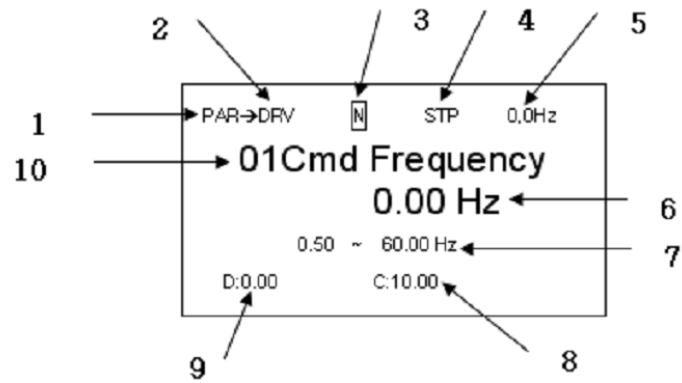
Tecla	Nombre	Descripción
	Tecla [MODE]	Se usa para cambiar de modo.
	Tecla [PROG/Ent]	Se usa para seleccionar, confirmar o guardar un valor de parámetro.
	Tecla [UP] Tecla [DOWN]	Cambiar entre códigos, o para aumentar o disminuir los valores de los parámetros.
	Tecla [LEFT] Tecla [RIGHT]	Cambiar entre grupos, o para mover el cursor durante la configuración o modificación de parámetros.
	Tecla [MULTI]	Se usa para realizar funciones especiales, como registro del código de usuario.
	Tecla [ESC]	Se usa para cancelar de una entrada durante la definición de parámetros: <ul style="list-style-type: none"> • Presionando la tecla [ESC] antes de pulsar la tecla [PROG/Ent] revierte el valor del parámetro al valor definido previamente. • Presionando la tecla [ESC] mientras se editan códigos en cualquier grupo de función hace que el teclado muestre el primer código del grupo de función. • Presionando la tecla [ESC] mientras se mueve entre los códigos hace el teclado muetsre el modo monitor.
	Tecla [FWD]	El motor gira en la dirección de avance
	Tecla [REV]	El motor gira en la dirección de retroceso
	Tecla [STOP/RESET]	STOP: detiene al variador.
		RESET: restablece al variador después de una falla.

3.1.2. Composición del Display de Función

Modo Monitoreo



Indicación de cambio de parámetro



Realización de Operaciones Básicas

Lista de elementos de indicación en el display en modo monitoreo y cambio de parámetros

No.	Elementos modo monitoreo	No.	Elementos cambio de parámetros
1	Modo	1	Modo
2	Comando de operación/ Frecuencia	2	Grupo
3	Tecla Multifunción	3	Tecla Multifunción
4	Estado operativo del variador	4	Estado operativo del variador
5	Elemento de indicación de estado	5	Elemento de indicación de estado
6	Elemento 1 de indicación del modo Monitoreo	6	Valor del parámetro
7	Elemento 2 de indicación del modo Monitoreo	7	Rango programable
8	Elemento 3 de indicación del modo Monitoreo	8	Valor definido actualmente
9	Cursor del modo Monitoreo	9	Valor inicial a la entrega del equipo
		10	Número y nombre de código

Detalles de elementos de indicación en el display

No.	Nombre	Display	Descripción
1	Modo	MON	Modo Monitoreo
		PAR	Modo Parámetro
		TRP	Modo Disparo
		CNF	Modo Configuración
2	Comandos de operación	K	Comando de operación por teclado
		O	Comando de operación por opción FBus
		A	Comando de operación por opción de Aplicación
		R	Comando de operación por comunicación RS-485 incorporada
		T	Comando de operación por bornera
	Comandos de frecuencia	K	Comando de frecuencia de teclado
		V	Comando de frecuencia de entrada V1 ó (V1+I1)
		P	Comando de frecuencia de entrada de pulsos
		U	Comando de frecuencia durante la operación Subir (operación Subir-Bajar)
		D	Comando de frecuencia durante la operación Bajar (operación Subir-Bajar)
		S	Comando de frecuencia durante la operación Parada (operación Subir-Bajar)
		O	Comando de frecuencia con la opción FBus

Realización de Operaciones Básicas

No.	Nombre	Display	Descripción
		J	Comando de frecuencia de operación por impulsos (Jog)
		R	Comando de frecuencia de comunicación RS-485 incorporada
		1-9, A-F	Comando de frecuencia secuencial
3	Ajuste de la tecla Multifunción	Tecla JOG	Usar para pasar al modo Teclado JOG
		Local/Remote	Usar para seleccionar operación local o remota
		UserGrpSelKey	Usar para registrar o suprimir parámetros como un grupo de usuarios en el modo Parámetro
4	Estado operativo del variador	STP	Motor parado
		FWD	Operación en avance
		REV	Operación en retroceso
		DC	Salida de CC
		WAN	Advertencia
		STL	Entrada en pérdida (bloqueo)
		SPS	Búsqueda de velocidad
		OSS	Función de protección contra Sobrecorriente por S/W activada
		OSH	Función de protección contra Sobrecorriente por H/W activada
		TUN	Sintonización automática

3.1.3. Modos del Display

El variador S100 utiliza 5 modos para monitorear o configurar diferentes funciones. Los parámetros en el modo de Parámetros se dividen en grupos más pequeños de funciones. Pulse la tecla [Mode] para cambiar al modo de Parámetros.

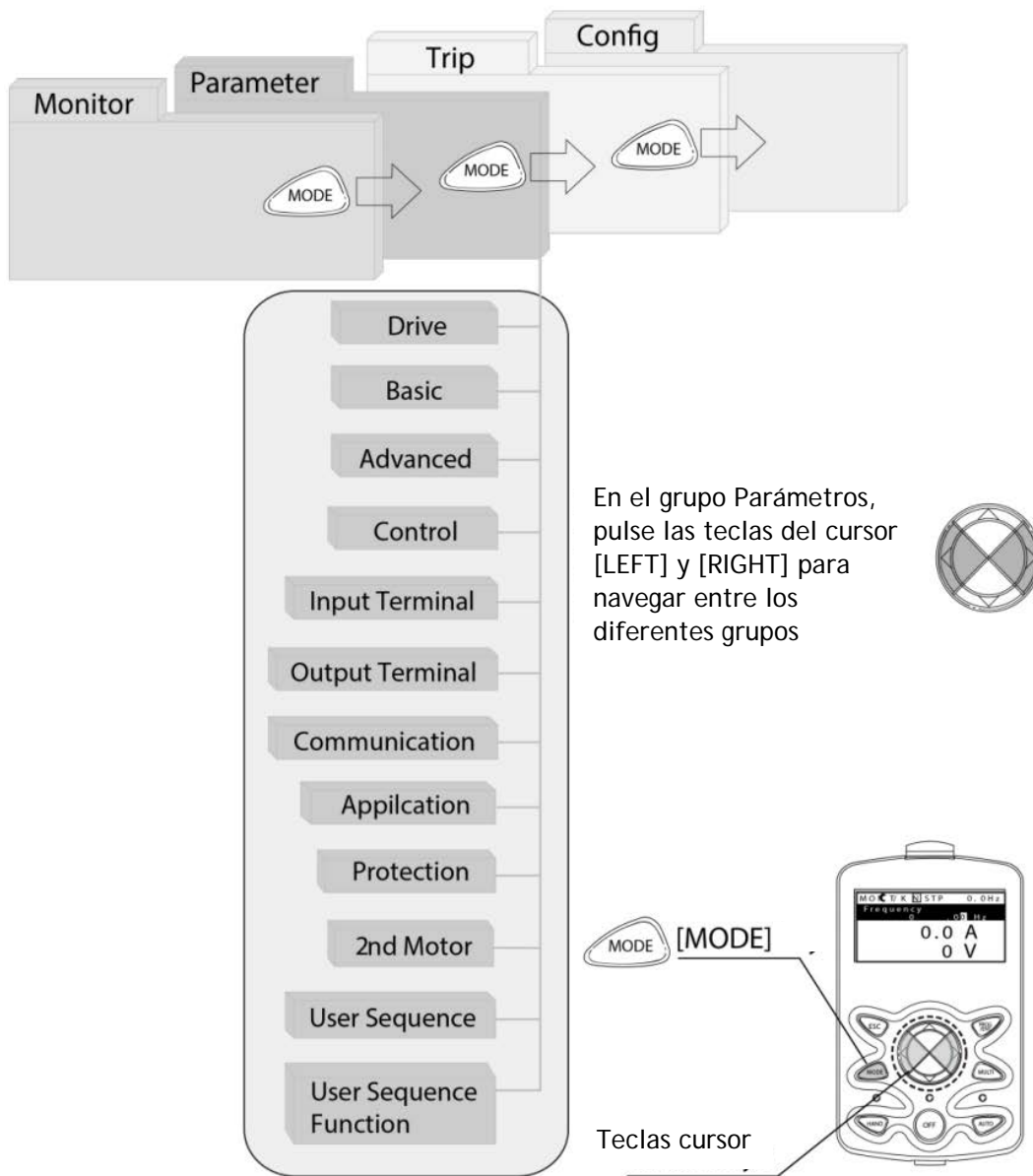


Tabla de Modos del Display

La siguiente tabla enumera los 5 modos del display utilizados para controlar las funciones del variador.

Nombre Modo	Display Teclado	Descripción
Modo monitoreo	MON	Exhibe información sobre el estado operativo del variador. Permite monitorear valor de frecuencia, indicación de frecuencia operativa, corriente y tensión de salida, etc.
Modo Parámetros	PAR	Permite programar las funciones necesarias para el funcionamiento. Divididas en un total de 14 grupos, cada uno adecuado a la dificultad y el objetivo funcionales.
Modo Disparo	TRP	De ocurrir un fallo durante el funcionamiento se visualizará el tipo de fallo y los datos de frecuencia/corriente/tensión de operación en el momento de producirse. También permite monitorear los tipos de disparos que se produjeron previamente. El modo Disparo no se visualiza cuando no hay historial de fallos previos durante la operación normal.
Modo Configuración	CNF	Permite definir el entorno de uso del variador en lo que no está relacionado directamente con las funciones operativas, como selección de idioma para el teclado, selección de entorno del modo Monitoreo, indicación de tipo de tarjeta de opción instalada en el variador, inicialización y copiado de parámetros.

Realización de Operaciones Básicas

Modo Parámetros

La siguiente tabla enumera los grupos de funciones bajo el modo Parámetros.

Nombre Modo	Display Teclado	Descripción
Grupo de accionamiento	DRV	Tiene las funciones necesarias para la operación, incluyendo la programación de frecuencia/aceleración/deceleración y la selección de los comandos de funcionamiento, etc.
Grupo básico	BAS	Permite programar las funciones básicas, como los parámetros del motor y la frecuencia secuencial, etc.
Grupo de funciones avanzadas	ADV	Permite definir el patrón de aceleración/deceleración y la función de control de frecuencia, etc.
Grupo de funciones de control	CON	Permite definir funciones relacionadas con la velocidad de búsqueda y KEB.
Grupo de funciones de los bornes de entrada	IN	Permite definir funciones relacionadas con la bornera de entrada del variador, incluida la entrada digital multifunción y la entrada analógica.
Grupo de funciones de los bornes de salida	OUT	Permite definir funciones relacionadas con la bornera de salida del variador, como el relé y la salida analógica.
Grupo de funciones de comunicación	COM	Define las funciones relacionadas con la comunicación RS-485, Modbus-RTU, LS Bus, Metasys N2, y BACnet. También puede configurarse el módulo de comunicación opcional, si se encuentra instalado.
Grupo de funciones de aplicación	APP	Define funciones como el control PID y la operación de secuencia automática.
Grupo de protección	PRT	Permite definir funciones para proteger al motor y al variador.
Grupo de funciones del motor 2 (Motor 2)	M2	Permite definir las funciones relacionadas con el Motor secundario.
Secuencia usuario	USS	Se utiliza para implementar secuencias simples con varios bloques de funciones.
Función secuencia usuario	USF	

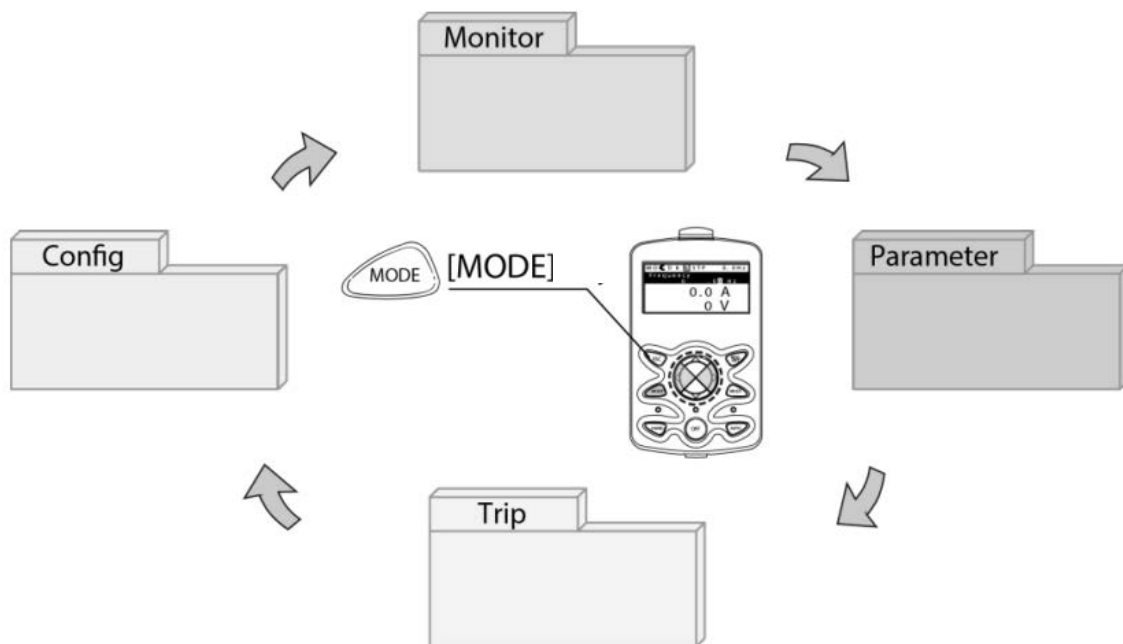
3.2. Uso del Teclado

El teclado permite el movimiento entre grupos y códigos. También permite a los usuarios seleccionar y configurar las funciones. A nivel de código, se puede establecer valores de parámetro para activar o desactivar funciones específicas, o decidir cómo se utilizarán las funciones. Consulte la *Tabla de Funciones 8* en la página 265 para encontrar las funciones que necesita. Confirme si los valores correctos (o el rango correcto de los valores), y luego siga los ejemplos a continuación para configurar el variador usando el teclado.

3.2.1. Selección de Modo del Display

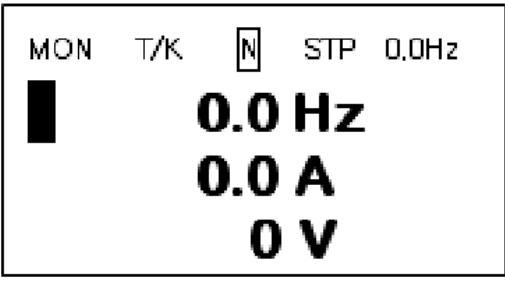
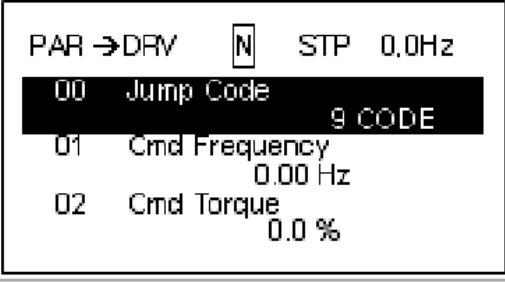

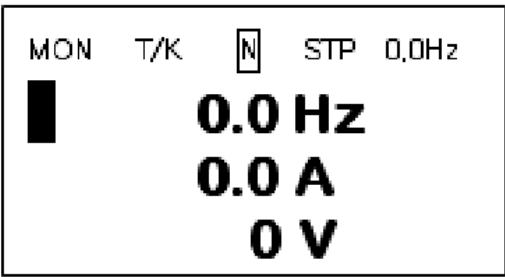
La figura siguiente ilustra cómo cambian los modos del display cuando se pulsa el botón [Mode] en el teclado. Puede seguir presionando la tecla [Mode] hasta que llegue al modo deseado.

El modo Usuario y el modo Disparo no se muestran cuando todos los parámetros del variador se ajustan a los valores de fábrica (el modo Usuario debe configurarse antes de que se visualice en el teclado, y el modo Disparo sólo se muestra cuando el variador falla, o tiene un historial de fallos anterior).



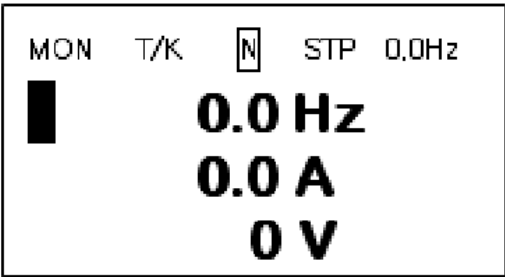
Realización de Operaciones Básicas

Selección de Modo Bajo Condición de Fábrica

	<ul style="list-style-type: none">• Encienda el equipo; aparece la indicación en el display que se observa a la izquierda. El modo actual es el modo Monitoreo.• Pulse la tecla MODE una vez.
	<ul style="list-style-type: none">• Ha cambiado al modo Parámetro.• Pulse la tecla MODE una vez.
	<ul style="list-style-type: none">• Ha cambiado al modo Configuración (CNF).• Pulse la tecla MODE una vez.
	<ul style="list-style-type: none">• Ha regresado al modo Monitoreo.

Cambio entre grupos cuando se agrega el modo Disparo

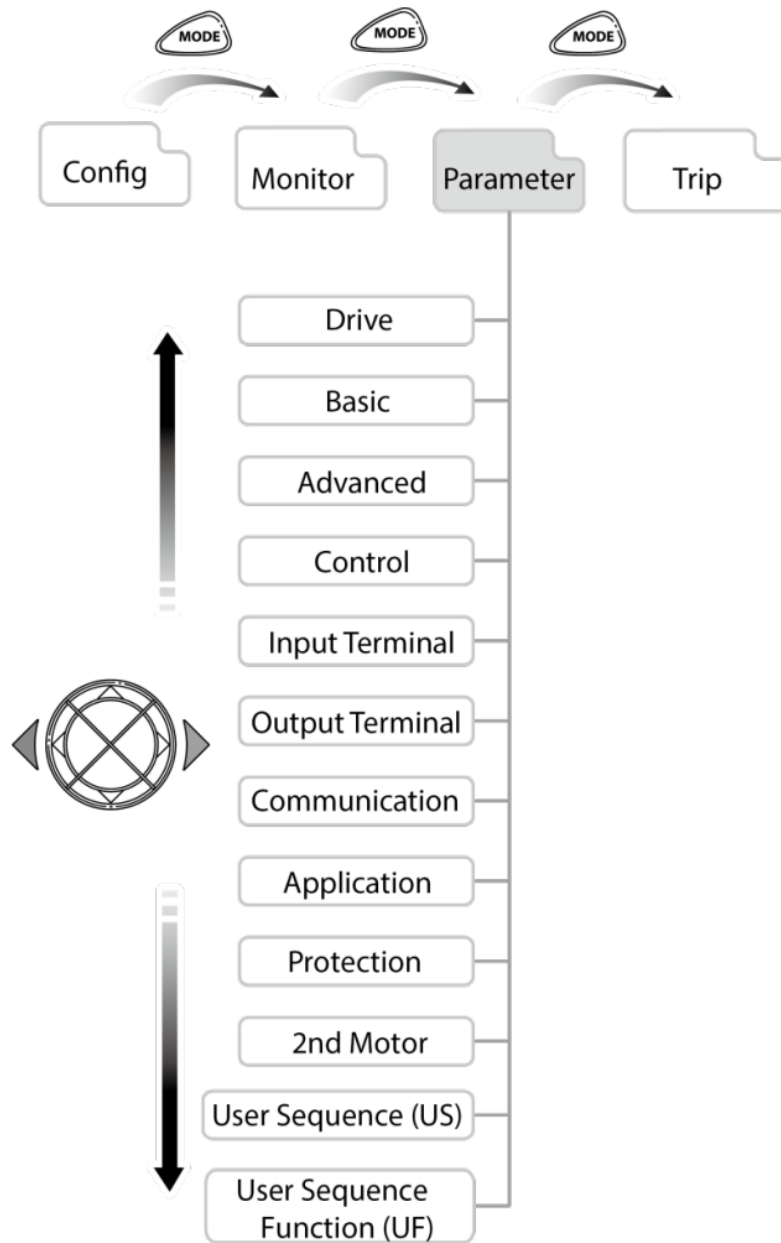
Se puede acceder al modo Disparo sólo cuando el variado tiene un historla de fallas. Consultite se sección [4. Características Básicas](#) en la página [63](#) para obtener información sobre el monitoreo de fallas.

	<ul style="list-style-type: none">• Encienda el equipo; aparece la indicación en el display que se observa a la izquierda. El modo actual es el modo Monitoreo.• Pulse la tecla MODE una vez.
---	--

<p>PAR → DRV N STP 0.0Hz</p> <p>00 Jump Code 9 CODE</p> <p>01 Cmd Frequency 0.00 Hz</p> <p>02 Cmd Torque 0.0 %</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Ha cambiado al modo Parámetro. • Pulse la tecla MODE una vez.
<p>TRP Last-1</p> <p>00 Trip Name (1) External Trip</p> <p>01 Output Freq 0.00 Hz</p> <p>02 Output Current 0.0 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Ha cambiado al modo Disparo. • Pulse la tecla MODE una vez.
<p>CNF N STP 0.0Hz</p> <p>00 Jump Code 40 CODE</p> <p>01 Language Sel English</p> <p>02 LCD Contrast □□□□□□□□□□□□□□□□</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Ha cambiado al modo CNF. • Pulse la tecla MODE una vez.
<p>MON T/K N STP 0.0Hz</p> <p>0.0 Hz</p> <p>0.0 A</p> <p>0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Ha regresado al modo Monitoreo.

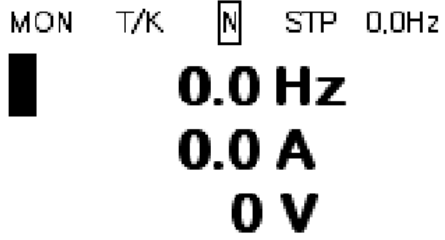
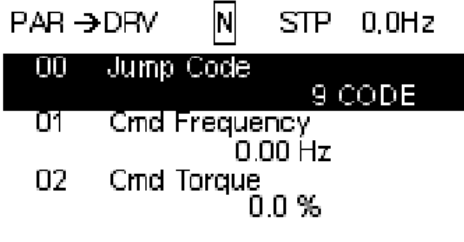
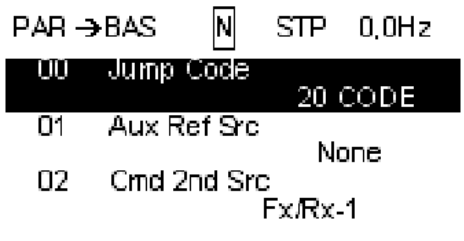
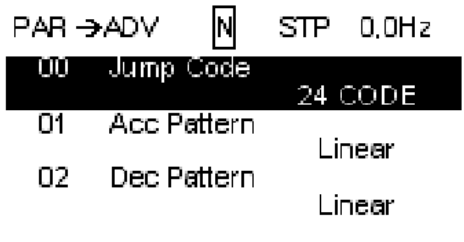
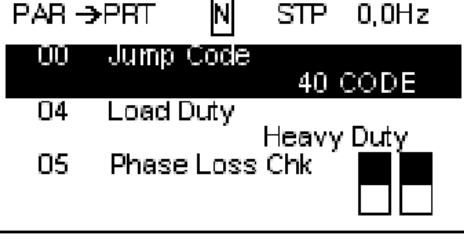
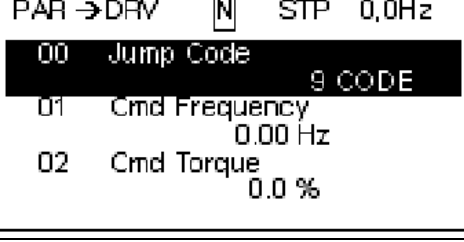
3.2.2. Cambio de Grupos y Códigos

Pulse la tecla [MODE] para visualizar un modo específico. La visualización de Modos cambia en el siguiente orden:



Cambio entre Grupos en el Modo Parámetros

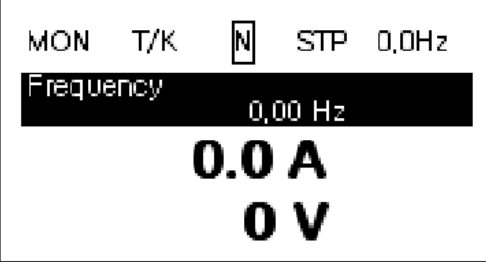
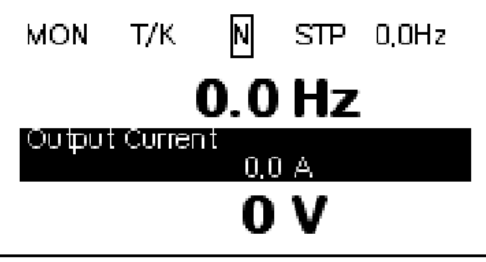
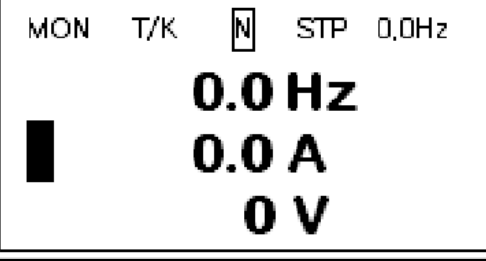
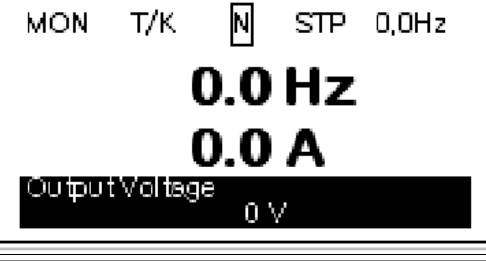
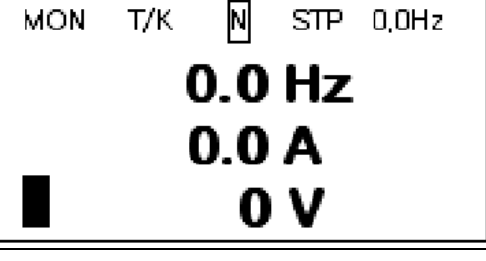
Después de entrar en el modo Parámetros desde el modo Monitoreo, pulse la tecla [▶] para cambiar la pantalla como se muestra a continuación. Pulse la tecla [◀] para volver al modo anterior.

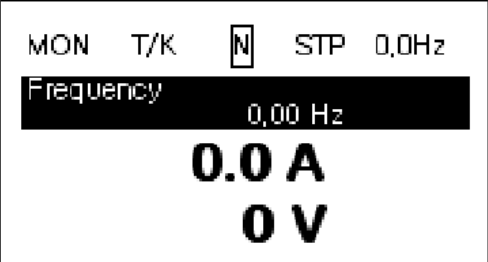
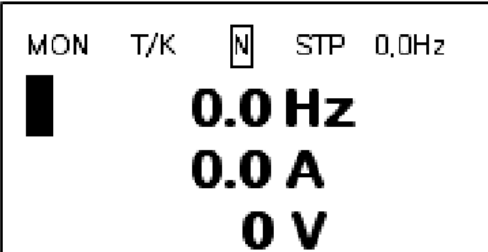
	<ul style="list-style-type: none"> • Encienda el equipo. El modo actual es el modo Monitoreo. • Pulse la tecla [MODE].
	<ul style="list-style-type: none"> • Ha cambiado al modo Parámetros. • Se visualiza el grupo Accionamiento. • Pulse la tecla [▶].
	<ul style="list-style-type: none"> • Grupo Funciones Básicas (BAS). • Pulse la tecla [▶].
	<ul style="list-style-type: none"> • Grupo Funciones Avanzadas (ADV). • Pulse la tecla [▶].
	<ul style="list-style-type: none"> • Grupo Protección (PRT). • Pulse la tecla [▶].
	<ul style="list-style-type: none"> • Ha regresado al grupo Accionamiento (DRV) del modo Parámetros

3.2.3. Navegación entre los Códigos (Funciones)

Navegación entre Códigos en el Modo Monitoreo

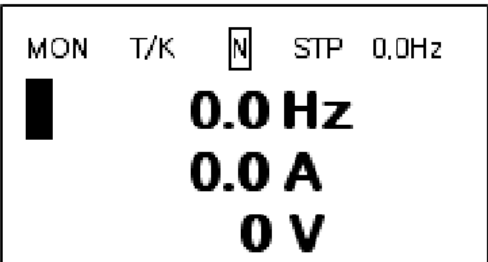
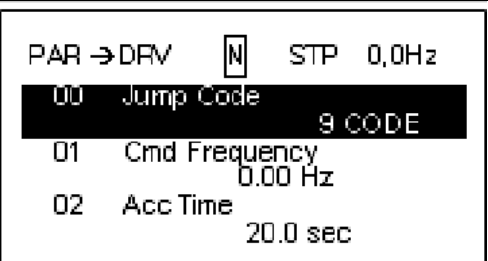
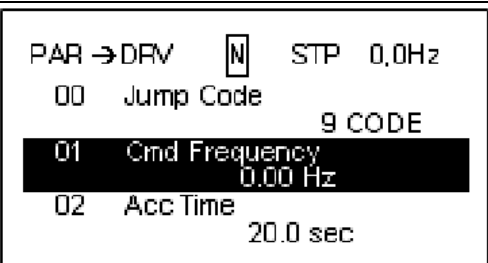
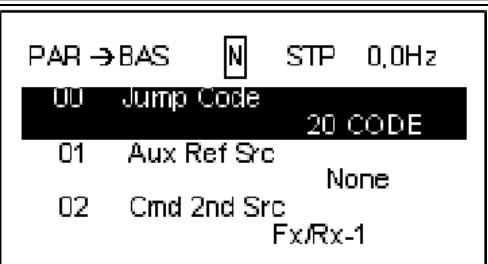
En el modo monitoreo, pulse la tecla [▲], [▼] para mostrar la frecuencia, la corriente de salida o tensión de acuerdo con la posición del cursor.

	<ul style="list-style-type: none"> • Encienda el equipo. El modo actual es el modo Monitoreo. • El cursor aparece a la izquierda de la información de frecuencia. • Pulse la tecla [▼].
	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza la información del segundo elemento del modo Monitoreo (Corriente de Salida). • Espere 2 segundos hasta que la información en el display desaparezca.
	<ul style="list-style-type: none"> • La información del segundo elemento del modo Monitoreo (Corriente de Salida) desaparece y el cursor reaparece a la izquierda del segundo elemento. • Pulse la tecla [▼].
	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza la información del tercer elemento del modo Monitoreo (Corriente de Tensión). • Espere 2 segundos hasta que la información en el display desaparezca.
	<ul style="list-style-type: none"> • La información del tercer elemento del modo Monitoreo (Tensión de Salida) desaparece y el cursor reaparece a la izquierda del tercer elemento. • Pulse la tecla [▼] dos veces.

	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza la información del primer elemento del modo Monitoreo (Frecuencia).
	<ul style="list-style-type: none"> • La información del primer elemento del modo Monitoreo (Frecuencia) desaparece y el cursor reaparece a la izquierda del primer elemento.

Navegación entre Códigos en el Modo Parámetros

Los siguientes ejemplos muestran cómo moverse entre los códigos en diferentes grupos de funciones (Accionamiento y Básico) en el modo Parámetros, pulsando la tecla [▲] o [▼] para desplazarse.

	<ul style="list-style-type: none"> • Encienda el equipo. El modo actual es el modo Monitoreo. • Pulse la tecla [MODE].
	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza el grupo de Accionamiento (DRV) en el modo Parámetros. Si se muestra otro grupo, pulse la tecla [MODE] hasta que se visualice el grupo de Accionamiento, o pulse la tecla [ESC].
	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▼] para moverse al segundo código (DRV-01) del grupo de accionamiento. • Pulse la tecla [▶]
	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza el grupo Básico. • Pulse la tecla [▲] o [▼] para moverse a los códigos deseados y configure las funciones del variador.

3.2.4. Navegación Directa a Diferentes Códigos

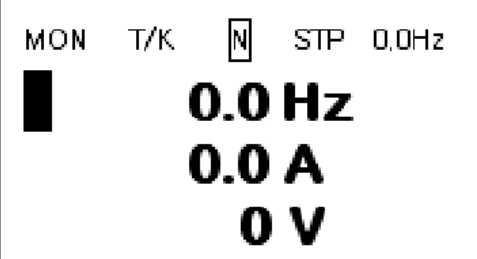
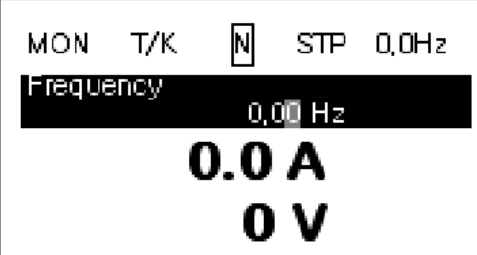
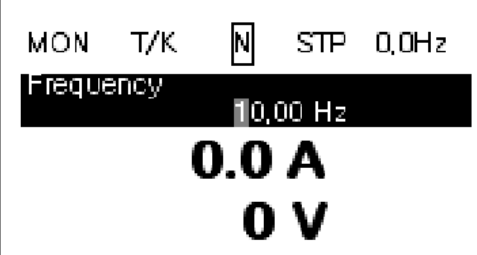
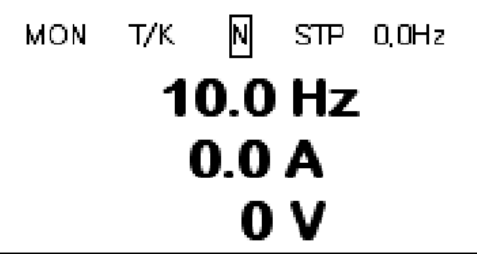
El modo Parámetros y el modo Configuración permiten saltos directos a códigos específicos. El código utilizado para esta función se llama el Código de Salto. El Código de Salto es el primer código de cada modo. La función de Código de Salto es conveniente cuando se navega por un código en un grupo de funciones que tiene muchos códigos.

El siguiente ejemplo muestra cómo navegar directamente al código DRV-09 desde del código inicial (DRV-00 Código de Salto) en el grupo Accionamiento.

<pre> PAR → DRV [N] STP 0.0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 0.00 Hz 02 Acc Time 20.0 sec </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza el grupo de Accionamiento (DRV) en el modo Parámetros. Asegúrese de que el primer código del grupo Accionamiento (DRV-00 Salto a Código) se encuentra seleccionado. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
<pre> PAR → DRV [N] STP 0.0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 0.00 Hz 02 Acc Time 20.0 sec </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza la pantalla de ingreso de Código y el cursor parpadea, indicando que espera el ingreso por parte del usuario.
<pre> PAR → DRV [N] STP 0.0Hz 00 Jump Code 9 CODE 1~99 CODE D:9 C:9 </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▲] para subir hasta el número 9, y luego pulse la tecla [PROG/ENT].
<pre> PAR → DRV [N] STP 0.0Hz 09 Control Mode V/F 10 Torque Control ----No---- 11 JOG Frequency 10.00 Hz </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza DRV-09 (Modo Control).
<pre> PAR → DRV [N] STP 0.0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 0.00 Hz 02 Acc Time 20.0 sec </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [ESC] para volver al código inicial del grupo de Accionamiento.

3.2.5. Ajustes de Parámetros

El variado S100 permite modificar los parámetros básico en el modo Monitoreo. El siguiente es un ejemplo de ajuste de frecuencia.

 <p>MON T/K N STP 0.0Hz 0.0 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Asegúrese de que el cursor se encuentra en el elemento de referencia de frecuencia, y que el ajuste de frecuencia está definido en “teclado” en DRV-09. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
 <p>MON T/K N STP 0.0Hz Frequency 0.00 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Cuando el cursor se encuentra en el elemento de referencia de frecuencia, se visualiza información detallada y el cursor parpadea en la línea de entrada. • Pulse la tecla shift para llegar a la frecuencia deseada.
 <p>MON T/K N STP 0.0Hz Frequency 10.00 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▲] para ajustar la frecuencia en 10Hz. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
 <p>MON T/K N STP 0.0Hz 10.0 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • La frecuencia queda definida en 10 Hz.

Realización de Operaciones Básicas

Ajustes de Parámetros en otros Modos y Grupos

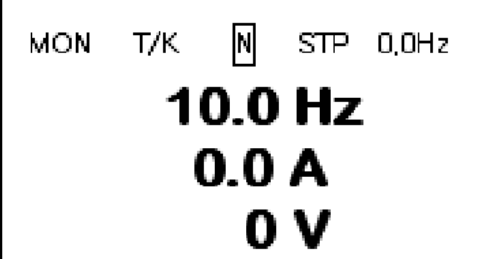
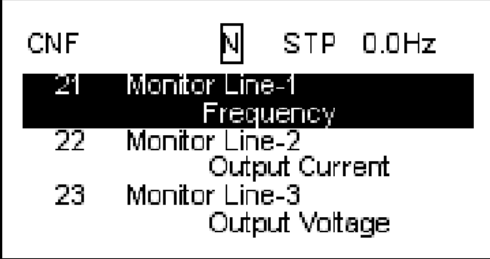
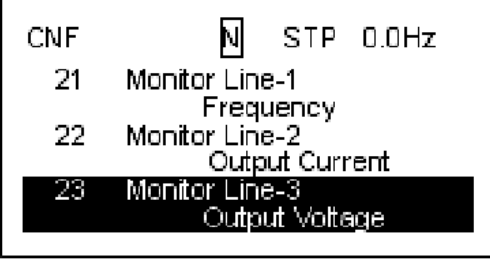
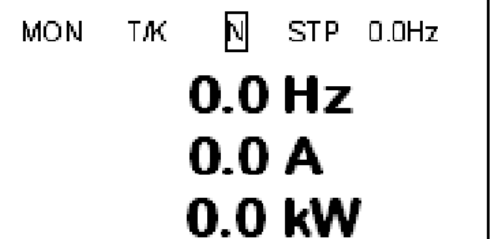
El siguiente ejemplo muestra cómo cambiar la frecuencia en el grupo de Accionamiento. Este ejemplo también puede aplicarse a otros modos y grupos.

<pre> PAR → DRV [N] STP 0,0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 0.00 Hz 02 Cmd Torque 0.0 % </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Esta es la pantalla inicial para el modo Parámetros. • Pulse la tecla [▼].
<pre> PAR → DRV [N] STP 0,0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 0.00 Hz 02 Cmd Torque 0.0 % </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Se selecciona el código DRV-01. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
<pre> PAR → DRV [N] STP 0,0Hz 01Cmd Frequency 0.00 Hz 0.50 ~ 60.00 Hz D:0.00 C:10.00 </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • La frecuencia uede cambiarse en el dígito paradeante. • Pulse la tecla [◀]/[▶] para mover el cursor al dígito deseado
<pre> PAR → DRV [N] STP 0,0Hz 01Cmd Frequency 10.00 Hz 0.50 ~ 60.00 Hz D:0.00 C:10.00 </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▲] para ingresar 10 Hz, y luego pulse la tecla [PROG/ENT].
<pre> PAR → DRV [N] STP 0,0Hz 00 Jump Code 9 CODE 01 Cmd Frequency 10.00 Hz 02 Cmd Torque 0.0 % </pre>	<ul style="list-style-type: none"> • La frecuencia cambia a 10 Hz.

3.2.6. Monitoreo de la Operación

Cómo usar el modo Monitoreo

Existen 3 tipos de elementos que pueden monitorearse en el modo Monitoreo. Algunos elementos, incluyendo la frecuencia, pueden modificarse. Los usuarios pueden seleccionar el elemento a visualizarse en el modo Configuración (CNF).

 <p>MON T/K [N] STP 0.0Hz 10.0 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Modo Monitoreo. • La frecuencia, corriente y tensión se definen como elementos monitoreados por defecto. • La frecuencia objetivo se muestra cuando el variador se detiene. La frecuencia de operación se muestra durante el funcionamiento.
 <p>CNF [N] STP 0.0Hz 21 Monitor Line-1 Frequency 22 Monitor Line-2 Output Current 23 Monitor Line-3 Output Voltage</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Configure los elementos a visualizar en el modo Configuración (CNF) 21-23. • Pulse la tecla [▼] para llegar al número 23.
 <p>CNF [N] STP 0.0Hz 21 Monitor Line-1 Frequency 22 Monitor Line-2 Output Current 23 Monitor Line-3 Output Voltage</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [PROG/ENT] para cambiar 23 a potencia de salida..
 <p>MON T/K [N] STP 0.0Hz 0.0 Hz 0.0 A 0.0 kW</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [ESC] para asegurarse que el tercer elemento del modo Monitor se modifica a potencia de salida.


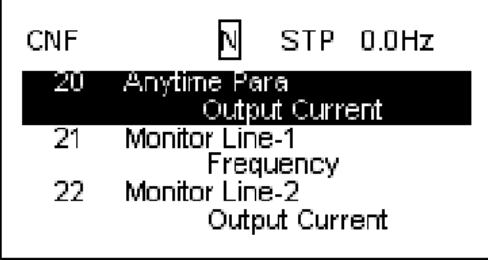
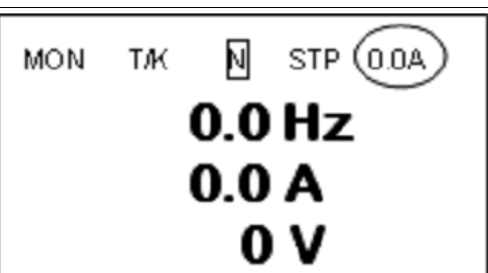
Realización de Operaciones Básicas

Elementos disponibles para monitoreo

Modo	Número	Display	Rango de Ajuste		Valor Inicial	
CNF	20	Anytime Para	0	Frecuencia	0: Frecuencia	
	21	Monitor Line-1	1	Velocidad	0: Frecuencia	
	22	Monitor Line-2	2	Corriente de Salida	2: Corriente de Salida	
	23	Monitor Line-13	3	Tensión de Salida		3: Tensión de Salida
			4	Potencia de Salida		
			5	Contador de Whoras		
			6	Tensión de bus de CC		
			7	Estado de entrada digital		
			8	Estado de salida digital		
			9	Monitoreo V1 [V]		
			10	Monitoreo V1 [%]		
			13	Monitoreo V2 [V]		
			14	Monitoreo V2[%]		
			15	Monitoreo I2 [mA]		
			16	Monitoreo I2 [%]		
			17	Salida PID		
			18	Valor de referencia PID		
			19	Valor de realimentación PID		
			20	Par		
			21	Límite de par		
	22	Ref Bias Par				
	23	Límite de Velocidad				

Cómo usar la barra de estado

En el ángulo superior derecho del display se encuentra un elemento. Este elemento se visualiza en la medida en que el variador se encuentre activado, independiente del modo bajo el cual esté funcionando.

	<ul style="list-style-type: none"> • Modo Monitoreo. • En el ángulo superior derecho del display se visualiza la referencia de frecuencia (valor de fábrica).
	<ul style="list-style-type: none"> • Ingrese al modo Configuración y busque CNF-20 para seleccionar el elemento a visualizar. • Pulse la tecla [PROG/ENT] para cambiar el elemento a "Corriente de Salida". • En el ángulo superior derecho del display, la unidad cambia de "Frecuencia" a "Corriente".
	<ul style="list-style-type: none"> • En el modo Monitoreo, el elemento de la barra de estado cambia a "Corriente".

3.3. Monitoreo de Fallas

3.3.1. Monitoreo de Fallas durante el Funcionamiento del Variador

El siguiente ejemplo muestra cómo monitorear fallas que se presentan durante el funcionamiento del variador.

<pre>TRP current Over Voltage (01) 01 Output Freq 48.30 Hz 02 Output Current 33.3 A</pre>	<ul style="list-style-type: none"> • En el caso de producirse una falla durante el funcionamiento, el variador cambia automáticamente al modo Disparo y se visualiza el tipo de falla.
<pre>TRP Last-1 01 Output Freq 48.30 Hz 02 Output Current 33.3 A 03 Inverter State Stop</pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▼] para ver la información sobre el variador al momento de la falla, incluyendo la frecuencia de salida, corriente de salida, y tipo de operación.
<pre>MON T/K N STP 0.0A 0.0 Hz 0.0 A 0 V</pre>	<ul style="list-style-type: none"> • Cuando el variador se resetea y se elimina el disparo por falla, el display del teclado vuelve a la pantalla en la que se encontraba antes de la falla.

3.3.2. Monitoreo de Múltiples Fallas Simultáneas

El siguiente ejemplo muestra cómo monitorear múltiples fallas que se presentan al mismo tiempo.

<p>TRP current</p> <p>Over Voltage (02)</p> <p>01 Output Freq 48.30 Hz</p> <p>02 Output Current 33.3 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> • En el caso de producirse múltiples fallas simultáneamente, el número de fallas se visualiza al lado derecho del tipo de falla. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
<p>TRP current</p> <p>00 Trip Name (02)</p> <p>0 Over Voltage</p> <p>1 External Trip</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualizan los tipos de disparos por fallas que tuvieron lugar. • Pulse la tecla [PROG/ENT].
<p>TRP current</p> <p>Over Voltage (02)</p> <p>01 Output Freq 48.30 Hz</p> <p>02 Output Current 33.3 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> • El display vuelve a la pantalla en la que se encontraba antes de la falla.

Realización de Operaciones Básicas

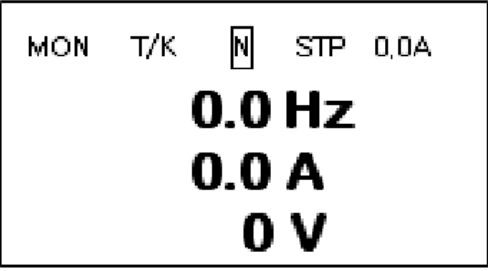
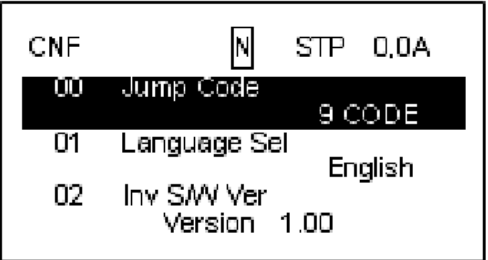
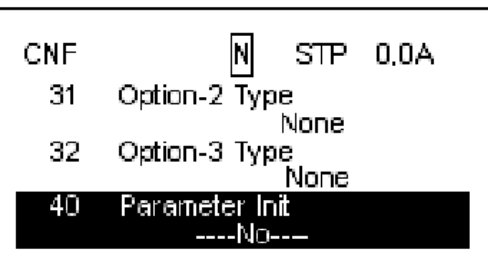

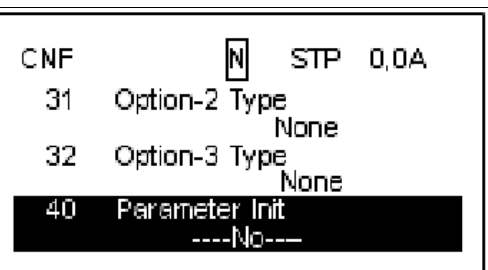
Guardado y monitoreo del historial de fallas

Cuando se produce un disparo por falla, el modo disparo guarda el contenido. Pueden guardarse hasta cinco fallos. El historial de fallas se guarda no sólo con el reseteo, sino también en el caso de producirse una falla de baja tensión debido a un corte en la alimentación. Si el número de fallas es superior a cinco, los anteriores a los cinco más recientes se suprimen automáticamente.

<p>TRIP current</p> <p>Over Voltage (02)</p> <p>01 Output Freq 48.30 Hz</p> <p>02 Output Current 33.3 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> En el caso de producirse una falla durante el funcionamiento, el modo cambia automáticamente a Disparo, visualizándose el disparo.
<p>MON T/K N STP 0.0A</p> <p>0.0 Hz</p> <p>0.0 A</p> <p>0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> Pulse la tecla [RESET] o el borne, las falla se guarda automáticamente y el display regresa al estado anterior a la falla. Pulse la tecla [MODE] para ingresar al modo Disparo.
<p>TRIP current</p> <p>00 Trip Name (02) Over Voltage</p> <p>01 Output Freq 48.30 Hz</p> <p>02 Output Current 33.3 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> La falla más reciente se guarda en el código Último-1. Pulse la tecla [▶].
<p>TRIP current</p> <p>00 Trip Name (01) External Trip</p> <p>01 Output Freq 48.30 Hz</p> <p>02 Output Current 33.3 A</p>	<ul style="list-style-type: none"> Hay una falla previa guardada en el código Último-2. Si se produce otra falla, los datos guardados en Último-2 pasan a Último-3.

3.4. Inicialización de Parámetros

El siguiente ejemplo demuestra cómo revertir todos los ajustes de los parámetros al valor de fábrica (Inicialización de Parámetros) La inicialización de parámetros también puede llevarse a cabo por grupos separados en el modo Parámetros.

 <p>MON T/K N STP 0,0A 0.0 Hz 0.0 A 0 V</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Modo Monitoreo.
 <p>CNF N STP 0,0A 00 Jump Code 9 CODE 01 Language Sel English 02 Inv SW Ver Version 1.00</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [MODE] para moverse al modo Configuración (CNF).
 <p>CNF N STP 0,0A 31 Option-2 Type None 32 Option-3 Type None 40 Parameter Init ----No---</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pulse la tecla [▼] para llegar a CNF-40 (Inicialización de Parámetros) • Pulse la tecla [PROG/ENT].
 <p>CNF N STP 0,0A 40 Parameter Init 0 ----No--- 1 All Groups 2 DRV</p>	<ul style="list-style-type: none"> • En la lista de opciones, seleccione All Groups, y luego pulse la tecla [PROG/ENT].
 <p>CNF N STP 0,0A 31 Option-2 Type None 32 Option-3 Type None 40 Parameter Init ----No---</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Se visualiza la opción de inicialización de parámetros nuevamente cuando la inicialización se completa.

Realización de Operaciones Básicas

4. Características Básicas

En este capítulo se describen las funciones básicas del variador S100. Consulte la página de referencia en la tabla para ver acceder a una descripción detallada de cada una de las funciones avanzadas.

Tarea Básica	Descripción	Ref.
Configuración de fuente de referencia de frecuencia para el teclado.	Permite configurar el variador para configurar o modificar la referencia de frecuencia mediante el Teclado.	p. 66
Configuración de fuente de referencia de frecuencia para la bornera (tensión de entrada).	Permite configurar el variador para permitir las tensiones de entrada en la bornera (V1, V2) y para configurar o modificar una referencia de frecuencia.	p. 67 p. 75
Configuración de fuente de referencia de frecuencia para la bornera (corriente de entrada).	Permite configurar el variador para permitir las corrientes de entrada en la bornera (I2) y para configurar o modificar una referencia de frecuencia.	p. 74
Configuración de fuente de referencia de frecuencia para la bornera (pulso de entrada).	Permite configurar el variador para permitir los pulsos de entrada en la bornera (TI) y para configurar o modificar una referencia de frecuencia.	p. 76
Configuración de fuente de referencia de frecuencia para comunicación RS-485.	Permite configurar el variador para permitir las señales de comunicación de los controladores de nivel superior, tales como PLC o PC, y para configurar o modificar una referencia de frecuencia.	p. 77
El control de frecuencia utilizando entradas analógicas.	Permite al usuario mantener una frecuencia utilizando entradas analógicas en los bornes.	p. 78
Opciones de display de operación del motor.	Permite configurar el display de valores de operación del motor. La operación del motor se muestra en frecuencia (Hz) o velocidad (rpm).	p. 78
Configuración de (frecuencia) velocidad secuencial.	Permite configurar las operaciones de frecuencia secuencial mediante la recepción de una entrada en los bornes definidos para cada frecuencia secuencial.	p. 79
Configuración de fuente de comandos para teclas del teclado.	Permite configurar el variador para permitir la operación manual de las teclas [FWD], [REV] y [Stop].	p. 81
Configuración de fuente de comandos para entradas de borneras.	Permite configurar el variador para aceptar entradas en los bornes FX / RX.	p. 81
Configuración de fuente de comandos para la comunicación RS-485	Permite configurar el variador para aceptar señales de comunicación de controladores de nivel superior, tales como PLC o PC.	p. 83
Cambio de modo local/remoto con la tecla [ESC].	Permite configurar el variador para cambiar entre los modos de operación local y remota al pulsar la tecla [ESC]. Cuando el variador se controla mediante entradas remotas (cualquier entrada que no sea desde el teclado), esta configuración se puede utilizar para realizar tareas de mantenimiento en el variador, sin perder o alterar las configuraciones de parámetros guardados. También se puede utilizar para anular los mandos remotos y usar el teclado de inmediato en caso de emergencia.	p. 84

Características Básicas

Tarea Básica	Descripción	Ref.
Control de rotación del motor.	Permite configurar el variador para para limitar la dirección de rotación de un motor.	<u>p. 86</u>
Puesta en marcha automática al encender el equipo.	Permite configurar el variador para comenzar a operar en el encendido. Con esta configuración, el variador comienza a funcionar y el motor acelera tan pronto como se suministra energía al variador. Para usar la configuración automática de puesta en marcha, los bornes de comando de operación en la bornera deben estar encendidos.	<u>p. 87</u>
Operación automática después de un reinicio por una condición de disparo por falla.	Permite configurar el variador para que comience a operar cuando se reestablece después de un disparo por falla. En esta configuración, el variador comienza a funcionar y el motor acelera tan pronto como el mismo se restablece después de una condición de disparo por falla. Para usar la configuración automática de puesta en marcha, los bornes de comando de operación en la bornera deben estar encendidos.	<u>p. 88</u>
Configuración del tiempo de Acel/Decel en base a la Frecuencia Máx.	Permite configurar los tiempos de aceleración y deceleración para un motor en base a una frecuencia máxima definida.	<u>p. 89</u>
Configuración del tiempo de Acel/Decel en base a la referencia de frecuencia.	Permite configurar los tiempos de aceleración y deceleración para un motor en base a una referencia de frecuencia definida.	<u>p. 90</u>
Configuración de tiempos de Acel/Decel secuencial usando el borne multifunción.	Permite configurar los tiempos de aceleración y deceleración secuencial para un motor en base a parámetros definidos para los bornes multifunción.	<u>p. 91</u>
Configuración (frecuencia) velocidad transición del tiempo de Acel/Decel.	Permite modificar los pendientes de aceleración y deceleración sin configurar los bornes multifunción.	<u>p. 93</u>
Configuración del patrón de Acel/Decel.	Permite modificar los patrones de pendientes de aceleración y deceleración. Los patrones básicos a elegir incluyen patrones lineales y curva S.	<u>p. 94</u>
Comando de parada de Acel/Decel.	Detiene la aceleración o deceleración y controla la operación del motor a una velocidad constante. Los bornes multifunción deben estar configurados para este comando.	<u>p. 96</u>
Operación patrón V/F lineal.	Permite configurar el variador para hacer funcionar al motor a un torque constante. Para mantener el torque requerido, la frecuencia de operación puede variar durante la operación.	<u>p. 97</u>
Operación de patrón V/F de reducción cuadrática.	Permite configurar el variador para hacer funcionar al motor a un patrón V/F de reducción cuadrática. Los ventiladores y las bombas son cargas adecuadas para la operación V/F de reducción cuadrática.	<u>p. 98</u>
Configuración por patrón V/F del usuario.	Permite al usuario configurar un patrón V/F que coincida con las características del motor. Esta configuración es para aplicaciones de motor especiales para lograr un rendimiento óptimo.	<u>p. 99</u>
Refuerzo de par manual.	Configuración manual del variador para producir un refuerzo de par momentáneo. Esta configuración es para cargas que requieren una gran cantidad de par de arranque, tales como ascensores o elevadores.	<u>p. 101</u>
Refuerzo de par automático.	Configuración automática del variador que proporciona un "auto ajuste" que produce un incremento del par momentáneo. Esta	<u>p. 101</u>

Tarea Básica	Descripción	Ref.
	configuración es para cargas que requieren una gran cantidad de par de arranque, tales como ascensores o elevadores.	
Ajuste de tensión de salida	Permite ajustar la tensión de salida al motor cuando la fuente de alimentación al variador difiere de la tensión de entrada nominal del motor.	<u>p. 102</u>
Arranque de aceleración	El arranque de aceleración es el método de aceleración normal. La aplicación típica configura el motor que acelera directamente a la frecuencia objetivo si se da el comando de operación sin seleccionar una función en particular.	<u>p. 103</u>
Arranque después del frenado de CC	Permite configurar el variador para realizar el frenado de CC antes de que el motor empiece a girar de nuevo. Esta configuración se utiliza cuando el motor gira antes de que se produzca la salida de tensión del variador.	<u>p. 103</u>
Parada deceleración	La parada de deceleración es el método típico usado para parar un motor. El motor desacelera hasta 0Hz y se detiene en una orden de parada, sin embargo, puede haber otras condiciones de parada o deceleración definida.	<u>p. 104</u>
Parada después del frenado por inyección de CC.	Permite configurar el variador aplicar el frenado de CC durante la deceleración del motor. La frecuencia a la que se produce el frenado de CC debe preconfigurarse y durante la deceleración, cuando el motor alcanza la frecuencia definida, se aplica el frenado.	<u>p. 105</u>
Funcionamiento libre hasta parar	Permite configurar el variador para detener la salida al motor mediante un comando de parada. El motor va a liberar a ejecutar hasta que se ralentiza y se detiene.	<u>p. 106</u>
Frenado de potencia	Permite configurar el variador en busca de una deceleración de motor óptima, sin disparar la protección de la sobretensión.	<u>p. 107</u>
Configuración de frecuencia de arranque/máxima	Permite configurar los límites de referencia de frecuencia mediante la definición de una frecuencia de arranque y una frecuencia máxima.	<u>p. 108</u>
Configuración de límite de frecuencia superior/inferior	Permite configurar los límites de referencia de frecuencia mediante la definición de un límite superior y un límite inferior.	<u>p. 108</u>
Salto de frecuencia	Permite configurar el variador para evitar que un motor funciones en frecuencias de resonancia mecánica.	<u>p. 110</u>
Configuración 2da operación	Se utiliza para configurar el 2do modo de operación y cambiar entre los modos de operación de acuerdo a sus necesidades.	<u>p. 111</u>
Configuración control bornes de entrada multifunción	Permite al usuario mejorar la capacidad de respuesta de los bornes de entrada multifunción.	<u>p. 112</u>
Configuración comunicación P2P	Permite configurar el variador para compartir dispositivos de entrada y de salida con otros variadores.	<u>p. 113</u>
Configuración teclado múltiple	Permite al usuario controlar varios variadores con un dispositivo de monitoreo.	<u>p. 114</u>
Configuración de secuencias del usuario	Permite al usuario ejecutar secuencias simples usando varios bloques de función	<u>p. 115</u>

Características Básicas

4.1. Configuración de la Referencia de Frecuencia

El variador S100 ofrece varios métodos para configurar y modificar una referencia de frecuencia para una operación. Se pueden utilizar el teclado, entradas analógicas [por ejemplo señales de tensión (V1, V2) y de corriente (I2), o RS-485 (señales digitales de los controladores de nivel superior, tales como PC o PLC) se pueden utilizar. Si se selecciona UserSeqLink, la zona común puede estar vinculada con la salida de secuencia de usuario y puede usarse como referencia de frecuencia.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	0	Teclado-1	0-12	-
				1	Teclado-2		
				2	V1		
				4	V2		
				5	I2		
				6	RS-485		
				8	Field Bus		
				9	UserSeqLink		
				12	Pulso		

4.1.1. Teclado como la Fuente (configuración Teclado-1)

Permite modificar la referencia de frecuencia utilizando el teclado y aplicar los cambios pulsando la tecla [ENT]. Para utilizar el teclado como una fuente de entrada de referencias de frecuencia, acceda al código de 07 (Fuente de Referencia de Frecuencia) en el grupo DRV y cambie el valor del parámetro a 0 (Teclado-1). Ingrese la referencia de frecuencia para una operación en el código 0,00 (Frecuencia de Comando) en el grupo DRV).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	0	Teclado-1	0-12	-

* No se puede establecer una referencia de frecuencia que exceda la Frecuencia Máx, como se configura con DRV-20.

4.1.2. Teclado como la Fuente (configuración Teclado-2)

Permite utilizar las teclas [▲] y [▼] para modificar una referencia de frecuencia. Para utilizar esto como una segunda opción, configure el teclado como fuente de la referencia de frecuencia, accediendo al código de 07 (Fuente de Referencia de Frecuencia) en el grupo DRV y cambie el valor del parámetro a 1 (Teclado-2). Esto permite que los valores de referencia de frecuencia se aumenten o disminuyan pulsando las teclas [▲] y [▼].

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	1	Teclado-2	0-12	-

* No se puede establecer una referencia de frecuencia que exceda la Frecuencia Máx, como se configura con DRV-20.

4.1.3. Borne V1 como la Fuente

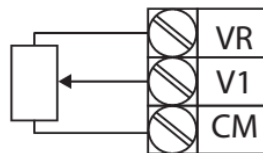
Permite configurar y modificar una referencia de frecuencia mediante la configuración de entradas de tensión usando el borne V1. Utilice las entradas de tensión que van desde 0 a 10 V (unipolar) para avanzar una única operación. Utilice las entradas de tensión que van desde -10 a + 10V (bipolar) para ambas direcciones, en las que las entradas de tensión negativas utilizan operaciones inversas.

4.1.3.1. Configuración de una Referencia de Frecuencia para una Entrada de 0-10 V

Configure el código 06 (V1 polaridad) a 0 (unipolar) en el grupo de Bornes de Entrada (IN). Utilice una salida de tensión desde una fuente externa o use una salida de tensión desde el borne VR para proporcionar entradas a V1. Consulte los siguientes diagramas para el conexionado requerido para cada aplicación.



[Aplicación de fuente externa]




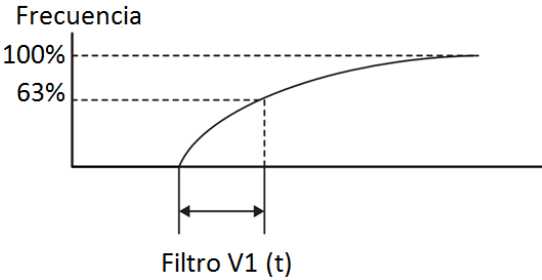
[Aplicación de fuente interna (VR)]

Características Básicas

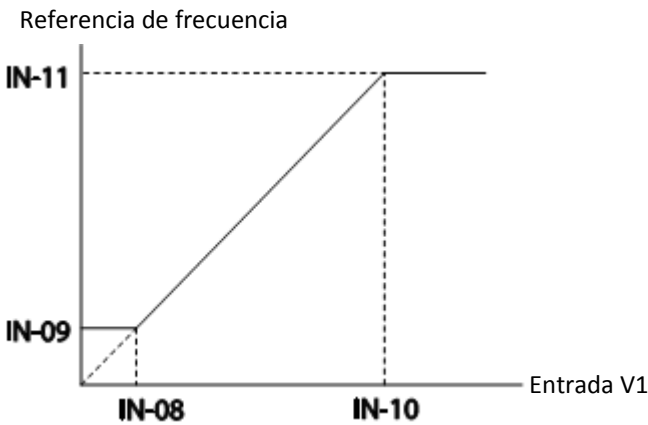
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	2	V1	0-12	-
IN	01	Frecuencia en la entrada analógica máxima	Freq at 100%	Frecuencia máxima		0,00 - Frecuencia Máx	Hz
	05	Monitoreo entrada V1	V1 Monitor [V]	0,00		0,00-12,00	V
	06	Opciones polaridad V1	Polarity V1	0	Unipolar	0-1	-
	07	Constante de tiempo de filtro de entrada V1	V1 Filter	10		0-10000	mseg
	08	Tensión de entrada mínima V1	V1 volt x1	0,00		0,00-10,00	V
	09	Salida V1 a tensión mínima (%)	V1 Perc y1	0,00		0,00-100,00	%
	10	Tensión de entrada máxima V1	V1 volt x2	10,00		0,00-12,00	V
	11	Salida V1 a tensión máxima (%)	V1 Perc y2	100,00		0-100	%
	16	Opciones de dirección de rotación	V1 Inverting	0	NO	0-1	-
	17	Nivel de cuantificación V1	V1 Quantizing	0,04		0,00*; 0,04-10,00	%

* La cuantificación se desactiva si se selecciona "0".

Detalles de Configuración de Tensiones de 0-10V

Código	Descripción
IN-01 Freq at 100%	<p>Permite configurar la referencia de frecuencia en la tensión de entrada máxima cuando un potenciómetro está conectado a la bornera de control. Una frecuencia configurada con código IN-01 se convierte en la máxima frecuencia sólo si el valor establecido en el código IN-11 (o IN-15) es 100(%).</p> <ul style="list-style-type: none"> • Ajuste el código de IN-01 a 40,00 y use los valores por defecto para los códigos IN-02-IN-16. La operación se efectúa a 40,00Hz cuando la entrada al borne V1 es 10V. • Ajuste el código de IN-11 a 50,00 y use los valores por defecto para los códigos IN-01-IN-16. La operación se efectúa 30,00Hz (50% de la frecuencia máxima predeterminada - 60Hz) cuando la entrada al borne V1 es 10V.
IN-05 V1 Monitor [V]	Permite configurar el variador para monitorear la tensión de entrada en V1.
IN-07 V1 Filter	<p>El Filtro V1 se puede usar cuando existen grandes fluctuaciones entre las frecuencias de referencia. Las variaciones pueden mitigarse aumentando constante de tiempo, pero esto requerirá un mayor tiempo de respuesta.</p> <p>El valor t (tiempo) El tiempo definido se refiere al tiempo que le lleva a la frecuencia definida en el variador aumentar hasta un 63%, aproximadamente, cuando la entrada de tensión se produce en escalón.</p> <div style="text-align: center;"> <p>Entrada V1 desde fuente externa </p>  <p>Frecuencia</p> <p>100%</p> <p>63%</p> <p>Filtro V1 (t)</p> </div> <p>[Filtro V1]</p>
IN-08 V1 volt x1 IN-11 V1 Perc y2	Estos parámetros se utilizan para configurar el nivel de pendiente y los valores de desnivel de la Frecuencia de Salida, en base a la Tensión de Entrada.

Características Básicas

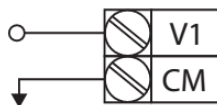
Código	Descripción
	<p>Referencia de frecuencia</p>  <p>[Tens x1 –IN-11 Porcent V1 y2]</p>
IN-16 V1 Inverting	<p>Invierte la dirección de rotación. Configure este código a 1 (Sí) si necesita el que el motor gire en la dirección opuesta a la rotación actual.</p>
IN-17 V1 Quantizing	<p>La cuantificación puede utilizarse cuando el nivel de ruido es alto en la señal de entrada analógica (borne V1).</p> <p>La cuantificación es útil cuando se está operando un sistema sensible al ruido, ya que suprime el ruido de la señal. Sin embargo, puede disminuir la sensibilidad del sistema (la potencia de resolución de la frecuencia de salida para la entrada analógica disminuye). También puede activar el filtro pasabajos mediante el código In.07 para reducir el ruido, pero el aumento del valor reducirá la capacidad de respuesta y podrían producirse pulsaciones (ondulaciones) en la frecuencia de salida.</p> <p>Los valores de los parámetros de cuantificación se refieren a un porcentaje basado en la entrada máxima. Por lo tanto, si el valor se establece a 1% de la entrada analógica máxima (60Hz), la frecuencia de salida aumentará o disminuirá en 0,6Hz, a un intervalo de 0,1V.</p> <p>Cuando el valor de entrada analógica aumenta, un aumento a la entrada igual a 75% del valor de ajuste va a cambiar la frecuencia de salida, y entonces la frecuencia aumentará de acuerdo con el valor establecido. Del mismo modo, cuando la entrada analógica disminuye, una disminución en la entrada igual al 75% del valor de ajuste causará un cambio inicial a la frecuencia de salida.</p> <p>Como resultado, la frecuencia de salida será diferente en la aceleración y deceleración, mitigando el efecto de los cambios en las entrada analógicas sobre la frecuencia de salida.</p>

Código	Descripción
	<div style="text-align: center;"> </div> <p>[Cuantificación V1]</p>

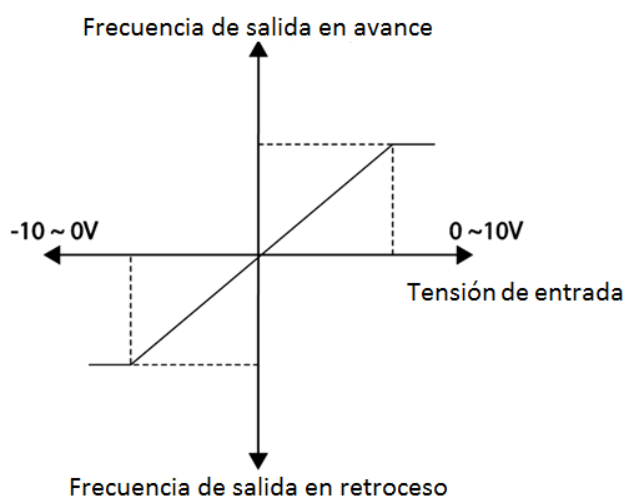
Características Básicas

4.1.3.2. Configuración de una Referencia de Frecuencia para una Entrada de -10--10V

Configure el código de 07 (Fuente de referencia de frecuencia) en el grupo DRV en 2 (V1) y, a continuación, configure el código 06 (Polaridad V1) en 1 (bipolar) en el grupo de Bornes de Entrada (IN). Utilice la tensión de salida de una fuente externa para proporcionar entrada a V1.



[Conexionado borne V1]



[Frecuencia de salida y entrada de tensión bipolar]

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	2	V1	0-12	-
IN	01	Frecuencia en la entrada analógica máxima	Freq tl 100%	60,00		0 -Frecuencia Máx	Hz
	05	Monitoreo entrada V1	V1 Monitor[V]	0,00		0,00-12,00	V
	06	Opciones polaridad V1	V1 Polarity	1	Bipolar	0-1	-
	12	Tensión de entrada mínima V1	V1 volt x1	0,00		10,00-0,00V	V
	13	Salida V1 a tensión mínima (%)	V1 Perc y1	0,00		-100,00-0,00%	%
	14	Tensión de entrada máxima V1	V1 volt x2	-10,00		-12,00-0,00V	V
	15	Salida V1 a tensión máxima (%)	V1 Perc y2	-100,00		-1000,00-0,00%	%

Direcciones de Giro para Diferentes Entradas de Tensiones

Comando / Entrada Tensión	Tensión de Entrada	
	0-10V	-10-V
FWD	Avance	Retroceso
REV	Retroceso	Avance

Detalles de Configuración de Tensiones de -10 - 10V

Código	Descripción
IN-12 -V1 volt x1 IN-15 V1 Perc y2	<p>Permite configurar el nivel de pendiente y el valor de desnivel de la frecuencia de salida para la tensión de entrada. Estos códigos se muestran sólo cuando In.06 se establece en 1 (bipolar). Como ejemplo, si la tensión mínima de entrada (en V1) es -2V, la relación de salida de -2V es 10%, la tensión máxima es -8V y la relación de salida se define en 80%, la frecuencia de salida se encuentra entre 6Hz-48Hz.</p> <p>[IN-12 V1 volt x1 – IN-15 V1 Perc y2]</p> <p>Para detalles sobre las entradas análogas 0-+10V, consulte las descripciones de códigos IN-08 V1 volt x1 – IN-11 V1Perc y2 en la página 69.</p>

Características Básicas

4.1.3.3. Configuración de una Referencia de Frecuencia utilizando Corriente de Entrada (I2)

Permite configurar y modificar una referencia de frecuencia utilizando corriente de entrada en el borne I2 después de seleccionar la entrada de corriente SW 2. Configure el código de 07 (Fuente de referencia de frecuencia) en el grupo DRV a 5 (I2) y aplique corriente de entrada de 4-20mA a I2.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	5	I2	0-12	-
IN	01	Frecuencia en la entrada analógica máxima	Freq at 100%	60,00		0 -Frecuencia Máx	Hz
	50	Monitoreo entrada I2	I2 Monitor	0,00		0,00-24,00	mA
	52	Constante de tiempo filtro entrada I2	I2 Filter	10		0-10000	mseg
	53	Corriente de entrada mínima I2	I2 Curr x1	4,00		0,00-20,00	mA
	54	Salida I2 a corriente mínima (%)	I2 Perc y1	0,00		0-100	%
	55	Corriente de entrada máxima I2	I2 Curr x2	20,00		0,00-24,00	mA
	56	Salida I2 a corriente máxima (%)	I2 Perc y2	100,00		0,00-100,00	%
	61	Opciones de dirección de rotación	I2 Inverting	0	No	0-1	-
	62	Nivel de cuantificación I2	I2 Qunatizing	0,04		0,00*; 0,04-10,00	%

* La cuantificación se desactiva si se selecciona "0".

Detalles de Configuración de Corriente de Entrada (I2)

Código	Descripción
IN-01 Freq tl 100%	Permite configurar la referencia de frecuencia para operar a la corriente máxima (cuando IN-56 está ajustado a 100%). <ul style="list-style-type: none"> Si IN-01 se configura en 40,00Hz, y se usan los valores por defecto para IN-53-56, la corriente de entrada de 20mA (máx.) a I2 producirá una referencia de frecuencia de 40,00Hz. Si IN-56 se establece en 50,00 %), y se usan los valores por defecto para IN-01 (60Hz) y IN-53-55, la corriente de entrada de 20mA (máx.) a I2 producirá una referencia de frecuencia de 30,00Hz (50 % de 60Hz).
IN-50 I2 Monitor	Permite monitorear la corriente de entrada en I2.
IN-52 I2 Filter	Permite configurar el tiempo para la frecuencia de operación para alcanzar el 63% de la frecuencia objetivo en base a la corriente de entrada en I2.

Código	Descripción
IN-53 I2 Curr x1 IN-56 I2Perc y2	<p>Permite configurar el nivel de pendiente y el valor de desnivel para la frecuencia de salida.</p> <p>Referencia de frecuencia</p> <p>[Configuración de pendiente y desnivel en base a la frecuencia de salida]</p>

4.1.4. Configuración de una Referencia de Frecuencia con la Tensión de Entrada (Borne I2)

Permite configurar y modificar una referencia de frecuencia utilizando tensión de entrada en el borne I2 (V2) después de seleccionar SW para V2. Configure el código de Frec (Fuente de referencia de frecuencia) en el grupo DRV a 4 (V2) y aplique tensión de entrada de 0-12V a I2 (=V2, borne de entrada de corriente/tensión analógica). Los códigos IN-35-47 no se muestra cuando I2 esté configurado para recibir entrada de corriente (el parámetro del código Frec se establece en 5).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	4	V2	0-12	-
IN	35	Monitoreo entrada V2	V2 Monitor	0,00		0,00-12,00	V
	37	Constante tiempo filtro entrada V2	V2 Filter	10		0-10000	mseg
	38	Tensión de entrada V2 mínima	V2 volt x1	0,00		0,00-10,00	V
	39	% Salida a tensión V2 mínima	V2 Perc y1	0,00		0,00-100,00	%
	40	Tensión de entrada V2 máxima	V2 volt x2	10,00		0,00-10,00	V
	41	% Salida a tensión V2 máxima	V2 Perc y2	100,00		0,00-100,00	%
	46	Opciones dirección de rotación V2	V2 Inverting	0	No	0-1	-
47	Nivel de cuantificación V2	V2 Quantizing	0,04		0,00*; 0,04-10,00	%	

* La cuantificación se desactiva si se selecciona "0".

Características Básicas

4.1.5. Configuración de una Referencia de Frecuencia con Entrada de Pulsos TI

Permite configurar una referencia de frecuencia mediante la configuración del código de 07 (Fuente de referencia de frecuencia) en el grupo DRV a 12 (Pulso) y proporciona frecuencia de pulsos 0-32,00kHz a TI.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	12	Pulso	0-12	-
IN	69	Configuración de función borne P5	P5 Define	54	TI	0-54	-
	01	Frecuencia en la entrada analógica máxima	Freq tl 100%	60,00		0,00- Frecuencia máxima	Hz
	91	Monitoreo entrada pulsos	Pulse Monitor	0,00		0,00-50,00	kHz
	92	Constante de tiempo filtro entrada TI	TI Filter	10		0-9999	mseg
	93	Pulso mínimo entrada TI	TI Pls x1	0,00		0,00-32,00	kHz
	94	% Salida a pulso mínimo TI	TI Perc y1	0,00		0,00-100,00	%
	95	Pulsos máximo entrada TI	TI Pls x2	32,00		0,00-32,00	kHz
	96	% Salida a pulsos máximo TI	T IPerc y2	100,00		0,00-100,00	%
	97	Opciones de dirección de rotación TI	TI Inverting	0	No	0-1	-
	98	Nivel de cuantificación TI	TI Quantizing	0,04		0,00*; 0,04-10,00	%

* La cuantificación se desactiva si se selecciona "0".

Detalles de Configuración de Entrada de Pulsos TI

Código	Descripción
IN-01 Freq tl 100%	Permite configurar la referencia de frecuencia para operar a entrada de pulsos máxima. La referencia se basa en el 100% del valor establecido con IN-96. <ul style="list-style-type: none"> Si IN-01 se configura en 40,00Hz, y se usan los valores por defecto para IN-93-96, la entrada de 32kHz a TI produce una referencia de frecuencia de 40,00Hz. Si IN-56 se establece en 50,00 y se usan los valores por defecto para IN-01, IN-93-95, la entrada de 32kHz al borne TI produce una referencia de 30,00Hz.
IN-91 Pulse Monitor	Muestra la frecuencia de pulsos suministrados en TI.
IN-92 TI Filter	Permite configurar el tiempo para la entrada de pulsos a TI para alcanzar el 63% de su frecuencia nominal en base a la corriente de entrada en I2. (Cuando la frecuencia de pulsos se suministra en múltiples etapas).

Código	Descripción
IN-93 TI Pls x1 IN-96 T2 Perc y2	<p>Permite configurar el nivel de pendiente y el valor de desnivel para la frecuencia de salida.</p>
IN-97 TI Inverting IN-98 TI Quantizing	Igual a IN-16-17 (consulte IN-16 Inversión V1/IN-17. Cuantificación V1 en la página 69).

4.1.6. Configuración de una Referencia de Frecuencia mediante Comunicación RS-485

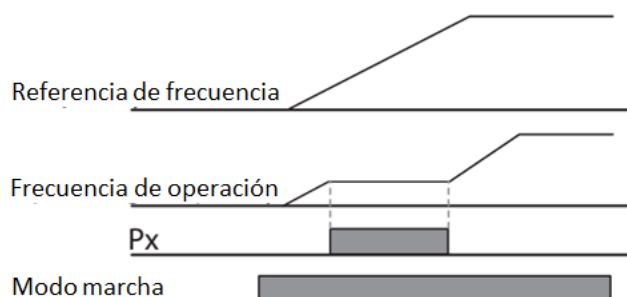
Permite controlar el variador con los controladores de nivel superior, tales como PLC o PLC, a través de la comunicación RS-485. Configure el código de Frec (Fuente de referencia de frecuencia) en el grupo DRV a 6 (RS-485) y utilice los bornes de entrada de señal RS-485 (S+/S-/SG) para la comunicación. Consulte la sección [7. Características de Comunicación RS-485](#) en la página [233](#).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	6	RS 485	0-12	-
COM	01	ID variador comunicación RS-485 integrado	Int485StID	-	1	1-250	-
	02	Protocolo comunicación integrada	Int485Proto	0	ModBus RTU	0-2	-
				1	Reservado		
				2	LS INV 485		
	03	Velocidad de comunicación integrada	Int485BaudR	3	9600 bps	0-7	-
	04	Configuración marco de comunicación integrada	Int485Mode	0	D8/PN/S1	0-3	-
				1	D8/PN/S2		
				2	D8/PE/S1		
3				D8/PO/S1			

4.2. Fijación de Frecuencia mediante Entrada Analógica

Si se establece una referencia de frecuencia mediante entrada analógica en la bornera de control, puede fijar la frecuencia de operación del variador asignando una entrada multifunción como borne de fijación de frecuencia analógica. La frecuencia de operación se fija en una señal de entrada analógica.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	07	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	0	Teclado-1	0-12	-
				1	Teclado-2		
				2	V1		
				4	V2		
				5	I2		
				6	RS-485		
				8	Field Bus		
				12	Pulso		
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	21	Fijación analógica	0-54	-



4.3. Cambio de Unidades de Velocidad (Hz↔Rpm)

Puede cambiar las unidades utilizadas para mostrar la velocidad de operación del variador estableciendo Dr. 21 (Selección de unidad de velocidad) a 0(Hz) o 1(rpm). Esta función sólo está disponible con el teclado LCD.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	21	Selección de unidad de velocidad	Hz/Rpm Sel	0	Visualización Hz	0-1	-
				1	Visualización Rpm		

4.4. Configuración de Frecuencia Secuencial

Se pueden llevar a cabo operaciones secuenciales mediante la asignación de diferentes velocidades (o frecuencias) a los bornes Px. El Paso 0 utiliza la fuente de referencia de frecuencia establecida con el Código de 07 en el grupo DRV. Los valores de parámetro de los bornes Px 7 (Velocidad-L), 8 (Velocidad-H) y 9 (Velocidad-H) son reconocidos como comandos binarios y trabajan en combinación con los modos de marcha Fx o Rx. Seleccione la frecuencia establecida en el código BAS-50-BAS-60 (frecuencia secuencial 1-7) para operar el sistema.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	50-56	Frecuencia secuencial 1-7	Step Freq 1-7	-		0 -Frecuencia Máx	Hz
IN	65-71	Configuración bornes Px	Px Define (Px:P1-P7)	7	Velocidad-L	0-54	-
				8	Velocidad-M		-
				9	Velocidad-H		-
	89	Tiempo de retardo de comando secuencial	InCheckTime	1		1-5000	mseg

Detalles de Configuración de Frecuencia Secuencial (multipaso)

Código	Descripción
BAS-50-56 StepFreq 1-7	Permite configurar la frecuencia secuencial (multipaso) 1-7.
IN-65-71 Px Define	Permite elegir los bornes para configurarlos como entradas secuenciales (multipaso), y luego establecer los códigos correspondientes (IN-65-71) a 7 (Velocidad-L), 8 (Velocidad-M), o 9 (Velocidad-H). Si los bornes P3, P4 y P5 se han ajustado a Velocidad-L, Velocidad-M y Velocidad-H, respectivamente, la siguiente operación secuencial estará disponible.

Características Básicas

Código	Descripción																																													
	<p>[Ejemplo de operación secuencial/multipaso]</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Velocidad</th> <th>Fx/Rx</th> <th>P7</th> <th>P6</th> <th>P5</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>√</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>√</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>√</td> <td>√</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>-</td> <td>√</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>√</td> <td>√</td> </tr> </tbody> </table>	Velocidad	Fx/Rx	P7	P6	P5	0	√	-	-	-	1	√	-	-	√	2	√	-	√	-	3	√	-	√	√	4	√	√	-	-	5	√	√	-	√	6	√	√	√	-	7	√	√	√	√
Velocidad	Fx/Rx	P7	P6	P5																																										
0	√	-	-	-																																										
1	√	-	-	√																																										
2	√	-	√	-																																										
3	√	-	√	√																																										
4	√	√	-	-																																										
5	√	√	-	√																																										
6	√	√	√	-																																										
7	√	√	√	√																																										
IN-89 InChechTime	<p>Permite determinar un intervalo de tiempo de comprobación de la entrada de la bornera adicional en el variador después de recibir una señal de entrada.</p> <p>Si se define IN-89 a 100mseg y P6 recibe una señal de entrada, el variador buscará las entradas en otros bornes por 100mseg, antes de proceder a acelerar o desacelerar dependiendo de la configuración de P6.</p>																																													

4.5. Configuración de la Fuente de Comando

Se pueden seleccionar diversos dispositivos como dispositivos de entrada de comandos para el variador S100. Los dispositivos de entrada disponibles para seleccionar incluyen teclado, borne de entrada multifunción, comunicación RS-485 y adaptador de Field Bus (bus de campo). Si se selecciona UserSeqLink, la zona común puede estar vinculada con la salida de secuencia de usuario y se puede utilizar como comando.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Souce*	0	Teclado	0-5	-
				1	Fx/Rx-1		
				2	Fx/Rx-2		
				3	RS-485		
				4	Field Bus		
				5	UserSeqLink		

4.5.1. El Teclado como Dispositivo de Entrada de Comandos

El teclado se puede seleccionar como dispositivo de entrada de comandos para enviar señales de mando al variador. Esto configura estableciendo el código dvr (fuente de comando) a 0 (teclado). Pulse la tecla [RUN] en el teclado para iniciar una operación, y la tecla [STOP / RESET] para finalizar la misma.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Source*	0	Teclado	0-5	-

4.5.2. Bornera como Dispositivo de Entrada de Comandos (Comandos Fwd/Rev)

Se pueden seleccionar bornes multifunción como un dispositivo de entrada de comandos. Esto configura estableciendo el código 06 (fuente de comando) en el grupo de Operación a 1 (Fx/Rx). Seleccione 2 bornes para operaciones de avance y retroceso, a continuación, establecer los códigos pertinentes (2 de los 7 códigos de bornes multifunción, IN-65-71 para P1-P7) a 1(Fx) y 2(Rx), respectivamente. Esta aplicación permite activar o desactivar ambos bornes, al mismo tiempo, lo que constituye una orden de parada que hará que el variador detenga la operación.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	CmdSource*	1	Fx/Rx-1	0-5	-
IN	65-71	Configuración bornes Px	Px Define (Px:P1-P7)	1	Fx	0-54	-
				2	Rx		

Características Básicas

Detalles de Configuración de Comandos Fwd/Rev mediante Bornes Multifunción

Código	Descripción
DRV-06 Cmd Source	Ajustar a 1 (Fx/Rx-1)
IN-65-71 Px Define	Asignar un borne para la operación en avance (Fx). Asignar un borne para la operación en retroceso (Rx).



4.5.3. Bornera como un Dispositivo de Entrada de Comandos (Comandos de Marcha y Dirección de Giro)

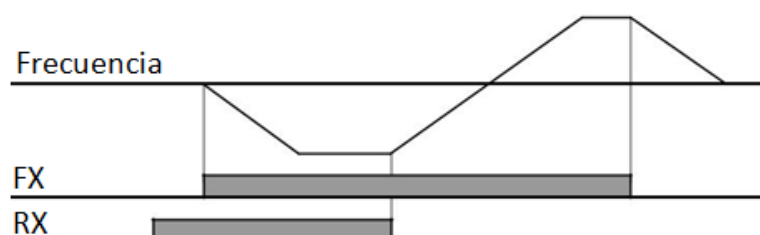
Se pueden seleccionar bornes multifunción como un dispositivo de entrada de comandos. Esto configura estableciendo el código 06 (fuente de comando) en el grupo de Operación a 2 (Fx/Rx-2). Seleccione 2 bornes para operaciones de marcha y dirección de rotación y, a continuación, establecer los códigos pertinentes (2 de los 7 códigos de bornes multifunción, IN-65-71 para P1-P7) a 1(Fx) y 2(Rx), respectivamente. Esta aplicación utiliza una entrada Fx como comando de marcha, y una entrada Rx para cambiar la dirección de rotación de un motor (Rx-On, Rx-Off).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Md Source*	1	Fx/Rx-1	0-5	-
IN	65-71	Configuración bornes Px	Px Define (Px:P1-P7)	1	Fx	0-54	-
				2	Rx		

*Se muestra bajo DRV-06 en el teclado LCD.

Detalles de Configuración de Cambio de Comando de Marcha y Comandos Fwd/Rev mediante Bornes Multifunción

Código	Descripción
DRV-06 drv Cmd Souce	Ajustar a 2 (Fx/Rx-2).
IN-65-71 Definir Px	Asignar un borne para el comando de marcha (Fx). Asignar un borne para cambiar la dirección de giro (Rx).



4.5.4. Comunicación RS-485 como un Dispositivo de Entrada de Comandos

Se pueden seleccionar la comunicación RS-485 interna como un dispositivo de entrada de comandos. Esto configura estableciendo el código 06 (fuente de comando) en el grupo DRV a 3 (RS-485). Esta configuración utiliza controladores de nivel superior, tales como PC o PLC para controlar el variador mediante la transmisión y recepción de señales a través de los bornes S+, S-, y Sg en la bornera. Para más detalles, consulte la sección [7. Características de Comunicación RS-485](#) en la página [233](#).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Source*	3	RS-485	0-5	-
COM	01	ID variador comunicación integrada	Int485StID	1		1-250	-
	02	Protocolo de comunicación integrada	Int485Proto	0	Modbus RTU	0-2	-
	03	Velocidad de comunicación integrada	Int485 BaudR	3	9600 bps	0-7	-
	04	Instalación del marco de comunicación integrada	Int485 Mode	0	D8/PN/S1	0-3	-

4.6. Cambio de Modo Local/Remoto

El cambio de modo local/remoto es útil para comprobar el funcionamiento de un variador o para realizar una inspección mientras se conservan todos los valores de los parámetros. Además, en caso de emergencia, puede utilizarse para anular el control y operar el sistema manualmente con el teclado.

La tecla [ESC] es una tecla programable que puede configurarse para realizar múltiples funciones.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	90	Funciones tecla [ESC]	-	2 Local/Remoto	0-2	-
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Souce*	1 Fx/Rx-1	0-5	-

Detalles de Configuración de Cambio de Modo Local/Remoto

Código	Descripción
DRV-90 Funciones tecla [ESC]	<p>Ajustar DRV-90 a 2 (Local / Remoto) para realizar funciones de conmutación local/remoto usando la tecla [ESC]. Una vez que se establece el valor, el variador pasa automáticamente a operar en modo remoto. El cambio de local a remoto no alterará ningún de los valores de los parámetros configurados previamente y el funcionamiento del variador no va a cambiar.</p> <p>Presione la tecla [ESC] para volver al modo de operación "local". La luz SET parpadea y el variador operará utilizando la tecla [RUN] en el teclado. Presione la tecla [ESC] para cambiar el modo de funcionamiento de nuevo a "remoto". La luz SET se apagará y el variador funcionará de acuerdo con la configuración de código de dvr anterior.</p>

Nota

Operación Local/Remota

- Está disponible el control total del variador mediante el teclado durante la operación local (operación local).
- Durante la operación local, los comandos de impulsos (jog) sólo funcionarán si uno de los bornes multifunción P1-P7 (códigos IN-5-71) está ajustado a 13 (Permiso de Marcha) y el borne correspondiente se enciende.
- Durante la operación remota (operación remota), el variador operará de acuerdo a la fuente de referencia de frecuencia establecida con anterioridad y la orden recibida del dispositivo de entrada.
- Si ADV-10 (Arr Alim ON) se establece en 0 (No), el variador NO funcionará en el arranque, incluso cuando los siguientes bornes estén encendidos:
 - Borne (Fx/Rx) marcha Fwd/Rev
 - (Fwd jog/Rev jog) borne impulso Fwd/Rev
 - Borne pre-recalentamiento

Para operar el variador manualmente con el teclado, cambie al modo local. Tenga cuidado al cambiar de nuevo al modo de operación remota, ya que variador dejará de funcionar. Si ADV-10 (Arr Alim ON) se establece en 0 (No), un comando a través de los bornes de entrada funcionará después de que todos los bornes mencionados anteriormente se han apagado y luego encendido de nuevo.

- Si el variador se resetea para borrar un disparo por fallas durante una operación, el variador pasará al modo de operación local al encenderse y el control total del variador será mediante el teclado. El variador dejará de funcionar cuando el modo de operación se cambia de “local” a “remoto”. En este caso, un comando de marcha a través de un borne de entrada funcionará después de que todos los bornes de entrada se han apagado.

Operación del Variador durante el Cambio de Modo Local/Remoto

Cambiar el modo de operación de “remoto” a “local” mientras el variador está en marcha hará que el mismo deje de funcionar. Cambiar el modo de operación de “local” a “remoto”, sin embargo, hará que el variador funcione en base a la fuente de comandos:

- Comandos de analógico a través de la entrada del borne: el variador seguirá funcionando sin interrupción en base al comando en la bornera. Si una señal de operación en retroceso (Rx) permanece encendida en la bornera durante el arranque, el variador operará en la dirección de retroceso, incluso si se estaba ejecutando en dirección de avance en el modo de operación local antes del reseteo.
- Comandos de fuente digital: todas las fuentes de comando, excepto fuentes de comandos de borneras (que son fuentes analógicas) son fuentes de comandos digitales que incluyen el teclado, teclado LCD, y las fuentes de comunicación. El variador deja de funcionar cuando se conecta al modo de operación remoto, y empieza a funcionar cuando se da la siguiente orden.

 **Precaución**

La operación de cambio de modo local/remoto podría causar problemas con el variador, como su interrupción durante el funcionamiento, si se utiliza indebidamente, por lo que se recomienda su uso sólo cuando es necesaria.

4.7. Prevención del Giro en Avance o Retroceso

El sentido de rotación de los motores se puede configurar para evitar que los motores sólo funcionen en una dirección. Al pulsar la tecla [REV] en el teclado LCD cuando se configura la prevención dirección, hará que el motor se desacelere a 0Hz y se pare. El variador se mantendrá encendido.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	09	Opciones de prevención de marcha	Run Prevent	0	Ninguno	0-2	-
				1	Prev Avance		
				2	Prev Retroceso		

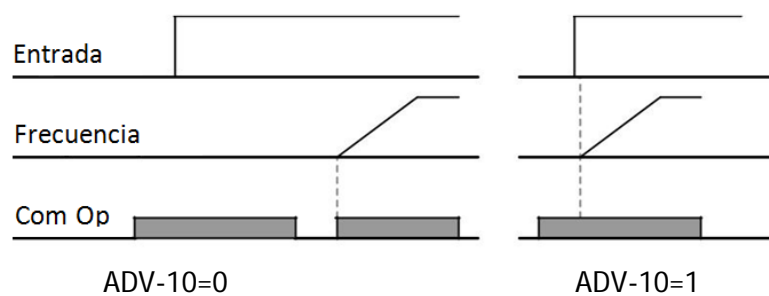
Detalles de Configuración de Cambio de Modo Local/Remoto

Código	Descripción		
ADV-09 Run Prevent	Elija la dirección de prevención		
	Configuración		Descripción
	0	Ninguno	No se configura la prevención de marcha.
	1	Prev Avance	Se previene la operación en avance.
2	Prev Retroceso	Se previene la operación en retroceso.	

4.8. Arranque Alimentación ON

Se puede configurar un comando para que el variador comience a operar cuando recibe alimentación y el comando de operación por bornera está activado (si se han configurado). Para habilitar la ejecución de encendido establecer el código drv (fuente de comando) a 1 (Fx/Rx-1) o 2 (Fx/Rx-2) en el grupo DRV.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Source*	1, 2 Fx/Rx-1 o Fx/Rx-2	0-5	-
ADV	10	Arranque alimentación ON	Power-on Run	1 Sí	0-1	-



Nota

- Se podría producir un disparo por fallas si el variador comienza la operación, mientras que la carga de un motor (carga tipo ventilador) se encuentra en estado de marcha libre. Para evitar que esto suceda, cambie el bit 4 a 1 en CON-71 (opciones de búsqueda velocidad) del grupo de Control. El variador llevará a cabo una búsqueda de velocidad al inicio de la operación.
- Si la búsqueda de velocidad no está activada, el variador acelerará con el patrón normal de V/f. Si esta función no está seleccionada, la operación se reanuda después de que el comando de operación se desactiva y vuelve a activar otra vez.

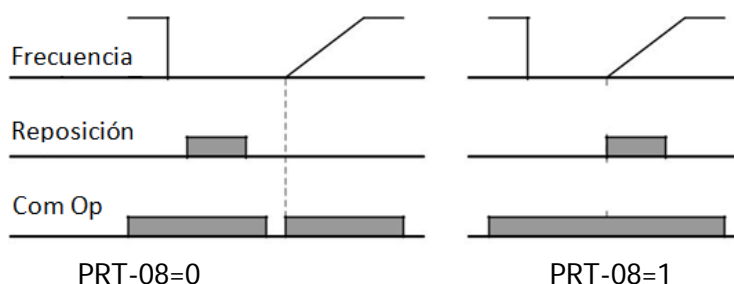
⚠ Precaución

Tenga cuidado al operar el variador con esta función, ya que hace girar al motor en forma inmediata al aplicar la alimentación.

4.9. Reposición y Rearranque

Se pueden configurar las operaciones de reposición y rearranque del variador después de un disparo por fallas, en base a un comando de la bornera (si está configurado). El variador interrumpe la salida cuando se produce un disparo por fallas y el motor pasa a Marcha Libre. Otro disparo por fallas puede producirse si el variador comienza su operación mientras que la carga del motor está en un estado de marcha libre.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Source*	1, 2	Fx/Rx-1 o Fx/Rx-2	0-5	-
PRT	08	Ajuste reinicio reposición	RST Restart	1	Sí	0-1	
	09	Número de reintentos automáticos	Retry Number	0		0-10	
	10	Tiempo de retardo de reintento automático	Retry Delay	1,0		0-60	seg



Nota

- Para evitar que se produzcan repetidos disparos por fallas, ajuste el bit 2 igual 1 en CON-71. El variador llevará a cabo una búsqueda de velocidad al inicio de la operación.
- Si la búsqueda de velocidad no está activada, el variador acelerará con el patrón normal de V/f. Si esta función no está seleccionada, la operación se reanuda después de que el comando de operación se desactiva y vuelve a activar otra vez.

⚠ Precaución

Tenga cuidado al operar el variador con esta función, ya que hace girar al motor en forma inmediata al aplicar la alimentación.

4.10. Configuración de los Tiempos de Aceleración y Deceleración

4.10.1. Tiempos de Acel/Decel basados en la Frecuencia Máxima

Los valores de los tiempos de Acel/Decel se pueden ajustar en base a la frecuencia máxima, no en la frecuencia de operación del variador. Para establecer los valores de los tiempos de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima, ajuste BAS-08 (referencia de Acel/Decel) en el grupo Básico a 0 (Frec Máx).

El tiempo de aceleración ajustado en el código ACC (tiempo de aceleración) en el grupo DRV (DRV-03 en un teclado LCD) se refiere al tiempo necesario para que el variador alcance la frecuencia máxima desde un estado de parada (0Hz). Del mismo modo, el valor establecido en el código dEC (tiempo de deceleración) de en el grupo DRV (DRV-04 en un teclado LCD) se refiere al tiempo necesario para volver a un estado de parada (0Hz) a partir de la frecuencia máxima.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	ACC	Tiempo aceleración	Acc Time	20,0		0,0-600,0	seg
	dEC	Tiempo deceleración	Dec Time	30,0		0,0-600,0	seg
	20	Frecuencia máxima	Max Freq	60,00		40,00-400,00	Hz
BAS	08	Frecuencia referencia Acel/Decel	Ramp T Mode	0	Frec Máx	0-1	-
	09	Base de tiempo	Time scale	1	0,1 seg	0-2	-

Detalles de Configuración de los Tiempos de Acel/Decel basados en la Frecuencia Máxima

Código	Descripción						
BAS-08 Ramp T Mode	Ajuste el valor del parámetro a 0 (Frec Máx) para configurar el tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Frec Máx</td> <td>Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.</td> </tr> <tr> <td>1 Frec Delta</td> <td>Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Descripción	0 Frec Máx	Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.	1 Frec Delta	Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.
	Configuración	Descripción					
	0 Frec Máx	Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.					
1 Frec Delta	Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.						
Si, por ejemplo, la frecuencia máxima es 60,00Hz, los tiempos de Acel/Decel se establecen en 5 segundos, y la referencia de frecuencia para la operación se fija en 30Hz (la mitad de 60Hz), el tiempo necesario para alcanzar 30Hz es 2,5 segundos (la mitad de 5 segundos).							

Características Básicas

Código	Descripción											
	<p>Utilice la base de tiempo para todos los valores relacionados con el tiempo. Es particularmente útil cuando se requieren tiempos de Acel/Decel más precisos debido a las características de carga, o cuando el intervalo de tiempo máximo debe ampliarse.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0,01seg</td> <td>Fijar 0,01 segundo como la unidad mínima.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0,1seg</td> <td>Fijar 0,1 segundo como la unidad mínima.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>1seg</td> <td>Fijar 1 segundo como la unidad mínima.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Descripción	0	0,01seg	Fijar 0,01 segundo como la unidad mínima.	1	0,1seg	Fijar 0,1 segundo como la unidad mínima.	2	1seg	Fijar 1 segundo como la unidad mínima.
Configuración	Descripción											
0	0,01seg	Fijar 0,01 segundo como la unidad mínima.										
1	0,1seg	Fijar 0,1 segundo como la unidad mínima.										
2	1seg	Fijar 1 segundo como la unidad mínima.										
BAS-09 Time Scale												

⚠ Precaución

Tenga en cuenta que el rango de valores máximos de tiempo puede cambiar automáticamente cuando se cambian las unidades. Si, por ejemplo, el tiempo de aceleración se establece en 6000 segundos, un cambio de escala de tiempo de 1 segundo a 0,01 segundos dará lugar a un tiempo de aceleración modificado de 60,00 segundos.

4.10.2. Tiempos de Acel/Decel basados en la Frecuencia de Operación

Los tiempos de Acel/Decel se pueden ajustar en función del tiempo necesario para alcanzar la siguiente frecuencia de paso desde la frecuencia de operación existente. Para establecer los valores de tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación existente, ajuste BAS-08 (referencia de Acel/Decl) en el grupo Básico a 1 (Frec Delta).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad	
DRV	03	Tiempo aceleración	Acc Time	20,0	0,0-600,0	seg	
	04	Tiempo deceleración	Dec Time	30,0	0,0-600,0	seg	
bA	08	Referencia Acel/Decel	Ramp T Mode	1	Frec Delta	0-1	-

Detalles de Configuración de los Tiempos de Acel/Decel basados en la Frecuencia de Operación

Código	Descripción						
BAS-08 Ramp T Mode	Ajuste el valor del parámetro a 1 (Frec Delta) para configurar el tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Frec Máx Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Frec Delta Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Descripción	0	Frec Máx Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.	1	Frec Delta Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.
	Configuración	Descripción					
	0	Frec Máx Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia máxima.					
1	Frec Delta Ajuste del tiempo de Acel/Decel en base a la frecuencia de operación.						
Si los tiempos de Acel/Decel se establecen en 5 segundos, y se utilizan múltiples referencias de frecuencia en la operación en 2 etapas, a 10 Hz y 30 Hz, cada etapa de aceleración tomará 5 segundos (consulte el siguiente gráfico).							

4.10.3. Configuración de Tiempos de Acel/Decel Secuenciales

Los tiempos de Acel/Decel se pueden configurar a través de un borne multifunción mediante el establecimiento de los códigos ACC (tiempo de aceleración) y dEC (tiempo de deceleración) en el grupo de Operación.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad	
DRV	03	Tiempo aceleración	Acc Time	20,0	0,0-600,0	seg	
	04	Tiempo deceleración	Dec Time	30,0	0,0-600,0	seg	
BAS	70-80	Tiempo aceleración secuencial 1-7	Acc Time 1-7	x,xx	0,0-600,0	seg	
	71-83	Tiempo deceleración secuencial 1-7	Dec Time 1-7	x,xx	0,0-600,0	seg	
IN	65-71	Configuración bornes Px	Px Define (Px:P1-P7)	11	XCEL-L	0-54	-
				12	XCEL-M		
49				XCEL-H			
	89	Tiempo retardo comando secuencial	In Check Time	1	1-5000	mseg	

Características Básicas

Detalles de Configuración de los Tiempos de Acel/Decel utilizando Bornes Multifunción

Código	Descripción														
BAS-70-82 Acc Time 1-7	Ajuste tiempo de aceleración secuencial 1-7.														
BAS-71-83 Dec Time 1-7	Ajuste tiempo de deceleración secuencial 1-7.														
IN-65-71 Px Define (P1-P7)	Elegir y configurar los bornes para usar entradas de tiempo de Acel/Decel secuenciales.														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>11 XCEL-L</td> <td>Acel/Decel comando L</td> </tr> <tr> <td>12 XCEL-M</td> <td>Acel/Decel comando M</td> </tr> <tr> <td>49 XCEL-H</td> <td>Acel/Decel comando H</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Descripción	11 XCEL-L	Acel/Decel comando L	12 XCEL-M	Acel/Decel comando M	49 XCEL-H	Acel/Decel comando H						
	Configuración	Descripción													
	11 XCEL-L	Acel/Decel comando L													
12 XCEL-M	Acel/Decel comando M														
49 XCEL-H	Acel/Decel comando H														
<p>Los comandos de Acel/Decel se reconocen como entradas de código binario y controlarán la aceleración y la deceleración en base a los valores de parámetros establecidos en bA.70-82 y bA.71-83.</p> <p>Si, por ejemplo, los bornes P4 y P5 se establecen como XCEL-L y XCEL respectivamente, la siguiente operación estará disponible.</p>															
<p>El diagrama muestra la frecuencia de un motor en función del tiempo. El ciclo comienza con una señal de entrada en P6 que activa la aceleración. La frecuencia aumenta en etapas Acc0, Acc1, Acc2 y Acc3. Después de Acc3, la frecuencia permanece constante durante la etapa Dec0. Luego, la frecuencia disminuye en etapas Dec1, Dec2 y Dec3. Durante el ciclo, se muestran las señales de entrada binarias para los bornes P6 y P7, y el estado de la operación (Com Op) que permanece activo durante todo el ciclo.</p>															
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Tiempo Acel/Decel</th> <th>P7</th> <th>P6</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>-</td> <td>√</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>√</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>√</td> <td>√</td> </tr> </tbody> </table>	Tiempo Acel/Decel	P7	P6	0	-	-	1	-	√	2	√	-	3	√	√
Tiempo Acel/Decel	P7	P6													
0	-	-													
1	-	√													
2	√	-													
3	√	√													
IN-89 In Check Time	Establece el tiempo para que el variador compruebe si hay otras entradas en la bornera. Si IN-89 se establece en 100msed y se suministra una señal al borne P6, el variador busca otras entradas en los siguientes 100mseg. Cuando termina el tiempo, el tiempo de Acel/Decel se fijará en base a la entrada recibida en P6.														

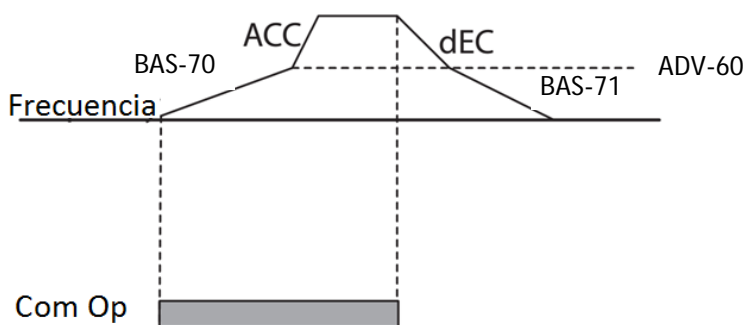
4.10.4. Configuración de la Frecuencia de Conmutación de los Tiempos de Acel/Decel

Se puede cambiar entre dos configuraciones diferentes de tiempos de Acel/Decel (pendientes de Acel/Decel) mediante la configuración de la frecuencia de conmutación sin utilizar los bornes multifunción.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	03	Tiempo aceleración	Acc Time	10,0	0,0-600,0	seg
	04	Tiempo deceleración	Dec Time	10,0	0,0-600,0	seg
BAS	70	Tiempo aceleración secuencial 1	Acc Time 1	20,0	0,0-600,0	seg
	71	Tiempo deceleración secuencial 1	Dec Time 1	20,0	0,0-600,0	seg
ADV	60	Frecuencia cambio tiempo Acel/Decel	Xcel Change Freq	30,0	0- Frecuencia máxima	Hz

Detalles de Configuración de la Frecuencia de Conmutación de los Tiempos de Acel/Decel

Código	Descripción
ADV-60 Xcel Change Freq	Después de establecer la frecuencia de cambio de Acel/Decel, las pendientes de Acel/Decel fijadas en BAS-70 y 71 se utilizarán cuando la frecuencia de funcionamiento del variador se encuentra en la frecuencia de cambio de debajo de la misma. Si la frecuencia de operación es superior a la frecuencia de cambio, se utilizará el nivel de pendiente fijado y configurado para los códigos ACC y dEC. Si configura los bornes de entrada multifunción P1-P7 para pendientes de Acel/Decel secuenciales (XCEL-L, XCEL-M, XCEL-H), el variador operará en base a las entradas de Acel/Decel en los bornees en lugar de las configuraciones de frecuencia de cambio de Acel/Decel.



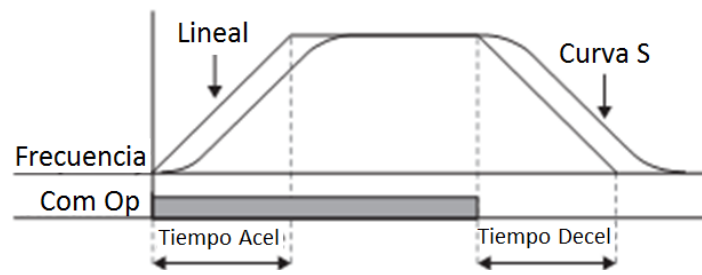
4.11. Configuración del Patrón de Acel/Decel

Los patrones de nivel de pendiente de Acel/Decel se pueden configurar para mejorar y suavizar las curvas de aceleración y deceleración del variador. El patrón lineal presenta un aumento o disminución lineal de la frecuencia de salida, a una velocidad constante. Para un patrón de curva S, un aumento o disminución más suave y más gradual de la frecuencia de salida, ideal para cargas de tipo de elevación o puertas de ascensores, etc. El nivel de pendiente de la curva S se puede ajustar usando los códigos ADV-03 en el grupo Avanzadas.

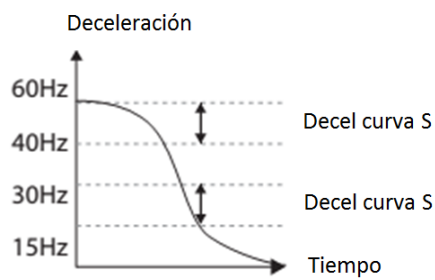
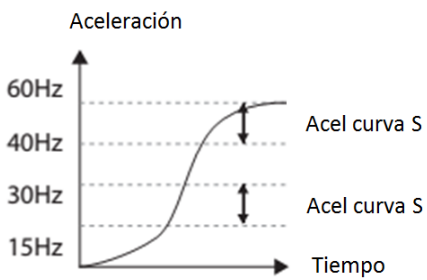
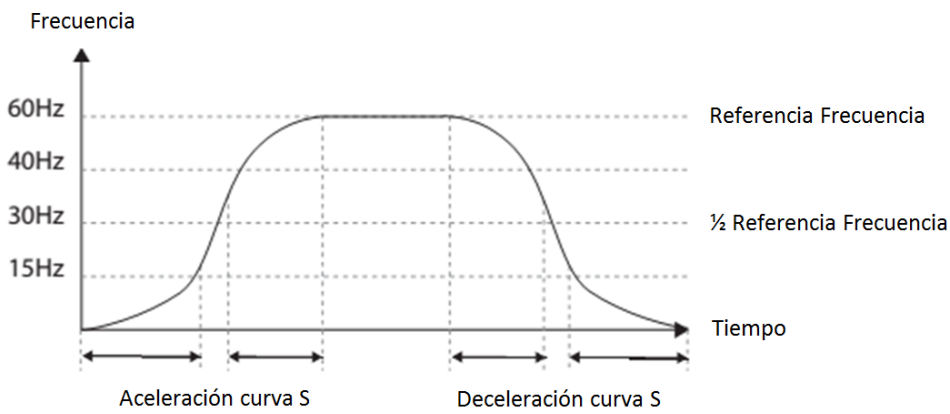
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	08	Referencia Acel/Decel	Ranp T Mode	0	Frec Máx	0-1	-
ADV	01	Patrón Aceleración	Acc Patern	0	Lineal	0-1	-
	02	Patrón Deceleración	Dec Patern	1	Curva S		-
	03	Pendiente inicio Acel curva S	Acc S Start	40		1-100	%
	04	Pendiente final Acel curva S	Acc S End	40		1-100	%
	05	Pendiente inicio Decel curva S	Dec S Start	40		1-100	%
	06	Pendiente final Decel curva S	Dec S End	40		1-100	%

Detalles de Configuración del Patrón de Acel/Decel

Código	Descripción
ADV-03 Acc S Start	Establece el nivel de pendiente al inicio de la aceleración cuando se utiliza un patrón de Acel/Decel curva S. ADV-03 define el nivel de pendiente de la curva S en forma de porcentaje, hasta la mitad de la aceleración total. Si la referencia de frecuencia y la frecuencia máxima se establecen a 60Hz y ADV-03 se establece en 50%, Ad.03 configura la aceleración hasta 30Hz (la mitad de 60Hz). El variador operará la aceleración de curva S en el rango de frecuencia 0-15Hz (50% de 30Hz). La aceleración lineal se aplicará a la aceleración restante dentro del rango de frecuencia 15-30Hz.
ADV-04 Acc S End	Establece el nivel de pendiente al final de la aceleración cuando se utiliza un patrón de Acel/Decl curva S. ADV-03 define el nivel de pendiente de la curva S en forma de porcentaje, por encima de la aceleración total. Si la referencia de frecuencia y la frecuencia máxima se establecen a 60Hz y ADV-04 se establece en 50%, el ajuste de ADV-04 configura la aceleración para aumentar de 30Hz (la mitad de 60 Hz) a 60 Hz (final de la aceleración). La aceleración lineal se aplicará dentro del rango de frecuencia 30-45Hz. El variador realizará una aceleración de la curva S para la aceleración restante en el rango de frecuencia 45-60Hz.
ADV-05 Dec S Start ADV-06 Dec S End	Establece la velocidad de deceleración de curva S. La configuración de códigos ADV-05 y ADV-06 puede realizarse de la misma manera que los códigos ADV-03 y ADV-04.



[Configuración patrón Aceleración/Deceleración]



[Configuración patrón Aceleración/Deceleración Curva S]

Características Básicas

Nota

Tiempo Real de Acel/Decel durante una Aplicación de Curva S

- Tiempo real de aceleración= tiempo de aceleración configurado por el usuario + tiempo de aceleración configurado por el usuario x nivel de pendiente de arranque/2 + tiempo de aceleración configurado por el usuario x nivel de pendiente de finalización/2.
- El tiempo real de deceleración= tiempo de deceleración configurado por el usuario + tiempo de deceleración configurado por el usuario x nivel de pendiente de arranque/2 + tiempo de deceleración configurado por el usuario x nivel de pendiente de finalización/2.

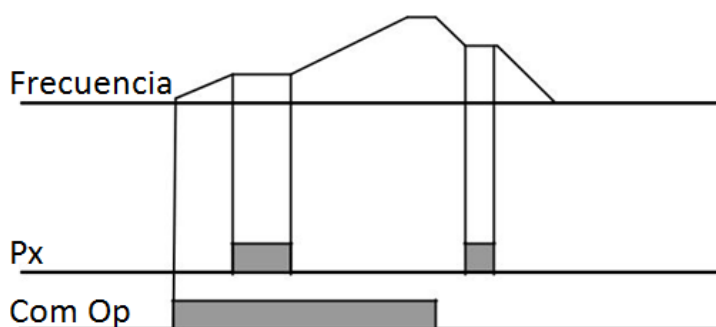
⚠ Precaución

Tenga en cuenta que los tiempos reales de Acel/Decel se vuelve mayores que los tiempos de Acel/Decel definidos por el usuario cuando se utilizan los patrones de Acel/Decel de curva S.

4.12. Parar la Operación de Acel/Decel

Permite configurar los bornes de entrada multifunción para detener la aceleración o deceleración y operar el variador a una frecuencia constante.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Configuración bornes Px	Px Define (Px:P1-P7)	25	Parar XCEL	0-54	-



4.13. Control de V/F (Tensión/Frecuencia)

Permite configurar las tensiones de salida, niveles de pendientes y patrones de salida del variador para lograr una frecuencia de salida deseada con el control de V/F. También se puede ajustar el refuerzo de par a baja velocidad.

4.13.1. Operación por Patrón V/F Lineal

Un patrón de V/F lineal configura el variador para aumentar o disminuir la tensión de salida en forma constante para diferentes frecuencias de operación en base a las características de V/F. Un patrón V/F lineal es particularmente útil cuando se aplica una carga de par constante.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	09	Modo control	Control Mode	0 V/F	0-4	-
	18	Frecuencia base	Base Freq	60,00	30,00-400,00	Hz
	19	Frecuencia Arranque	Start Freq	0,50	0,01-10,00	Hz
BAS	07	Patrón V/F	V/F Patern	0 Lineal	0-3	07

Detalles de Configuración del Patrón V/F Lineal

Código	Descripción
DRV-18 Frec Base	Establece la frecuencia base. Una frecuencia base es la frecuencia de salida del variador cuando funciona a su tensión nominal. Consulte la placa de características del motor para ajustar el valor del parámetro.
DRV-19 Frec Arranq	Establece la frecuencia de arranque. Una frecuencia de arranque es una frecuencia en la que el variado arranca la salida de tensión. El variador no produce tensión de salida, mientras que la referencia de frecuencia sea menor que la frecuencia establecida. Sin embargo, si se produce una parada por deceleración mientras se opera por encima de la frecuencia de arranque, la tensión de salida continuará hasta que la frecuencia de operación alcance la parada total (0 Hz). <div style="text-align: center;"> </div>

Características Básicas

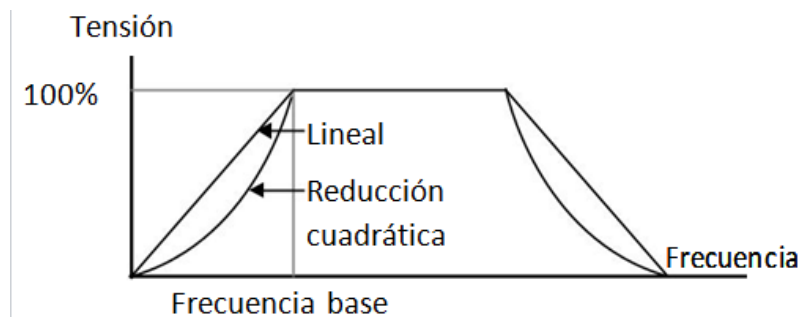
4.13.2. Operación por Patrón V/F de Reducción Cuadrática

El patrón V/F por reducción cuadrática es ideal para cargas tales como ventiladores y bombas. Proporciona patrones de aceleración y deceleración no lineales para sostener el par en todo el rango de frecuencia.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	07	Patrón V/F	V/F Patern	1	Cuadrático	0-3	-
				3	Cuadrático 2		

Detalles de Configuración de Operación por Patrón V/F de Reducción Cuadrática

Código	Descripción	
BAS-07 V/F Patern	Establece el valor del parámetro a 1 (Cuadrático) de 3 (Cuadrático 2) de acuerdo con las características de arranque de la carga.	
	Configuración	Función
	1	Cuadrático
3	Cuadrático 2	El variador produce una tensión de salida en una proporción de 2 veces la frecuencia de operación. Esta configuración es ideal para cargas de par variable como ventiladores o bombas.



4.13.3. Operación por Patrón V/F del Usuario

El variador S100 permite la configuración de los patrones V/F definidos por el usuario para adaptarse a las características de carga de un motor especial.

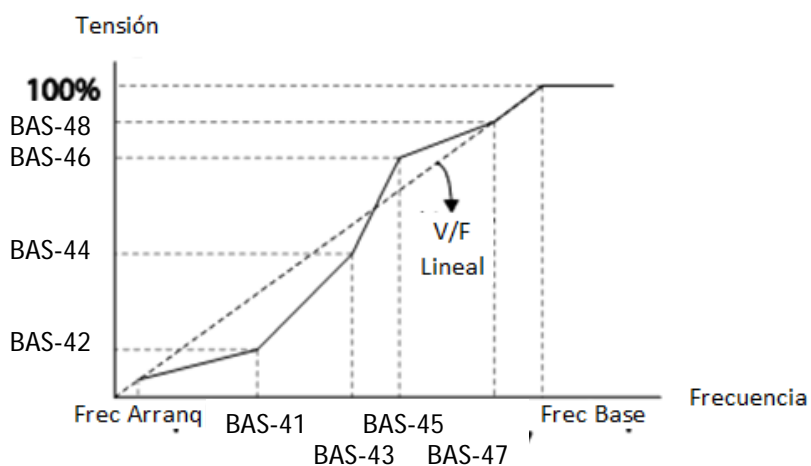
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	07	Patrón V/F	V/F Patern	2	V/F Usuario	0-3	-
	41	Frecuencia Usuario 1	User Freq 1	15,00		0-Frecuencia máxima	Hz
	42	Tensión Usuario 1	User Volt 1	25		0-100	%
	43	Frecuencia Usuario 2	User Freq 2	30,00		0-Frecuencia máxima	Hz
	44	Tensión Usuario 2	User Volt 2	50		0-100	%
	45	Frecuencia Usuario 3	User Freq 3	45,00		0-Frecuencia máxima	Hz
	46	Tensión Usuario 3	User Volt 3	75		0-100	%
	47	Frecuencia Usuario 4	User Freq 4	Frecuencia máxima		0-Frecuencia máxima	Hz
	48	Tensión Usuario 4	User Volt 4	100		0-100%	%

Características Básicas

Detalles de Configuración de Operación por Patrón V/F del Usuario

Código	Descripción
BAS-41 User Freq 1-4 BAS-48 User Volt 4	Ajuste los valores de los parámetros para asignar frecuencias arbitrarias (Frec Usu 1-4) para las frecuencias de arranque y máximas. Las tensiones también se pueden configurar corresponderse con cada frecuencia, y para cada tensión de usuario (Tens Usu 1-4).

La tensión de salida del 100% en la siguiente figura se basa en los valores de los parámetros de BAS-15 (tensión nominal del motor). Si BAS-15 se establece en 0, se basará en la tensión de entrada.



⚠ Precaución

- Cuando se usa un motor de inducción común, si el patrón se define demasiado afuera del patrón V/f lineal, el par puede resultar insuficiente o, a la inversa, el motor puede sufrir recalentamiento.
- Cuando se usa el patrón de V/f del usuario, el refuerzo de par en avance (dr.16) y el refuerzo de par en retroceso (DRV-17) no operan.

4.14. Refuerzo de Par

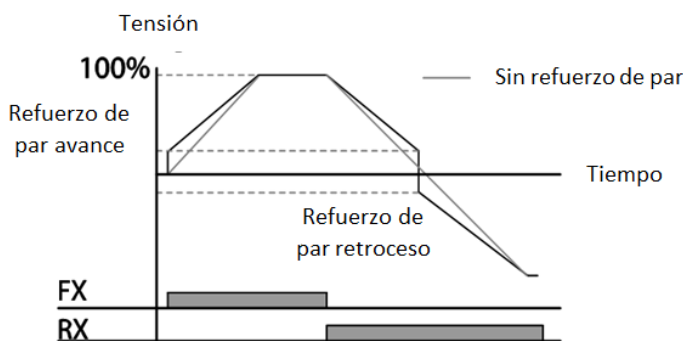
4.14.1. Refuerzo de Par Manual

El refuerzo de par manual permite a los usuarios ajustar la tensión de salida en la operación a baja velocidad o el arranque del motor. Permite mejorar la característica de arranque del motor o subir el par de baja velocidad aumentando la tensión de salida de forma manual. Permite configurar el refuerzo de par en forma manual cuando se necesita un gran par de arranque para carga tipo elevador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	15	Opciones refuerzo par arranque	Torque Boost	0	Manual	0-1	-
	16	Par arranque avance	Fwd Boost	2,0		0,0-15,0	-
	17	Par arranque retroceso	Rev Boost	2,0		0,0-15,0	%

Detalles de Configuración de Refuerzo de Par Manual

Código	Descripción
DRV-16 Fwd Boost	Ajusta el refuerzo de par en la dirección de avance.
DRV-17 Rev Boost	Ajusta el refuerzo de par en la dirección de retroceso.



⚠ Precaución

Tenga cuidado de no definir el refuerzo de par en un valor demasiado alto porque el motor podría recalentarse por sobreexcitación.

Características Básicas

4.14.2. Refuerzo de Par Automático-1

El refuerzo de par automático permite al variador calcular automáticamente la cantidad de tensión de salida necesaria para el refuerzo de par utilizando los parámetros del motor introducidos. Debido a que el refuerzo de par automático requiere parámetros relacionados con el motor, como resistencia del estator, inductancia, y corriente sin carga, la sintonización automática (BAS-20) tiene que realizarse antes de la configuración del refuerzo de par automático. Al igual que en el refuerzo de par manual, permite configurar el refuerzo de par en forma automática cuando se necesita un gran par de arranque para carga tipo elevador

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	15	Modo refuerzo de par	Torque Boost	1	Auto 1	0-2	-
BAS	20	Sintonización automática	Auto Tuning	3	Rs+Lsigma	0-6	-

4.14.3. Refuerzo de Par Automático-2

En la operación por V/F, ajusta la tensión de salida si la operación no está disponible debido a una baja en la tensión de salida. Se utiliza cuando la operación no está disponible, debido a la falta de par de arranque, proporcionando un refuerzo de tensión a la salida de tensión a través de la corriente de par.

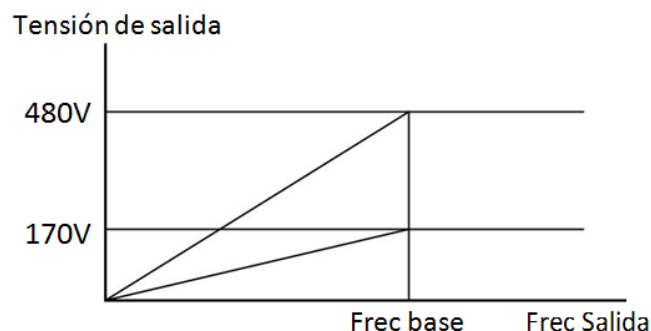
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	15	Modo refuerzo de par	Torque Boost	2	Auto 2	0-2	-

4.15. Configuración de la Tensión de Salida

Se necesita configurar la tensión de salida cuando la especificación de la tensión nominal de un motor difiere de la tensión de entrada al variador. Establecer BAS-15 para configurar la tensión nominal de operación del motor. La tensión de consigna se convierte en la tensión de salida de la frecuencia base del variador. Cuando el variador opera por encima de la frecuencia base, y cuando la tensión nominal del motor es inferior a la tensión de entrada en el variador, el variador ajusta la tensión y alimenta al motor con la tensión fijada en BAS-15 (tensión nominal del motor). Si la tensión nominal del motor es superior a la tensión de entrada en el variador, el variador alimentará al motor con la tensión de entrada del variador.

Si BAS-15 (tensión nominal del motor) se establece en 0, el variador corrige la tensión de salida en función de la tensión de entrada en la condición de parada. Si la frecuencia es más alta que la frecuencia de base, cuando la tensión de entrada es menor que el ajuste del parámetro, la tensión de entrada será la tensión de salida del variador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	15	Tensión nominal motor	Rated Volt	0		0, 170-480	V



4.16. Configuración del Modo de Arranque

Seleccione el modo de arranque a utilizar se ingresa un comando de operación con el motor en condición de parada.

4.16.1. Arranque de Aceleración

El arranque de aceleración es un modo de aceleración normal. Si no hay ajustes adicionales configurados, el motor acelera directamente a la referencia de frecuencia cuando el comando de operación se introduce.

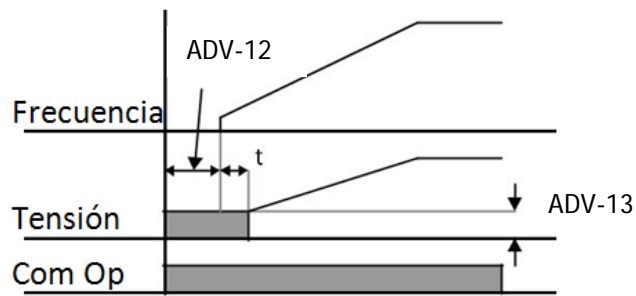
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	07	Modo arranque	Start Mode	0	Acel	0-1	-

4.16.2. Arranque después del Frenado de CC

Este modo de arranque suministra una tensión de CC durante un periodo de tiempo determinado para proporcionar el frenado de CC antes de que un variador comience a acelerar el motor. Si el motor sigue girando debido a su inercia, el frenado de CC detendrá el motor, permitiendo que el motor acelere desde una condición de parado. El frenado de CC también puede utilizarse en el caso de aplicar el frenado de la máquina al huso del motor y cuando se necesita algo de par constante después de abrir el freno de la máquina.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	07	Modo arranque	Start Mode	1	Arranq CC	0-1	-
	12	Tiempo arranque frenado CC	DC-Start Time	0,00		0,00-60,00	seg
	13	Nivel de inyección de CC	Dc Inj Level	50		0-200	%

Características Básicas



⚠ Precaución

No exceda la corriente nominal del variador porque el frenado de C.C. depende de la corriente nominal del motor que se encuentra definida. Cuando el frenado de CC es importante o el tiempo de control demasiado prolongado puede producirse recalentamiento o daño del motor.

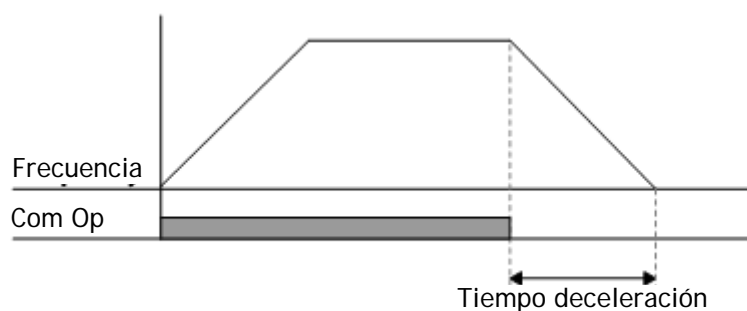
4.17. Configuración del Modo de Parada

Seleccione el modo de parada a utilizar para detener la operación de variador.

4.17.1. Parada de Deceleración

Éste es el modo normal de deceleración. Si no se selecciona ninguna función en particular, el variador desacelera a 0Hz y se detiene como se muestra a continuación.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	08	Modo parada	Stp Mode	0	Decel	0-4	-



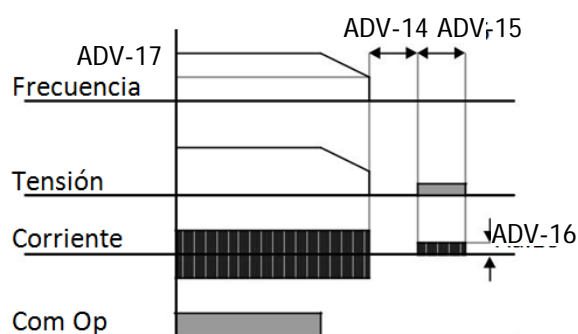
4.17.2. Parada después del Frenado de CC

Cuando la frecuencia de operación llega al valor predeterminado durante la deceleración (Frecuencia de frenado de CC), el variador detendrá el motor mediante el frenado de CC. En ADV-17, el variador aplica tensión directa al motor y lo detiene.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	08	Modo parada	Stop Mode	0	Decel	0-4	-
	14	Tiempo bloqueo de salida antes de frenado	DC-Block Time	0,10		0,00-60,00	seg
	15	Tiempo de frenado de CC	DC-Brake Time	1,00		0-60	seg
	16	Cantidad de frenado de CC	DC-Brake Level	50		0-200	%
	17	Frecuencia de frenado de CC	DC-Brake Freq	5,00		0,00-60,00	Hz

Detalles de Configuración de Parada después de Frenado de CC

Código	Descripción
ADV-14 DC-Block Time	Ajuste el tiempo para bloquear la salida del variador antes del frenado de CC. Si la inercia de la carga es grande, o si la frecuencia de frenado de CC (ADV-17) es demasiado alta, se puede producir un cortocircuito debido a condiciones de sobrecorriente cuando el variador suministra tensión CC al motor. Evite disparos por fallas por sobrecorriente ajustando el tiempo de bloque de salida antes del frenado de CC.
ADV-15 DC-Brake Time	Ajuste el tiempo de duración para la alimentación de tensión CC al motor.
ADV-16 DC-Brake Level	Establece la cantidad de frenados de CC a aplicar. El ajuste de parámetros se basa en la corriente nominal del motor.
ADV-17 DC-Brake Freq	Ajuste de la frecuencia para iniciar el frenado de CC. Cuando se alcanza la frecuencia, el variador inicia la deceleración. Si la frecuencia Dwell es más baja que la frecuencia de frenado de CC, la operación de Dwell no va a funcionar y el frenado de CC se iniciará en su lugar.



Características Básicas

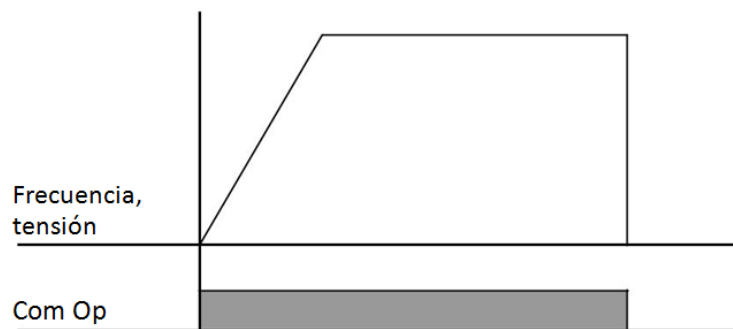
⚠ Precaución

- Tenga en cuenta que el motor puede recalentarse o dañarse cuando el frenado de CC es importante o el tiempo de control muy prolongado.
- Como el frenado de C.C. depende de la corriente nominal del motor que se encuentra definida no exceda la corriente nominal del variador, ya que puede motor puede recalentarse o dañarse.

4.17.3. Funcionamiento Libre hasta Parar

Cuando el comando de funcionamiento está apagado, se bloquea la salida del variador, y la carga se detiene debido a la inercia residual.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
ADV	08	Modo parada	Stop Mode	2 Marcha Libre	0-4	-



⚠ Precaución

Tenga en cuenta que cuando hay mucha carga inercial en el lado de salida y el motor está operando a alta velocidad, la carga inercial hará que el motor siga girando incluso si se bloquea la salida del variador.

4.17.4. Frenado de Potencia

Cuando la tensión CC del variador se eleva por encima de un nivel especificado debido a la energía regenerativa del motor, se realiza un control para ajustar el nivel de pendiente de deceleración o reacelerar el motor con el fin de reducir la energía regenerativa. El frenado de flujo puede utilizarse cuando se necesitan tiempos de deceleración cortos sin resistencias de freno, o cuando se necesita una deceleración óptima sin causar un disparo por sobretensión.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	08	Modo parada	Stop Mode	4	Frenado Potencia	0-4	-

⚠ Precaución

- Para evitar el recalentamiento o daño del motor, no aplique el frenado de potencia a cargas que requieran de deceleración frecuente.
- La prevención de la entrada en pérdida y el frenado de potencia sólo están disponibles durante la deceleración y el frenado de potencia tiene prioridad. Esto significa que opera cuando están definidos tanto PRT-50 (prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo) como ADV-08 (frenado de potencia), el frenado de potencia tendrá prioridad y operará.
- Tenga en cuenta que pueden producirse disparos por sobretensión en el caso de que el tiempo de deceleración sea demasiado corto o la inercia demasiado grande.
- Tenga en cuenta que si se utiliza un la opción de funcionamiento libre hasta parar, el tiempo de deceleración real puede ser más largo que el el tiempo de deceleración predeterminado.

Características Básicas

4.18. Límite de Frecuencia

Se puede limitar la frecuencia de operación utilizando la frecuencia máxima y la frecuencia de arranque y definiendo los límites de frecuencia superior e inferior.

4.18.1. Límite de Frecuencia Utilizando la Frecuencia Máxima y la Frecuencia de Arranque

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	19	Frecuencia Arranque	Start Freq	0,50	0,01-10,00	Hz
	20	Frecuencia Máxima	Max Freq	60,00	40,00-400,00	Hz

Detalles de Configuración del Límite de Frecuencia Utilizando la Frecuencia Máxima y Frecuencia de Arranque

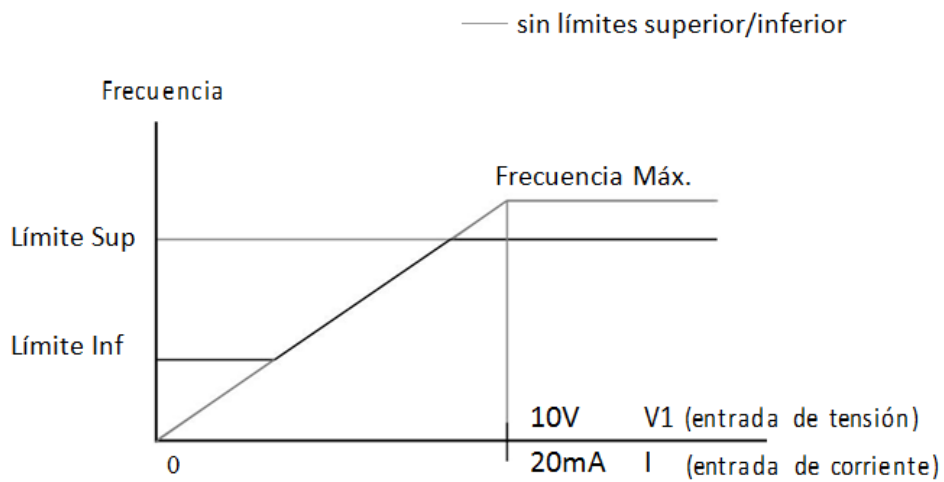
Código	Descripción
DRV-19 Start Freq	Establece el valor límite inferior para los parámetros de la unidad de velocidad que se expresan en Hz o rpm. Si una frecuencia de entrada es inferior a la frecuencia de arranque, el valor del parámetro será 0,00.
DRV-20 Max Freq	Establece los límites de frecuencia superior e inferior. Todas las selecciones de frecuencia están restringidas a las frecuencias dentro de los límites superior e inferior. Esta restricción también se aplica cuando se ingresa una referencia de frecuencia utilizando el teclado.

4.18.2. Límite de Frecuencia Utilizando los Límites Superior e Inferior

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
ADV	24	Límite frecuencia	Freq Limit	0 No	0-1	-
	25	Límite frecuencia inferior	Freq Limiti Lo	0,50	0,0 – Frecuencia máxima	Hz
	26	Límite frecuencia superior	Freq Limit Hi	Frecuencia máxima	Frecuencia mínima - máxima	Hz

Detalles de Configuración del Límite de Frecuencia Utilizando los Límites Superior e Inferior

Código	Descripción
ADV-24 Freq Limit	El ajuste inicial es 0 (No). Cambiar el valor a 1 (Sí) permite el ajuste de frecuencias entre la frecuencia límite inferior (ADV-25) y la frecuencia límite superior (ADV-26). Cuando el valor es 0 (No), códigos ADV-25 y ADV-26 no son visibles.
ADV-25 Freq Limit Lo, ADV-26 Freq Limit Hi	Establece una frecuencia límite superior para todos los parámetros de la unidad de velocidad que se expresan en Hz o rpm, a excepción de la frecuencia base (DRV-18). La frecuencia no puede ser mayor que la frecuencia límite superior.



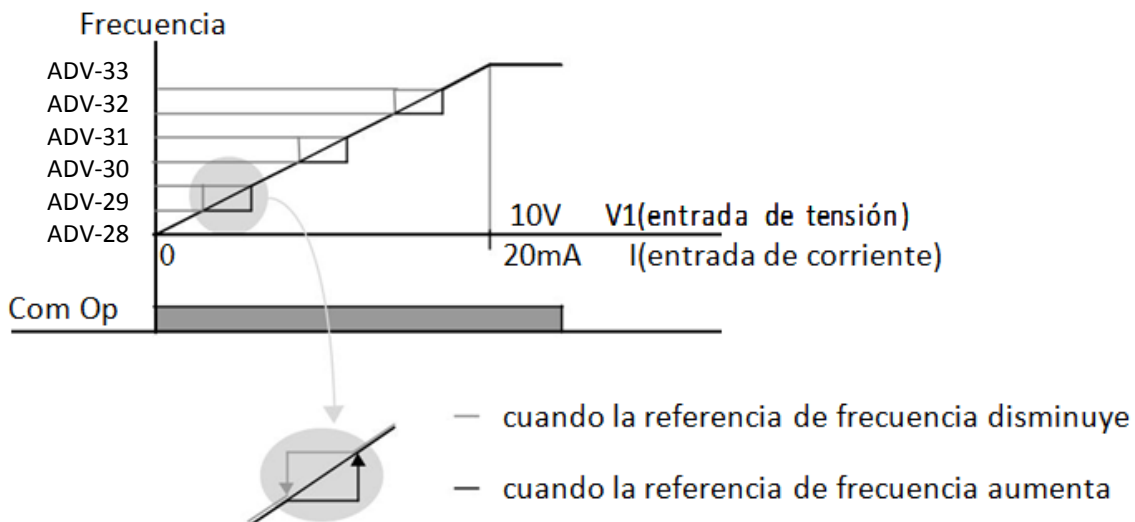
Características Básicas

4.18.3. Salto de Frecuencia

Utilice el salto de frecuencia para evitar frecuencias de resonancia mecánica. Pasa por alto la banda de frecuencias del salto cuando el motor acelera o decelera. No es posible definir la frecuencia de operación dentro de esta banda.

Si se quiere aumentar la frecuencia y la frecuencia definida (por corriente, tensión, comunicación RS485, programación del teclado, etc.) cae dentro de la banda de salto de frecuencia se debe mantener el valor inferior del salto de frecuencia y subirlo después de que la frecuencia definida haya pasado la banda.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	27	Salto frecuencia	Freq Jump	0	No	0-1	-
	28	Límite inferior de salto frecuencia 1	Jump Lo 1	10,00		0,00-Límite superior de salto frec 1	Hz
	29	Límite superior de salto frecuencia 1	Jump Hi 1	15,00		Límite inferior de salto frec 1-Frec Máx	Hz
	30	Límite inferior de salto frecuencia 2	Jump Lo 2	20,00		0,00-Límite superior de salto frec 2	Hz
	31	Límite superior de salto frecuencia 2	Jump Hi 2	25,00		Límite inferior de salto frec 2-Frec Máx	Hz
	32	Límite inferior de salto frecuencia 3	Jump Lo 3	30,00		0,00-Límite superior de salto frec 3	Hz
	33	Límite superior de salto frecuencia 3	Jump Hi 3	35,00		Límite inferior de salto frec 3-Frec Máx	Hz



4.19. Configuración del 2do Modo de Operación

Se aplican dos tipos de modos de operación y se puede cambiar entre los mismos cuando sea necesario. Tanto para la primera como la segunda fuente de comandos, ajuste la frecuencia después de cambiar los comandos de operación para el borne de entrada multifunción. El cambio de modo se puede utilizar para detener el control remoto durante una operación usando la opción de comunicación y para cambiar el modo de operación para operar a través del panel local, o para operar el variador desde otra locación de control remoto.

Seleccione uno de los bornes multifunciones de los códigos IN-65-71 y ajuste el valor del parámetro a 15 (2ª Fuente).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DVR	drv	Fuente de comando	Cmd Source*	1	Fx/Rx-1	0-5	-
	Frec	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	2	V1	0-12	-
BAS	04	2da Fuente comando	Cmd 2nd Src	0	Teclado	0-4	-
	05	2da Fuente de referencia de frecuencia	Freq 2nd Src	0	Teclado-1	0-12	-
IN	65-71	Configuración borne PX	Px Define (Px: P1--+P7)	15	2da Fuente	0-54	-

Detalles de Configuración del 2do Modo de Operación

Código	Descripción
BAS-04 Cmd 2nd Src BAS-05 Freq 2 nd Src	Si se proporcionan señales al borne multifunción definido como la fuente de comandos segundo (Fuente 2), la operación se puede realizar utilizando los valores de ajuste de BAS-04-05 en lugar de los valores de ajuste de 06 y 07 en el grupo DRV. Los ajustes de fuente de comandos segundos no se pueden cambiar mientras se opera con la fuente de comandos primeros (Fuente Principal).

⚠ Precaución













- Al configurar el borne multifunción a la 2da fuente de comandos (2da Fuente) y entrada (On) la señal, el estado de operación cambia debido a que el ajuste de la frecuencia y el comando de Operación cambiarán al 2do comando. Antes de cambiar de entrada al borne multifunción, asegúrese de que el segundo comando esté configurado correctamente. Tenga en cuenta que si el tiempo de deceleración es demasiado corto o la inercia de la carga es demasiado alta, puede producirse un disparo por sobretensión.
- Dependiendo de los ajustes de los parámetros, el variador puede dejar de funcionar cuando cambia los modos de comando.



4.20. Control de Bornera de Entrada Multifunción

Se puede definir la constante de tiempo del filtro y el tipo de punto de contacto para el borne de entrada multifunción del variador para mejorar la respuesta de los bornes de entrada.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
IN	85	Filtro On borne de entrada multifunción	DI On Delay	10	0-100000	mseg
	86	Filtro Off borne de entrada multifunción	DI Off Delay	3	0-100000	mseg
	87	Selección entrada borne multifunción	DI NC/NO Sel	000 0000*	-	-
	90	Estado entrada digital	DI Status	000 0000*	-	-

Detalles de Configuración de Control de Borne de Entrada Multifunción

Código	Descripción						
IN-84 DI Delay Sel	<p>Seleccione si desea o no activar los valores establecidos en IN-85 e IN-86. Si están desactivados, los valores de tiempo se establecen en los valores por defecto de IN-85 e In.86. Si está activado, los valores de tiempo establecidos en IN-85 e IN-86 se establecen en los bornes correspondientes.</p>						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Tipo</th> <th>Estado borne B (Normalmente Cerrado)</th> <th>Estado borne A (Normalmente Abierto)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Tipo	Estado borne B (Normalmente Cerrado)	Estado borne A (Normalmente Abierto)	Teclado LCD		
	Tipo	Estado borne B (Normalmente Cerrado)	Estado borne A (Normalmente Abierto)				
Teclado LCD							
IN-85 DI On Delay IN-86 DI Off Delay	<p>Si el estado de los bornes de entrada no se cambia durante el tiempo establecido, cuando el borne recibe una entrada se reconoce como encendido o apagado.</p>						
IN-87 DI NC/NO Sel	<p>Seleccione los tipos de contactos de bornes para cada borne de entrada. La posición de la luz del indicador corresponde al segmento que está encendido, como se muestra en la siguiente tabla.</p> <p>El segmento inferior encendido, indica que el borne está configurado como contacto de borne A (normalmente abierto). El segmento superior encendido, indica que el borne está configurado como borne B (normalmente cerrado). Los bornes se numeran P1-P7, de derecha a izquierda.</p>						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Tipo</th> <th>Estado borne B (Normalmente Cerrado)</th> <th>Estado borne A (Normalmente Abierto)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Tipo	Estado borne B (Normalmente Cerrado)	Estado borne A (Normalmente Abierto)	Teclado LCD		
	Tipo	Estado borne B (Normalmente Cerrado)	Estado borne A (Normalmente Abierto)				
Teclado LCD							

Código	Descripción		
IN-90 DI In Status	Muestra la configuración de cada contacto. Cuando un segmento está configurado como borne A usando DRV-87, la condición encendido (On) se indica encendiendo el segmento superior. La condición apagado (Off) se indica cuando el segmento inferior está encendido. Cuando los contactos están configurados como bornes de B, las luces de segmento comportan la inversa. Los bornes se numeran P1-P7, de derecha a izquierda.		
	Tipo	Ajuste borne A (On)	Ajuste borne A (Off)
	Teclado LCD		

4.21. Configuración P2P

La función P2P se utiliza para compartir dispositivos de entrada y salida entre varios variadores. Para activar la configuración P2P, RS-485 debe estar activado.

Los variadores conectados a través de la comunicación P2P son designados como maestro o esclavos. El variador maestro controla la entrada y salida de los variadores esclavos. Los variadores esclavos proporcionan acciones de entrada y de salida. Cuando se utiliza la salida multifunción, se puede seleccionar un variador esclavo para usar tanto la salida del variador maestro o su propia salida. Cuando se utiliza la comunicación P2P, primero debe designarse el variador esclavo y luego el variador maestro. Si el variador maestro se designa en primer lugar, los variadores variadores pueden interpretar la condición como una pérdida de comunicación.

Parámetro Maestro

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	95	Selec Comunic P2P	Int 485 Func	1	P2P Maestro	0-3	-
USS	80	Entrada analógica 1	P2P In V1	0		0-12.000	%
	81	Entrada analógica 2	P2P In I2	0		-12.000-12.000	%
	82	Entrada digital	P2P In DI	0		0-0x7F	bit
	85	Salida analógica	P2P Out AO1	0		0-10.000	%
	88	Salida digital	P2P Out DO	0		0-0x03	bit

Parámetro Esclavo

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	95	Selección Comunicación P2P	Int 485 Func	2	P2P Esclavo	0-3	-
	96	Selección ajuste P2P DO	P2P OUT Sel	0	No	0-2	bit

Características Básicas

Detalles de Configuración de P2P

Código	Descripción
COM-95 Int 485 Func	Ajuste el variador maestro a 1 (P2P maestro) y al variador esclavo a 2 (P2P Esclavo).
USS-80-82 P2P Input Data	Datos de entrada enviados desde el variador esclavo.
USS-85-88 P2P Output Data	Datos de salida transmitidos al variador esclavo.

⚠ Precaución

- Las características P2P funcionan sólo funcionan con la versión de código 1.00, IO S/W versión 0.11, y el teclado S/W versión 1.07 o versiones superiores.
- Ajuste las funciones de secuencias de usuario para utilizar las funciones de P2P.

4.22. Configuración del Teclado Multifunción

Utilice la configuración del teclado multifunción para controlar más de un variador con un solo teclado. Para utilizar esta función, primero configure la comunicación RS-485.

El grupo de variadores a ser controlado por el teclado incluirá un variador maestro. El variador maestro controla a los otros variadores, y el variador esclavo responde a la entrada del variador maestro. Cuando se utiliza la salida multifunción, primero debe designarse el variador esclavo y luego el variador maestro. Si el variador maestro se designa en primer lugar, los variadores variadores pueden interpretar la condición como una pérdida de comunicación.

Parámetro Maestro

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	95	Selec Comunic P2P	Int 485 Func	3	Tecl Listo	0-3	-
CNF	03	ID Teclado multifunción	Multi KPD ID	3		3-99	-
	42	Selección de tecla multifunción	Multi KPD Sel	4	Tecl Multi	0-4	-

Parámetro Esclavo

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	01	ID Estación	Int 485 St ID	3		3-99	-
	95	Opciones de comunicación P2P	Int 485 Func	3	Tecl Listo	0-3	-

Detalles de Configuración del Teclado Multifunción

Código	Descripción
COM-01 Int 485 St ID	Evita conflictos mediante la designación de un valor de identificación único para un variador. Los valores se pueden seleccionar entre los números 3-99.
COM-95 Int 485 Func	Ajuste el valor a 3 (Tecl Listo) para el variador maestro y el variador esclavo.
CNF-03 Multi KPD ID	Seleccione un variador para monitorear desde el grupo de variadores.
CNF-42 Multi KPD Sel	Seleccione una tecla multifunción tipo 4 (Tecl Mult).

⚠ Precaución

- Las características del teclado multifunción (Tecl Mult) sólo funcionan con la versión de código 1.00, IO S/W versión 0.11, y el teclado S/W versión 1.07 o versiones superiores.
- La función teclado multifunción no opera cuando la configuración del teclado (CNF-03 Tec Mul ID) es igual a la configuración de la estación de comunicación RS-485 ID (COM-01 St RS-485 ID).
- La configuración maestro/esclavo no puede cambiarse mientras el variador está funcionando en modo esclavo.

4.23. Configuración de Secuencia del Usuario

La Secuencia del Usuario crea una secuencia sencilla de una combinación de diferentes bloques de función. La secuencia puede comprender un máximo de 18 pasos con 29 bloques de función y 30 parámetros vacíos.

Ciclo 1 Loop se refiere a una única ejecución de una secuencia configurada por el usuario que contiene un máximo de 18 pasos. Los usuarios pueden seleccionar un Tiempo de Ciclo de 10-1.000mseg.

Los códigos para la configuración de secuencias de usuario se pueden encontrar en el grupo US (para configuración de secuencia del usuario) y el grupo UF (la configuración de los bloques de función).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
APP	02	Activación secuencia del usuario	User Seq En	0	0-1	-
USS	01	Comando operación de secuencia del usuario	User Seq Con	0	0-2	-
	02	Tiempo operación de secuencia del usuario	User Loop Time	0	0-5	-
	11-28	Enlace dirección salida 1-18	Link UserOut 1-18	0	0-0xFFFF	-
	31-60	Ajuste valor de entrada 1-30	Void Para 1-30	0	-9999-9999	-
	80	Entrada analógica 1	P2PIn V1 (-10..10V)	0	0-12.000	%
	81	Entrada analógica 2	P2P InI2	0	-12.000	%

Características Básicas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
	82	Entrada digital	P2PInD	0	-12.000	bit
	85	Salida analógica	P2POutAO1	0	0-0x7F	%
	88	Salida digital	P2POutD2	0	0-0x03	bit
USF	01	Función usuario 1	User Func 1	0	0-28	-
	02	Entrada función usuario 1-A	User Input1-A	0	0-0xFFFF	-
	03	Entrada función usuario 1-B	User Input 1-B	0	0-0xFFFF	-
	04	Entrada función usuario 1-C	User Input 1-C	0	0-0xFFFF	-
	05	Salida función usuario 1	User Output 1	0	-32767-32767	-
	06	Función usuario 2	User Func 2	0	0-28	-
	07	Entrada función usuario 2-A	User Input 2-A	0	0-0xFFFF	-
	08	Entrada función usuario 2-B	User Input 2-B	0	0-0xFFFF	-
	09	Entrada función usuario 2-C	User Input 2-C	0	0-0xFFFF	-
	10	Salida función usuario 2	User Output2	0	-32767-32767	-
	11	Función usuario 3	User Func 3	0	0-28	-
	12	Entrada función usuario 3-A	User Input 3-A	0	0-0xFFFF	-
	13	Entrada función usuario 3-B	User Input 3-B	0	0-0xFFFF	-
	14	Entrada función usuario 3-C	UserInput 3-C	0	0-0xFFFF	-
	15	Salida función usuario 4	UserOutput3	0	-32767-32767	-
	16	Función usuario	UserFunc 4	0	0-28	-
	17	Entrada función usuario 4-A	UserInput 4-A	0	0-0xFFFF	-
	18	Entrada función usuario 4-B	UserInput 4-B	0	0-0xFFFF	-
	19	Entrada función usuario 4-C	UserInput 4-C	0	0-0xFFFF	-
	20	Salida función usuario 4	UserOutput 4	0	-32767-32767	-
	21	Función usuario 5	UserFunc 5	0	0-28	-
	22	Entrada función usuario 5-A	UserInput 5-A	0	0-0xFFFF	-
	23	Entrada función usuario 5-B	UserInput 5-B	0	0-0xFFFF	-
	24	Entrada función usuario 5-C	UserInput 5-C	0	0-0xFFFF	-
	25	Salida función usuario 5	UserOutput 5	0	-32767-32767	-
	26	Función usuario 6	UserFunc 6	0	0-28	-
	27	Entrada función usuario 6-A	UserInput 6-A	0	0-0xFFFF	-
	28	Entrada función usuario 6-B	UserInput 6-B	0	0-0xFFFF	-
	29	Entrada función usuario 6-C	UserInput 6-C	0	0-0xFFFF	-
	30	Salida función usuario 6	UserOutput 6	0	-32767-32767	-
	31	Función usuario 7	User Func 7	0	0-28	-
	32	Entrada función usuario 7-A	UserInput 7-A	0	0-0xFFFF	-

Características Básicas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
	33	Entrada función usuario 7-B	UserInput 7-B		0-0xFFFF	-
	34	Entrada función usuario 7-C	UserInput 7-C	0	0-0xFFFF	-
	35	Salida función usuario 7	UserOutput 7	0	-32767- 32767	-
	36	Función usuario 8	UserFunc 8	0	0-28	-
	37	Entrada función usuario 8-A	UserInput8-A	0	0-0xFFFF	-
	38	Entrada función usuario 8-B	UserInput 8-B	0	0-0xFFFF	-
	39	Entrada función usuario 8-C	UserInput 8-C	0	0-0xFFFF	-
	40	Salida función usuario 8	UserOutput 8	0	-32767- 32767	-
	41	Función usuario 9	UserFunc 9	0	0-28	-
	42	Entrada función usuario 9-A	UserInput 9-A	0	0-0xFFFF	-
	43	Entrada función usuario 9-B	UserInput 9-B	0	0-0xFFFF	-
	44	Entrada función usuario 9-C	UserInput 9-C	0	0-0xFFFF	-
	45	Salida función usuario 9	UserOutput 9	0	-32767- 32767	-
	46	Función usuario 9	UserFunc 10	0	0-28	-
	47	Entrada función usuario 10-A	UserInput10-A	0	0-0xFFFF	-
	48	Entrada función usuario 10-B	UserInput 10-B	0	0-0xFFFF	-
	49	Entrada función usuario 10-C	UserInput10-C	0	0-0xFFFF	-
	50	Salida función usuario 10	UserOutput 10	0	-32767- 32767	-
	51	Función usuario 11	User Func 11	0	0-28	-
	52	Entrada función usuario 11-A	UserInput11-A	0	0-0xFFFF	-
	53	Entrada función usuario 11-B	UserInput11-B	0	0-0xFFFF	-
	54	Entrada función usuario 11-C	UserInput11-C	0	0-0xFFFF	-
	55	Salida función usuario 11	UserOutput 11	0	-32767- 32767	-
	56	Función usuario 12	User Func 12	0	0-28	-
	57	Entrada función usuario 12-A	UserInput12-A	0	0-0xFFFF	-
	58	Entrada función usuario 12-B	UserInput12-B	0	0-0xFFFF	-
	59	Entrada función usuario 12-C	UserInput12-C	0	0-0xFFFF	-
	60	Salida función usuario 12	User Output 12	0	-32767- 32767	-
	61	Función usuario 13	User Func 13	0	0-28	-
	62	Entrada función usuario 13-A	UserInput13-A	0	0-0xFFFF	-
	63	Entrada función usuario 13-B	UserInput13-B	0	0-0xFFFF	-
	64	Entrada función usuario 13-C	UserInput13-C	0	0-0xFFFF	-
	65	Salida función usuario 13	UserOutput 13	0	-32767- 32767	-
	66	Función usuario 14	UserFunc14	0	0-28	-
	67	Entrada función usuario 14-A	UserInput14-A	0	0-0xFFFF	-

Características Básicas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
	68	Entrada función usuario 14-B	UserInput14-B	0	0-0xFFFF	-
	69	Entrada función usuario 14-C	UserInput14-C	0	0-0xFFFF	-
	70	Salida función usuario 14	UserOutput14	0	-32767-32767	-
	71	Función usuario 15	UserFunc 15	0	0-28	-
	72	Entrada función usuario 15-A	UserInput15-A	0	0-0xFFFF	-
	73	Entrada función usuario 15-B	UserInput15-B	0	0-0xFFFF	-
	74	Entrada función usuario 15-C	UserInput15-C	0	0-0xFFFF	-
	75	Salida función usuario 15	UserOutput15	0	-32767-32767	-
	76	Función usuario 16	User Func16	0	0-28	-
	77	Entrada función usuario 16-A	UserInput16-A	0	0-0xFFFF	-
	78	Entrada función usuario 16-B	UserInput16-B	0	0-0xFFFF	-
	79	Entrada función usuario 16-C	UserInput16-C	0	0-0xFFFF	-
	80	Salida función usuario 16	User Output 16	0	-32767-32767	-
	81	Función usuario 17	User Func 17	0	0-28	-
	82	Entrada función usuario 17-A	User nput17-A	0	0-0xFFFF	-
	83	Entrada función usuario 17-B	UserInput17-B	0	0-0xFFFF	-
	84	Entrada función usuario 17-C	UserInput17-C	0	0-0xFFFF	-
	85	Salida función usuario 17	User Output 17	0	-32767-32767	-
	86	Función usuario 18	User Func 18	0	0-28	-
	87	Entrada función usuario 18-A	UserInput18-A	0	0-0xFFFF	-
	88	Entrada función usuario 18-B	UserInput18-B	0	0-0xFFFF	-
	89	Entrada función usuario 18-C	UserInput18-C	0	0-0xFFFF	-
	90	Salida función usuario 18	User Output 18	0	-32767-32767	-

Detalles de Configuración de la Secuencia del Usuario

Código	Descripción
APP-02 User Seq En	Muestra los grupos de parámetros relacionados con una secuencia del usuario.
USS-01 User Seq Con	Ajuste la Marcha de Secuencia y Parada de Secuencia con el teclado. Los parámetros no se pueden ajustar durante una operación. Para ajustar los parámetros, la operación debe detenerse.
USS-02 User Loop Time	Ajuste el Tiempo de Ciclo de la secuencia del usuario. El tiempo de ciclo de la secuencia del usuario se puede ajustar a 0,01s/0,02s/0,05s/ 0,1s/0,5s/1s.
USS-11-28 Link User Out 1-18	Ajuste los parámetros para conectar los 18 Bloques de Función. Si el valor de entrada es 0x0000, no se puede usar un valor de salida. Para utilizar el valor de salida en el paso 1 para la referencia de frecuencia (Com Frecuencia), introduzca la dirección de comunicación (0x1101) del Com de Frecuencia Cmd como el parámetro del Sal Us Enl 1.

Código	Descripción
USF-01-90	Ajuste las funciones definidas por el usuario para los 18 bloques de función. Si el ajuste del bloque de función es inválido, la salida de la Salida Usuario@ es -1. Todas las salidas de la Salida del Usuario@ son sólo lectura, y se pueden utilizar con el salida de usuario enlace @ (Sal Us Enl@) del grupo US.

Estructura de Parámetros del Bloque de Funciones

Tipo	Descripción
UserFunc @*	Seleccione la función a realizar en el bloque de función.
UserInput @-A	Dirección de comunicación del primer parámetro de entrada de la función.
UserInput @-B	Dirección de comunicación del segundo parámetro de entrada de la función.
UserInput @-C	Dirección de comunicación del tercer parámetro de entrada de la función.
UserOutput @	Valor de salida (Sólo Lectura) luego de realizar el bloque de función.

*@ es el número de paso (1-18).

Características Básicas

Condición de Operación de la Función Usuario

Número	Tipo	Descripción
0	NOP	Sin operación.
1	ADD	Operación de suma, $(A+B)+C$ Si el parámetro C es 0x0000, será reconocido como 0.
2	SUB	Operación de resta, $(A-B)-C$ Si el parámetro C es 0x0000, será reconocido como 0.
3	ADDSUB	Operación compuesto de suma y resta, $(A+B)-C$ Si el parámetro C es 0x0000, será reconocido como 0.
4	MIN	Salida del valor más bajo de los valores de entrada, MIN (A, B, C). Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
5	MAX	Salida del valor más alto de los valores de entrada, MAX (A, B, C). Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
6	ABS	Salida del valor absoluto del parámetro A, $ A $. Esta operación no utiliza los parámetros B o C.
7	NEGATE	Salida del valor negativo del parámetro A, $-(A)$. Esta operación no utiliza los parámetros B o C.
8	REMAINDER	Operación de resto de A y B, $A \% B$ Esta operación no utiliza el parámetro C.
9	MPYDIV	Operación compuesta de multiplicación y división $(Ax B)/C$. Si el parámetro C es 0x0000, salida de operación de multiplicación de $(Ax B)$.
10	COMPARE-GT (mayor a)	Operación de comparación: si $(A>B)$ la salida es C; si $(A<=B)$ la salida es 0. Si se cumple la condición, el parámetro de salida es C. Si no se cumple la condición, la salida es 0 (Falso). Si el parámetro C es 0x0000 y si se cumple la condición, la salida es 1 (Verdadero).
11	COMPARE-GTEQ (mayor o igual a)	Operación de comparación; si $(A>=B)$ de salida es C; si $(A<B)$ la salida es 0. Si se cumple la condición, el parámetro de salida es C. Si no se cumple la condición, la salida es 0 (Falso). Si el parámetro C es 0x0000 y si se cumple la condición, la salida es 1 (Verdadero).
12	COMPARE-EQUAL	Operación de comparación, si $(A==B)$ entonces la salida es C. Para todos los demás valores de la salida es 0. Si se cumple la condición, el parámetro de salida es C si no se cumple la condición, la salida es 0 (Falso). Si el parámetro C es 0x0000 y si se cumple la condición, la salida es 1 (Verdadero).
13	COMPARE-NEQUAL	Operación de comparación, si $(A!=B)$, la salida es C. Para todos los demás valores de la salida es 0. Si se cumple la condición, el parámetro de salida es C. Si no se cumple la condición, la salida es 0 (Falso). Si el parámetro C es 0x0000 y si se cumple la condición, la salida es 1 (Verdadero).
14	TIMER	Agrega 1 cada vez que una secuencia del usuario completa un ciclo. A: Ciclo Máx, B: Marcha/Parada Temporizador, C: Seleccionar modo salida. Si la entrada de B es 1, el temporizador se para (la salida es 0). Si la entrada es 0, el temporizador se pone en marcha. Si la entrada de C es 1, la salida es el valor actual del temporizador.

Número	Tipo	Descripción
		Si la entrada de C es 0, la salida es 1 cuando el valor del temporizador supera el valor A(Máx). Si el parámetro C es 0x0000, C será reconocido como 0. El sobreflujo del temporizador inicializa el valor del temporizador a 0.
15	LIMIT	Establece un límite para el parámetro A. Si la entrada a A está entre B y C, la salida de la entrada es en A. Si la entrada de A es mayor que B, la salida es B. Si la entrada de A es menor que C, la salida es C. El parámetro B debe ser mayor que o igual que el parámetro C.
16	AND	Salida de operación AND, (A y B) y C. Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
17	OR	Salida de operación OR, (A B) C. Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
18	XOR	Salida de operación XOR, (A^B)^C. Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
19	AND/OR	Salida de operación AND/OR, (AyB) C. Si el parámetro C es 0x0000, opera solamente con A y B.
20	SWITCH	Salida de un valor después de seleccionar una de las dos entradas, (A) y después B o C. Si la entrada en A es 1, la salida será B. Si la entrada en A es 0, el parámetro de salida será C.
21	BITTEST	Prueba del bit B del parámetro A, BITTEST (A, B). Si el bit B de la entrada A es 1, la salida es 1. Si es 0, entonces la salida es 0. El valor de entrada de B debe ser entre 0-16. Si el valor es mayor a 16, se reconocerá como 16. Si la entrada en B es 0, la salida es siempre 0.
22	BITSET	Establece el bit B del parámetro A, BITSET (A, B). Salida del valor cambiado después de establecer el bit B para introducir en A. El valor de entrada de B debe ser entre 0-16. Si el valor es mayor a 16, se reconocerá como 16. Si la entrada en B es 0, la salida es siempre 0. Esta operación no utiliza el parámetro C.
23	BITCLEAR	Borra el bit B del parámetro A, BITCLEAR (A, B). Salida del valor cambiado después de borrar el bit B para introducir en A. El valor de entrada de B debe ser entre 0-16. Si el valor es mayor a 16, se reconocerá como 16. Si la entrada en B es 0, la salida es siempre 0. Esta operación no utiliza el parámetro C.
24	LOWPASS FILTER	Salida de la entrada en A medida que el filtro B gana constante de tiempo, B x US-02 (Tempo Ciclo US). En la fórmula anterior, establecer el tiempo cuando la salida del A alcanza el 63,3%. C representa el funcionamiento del filtro. Si es 0, se inicia la operación.
25	PI_CONTROL	Ganancia P, I= entrada parámetros A y B, luego salida como C. Condiciones para la salida PI_PROCESS: C=0: Const PI, C=1: PI_PROCESS-B>=PI_PROCESS-OUT>= 0, C=2: PI_PROCESS-B>=PI_PROCESS-OUT>=- (PI_PROCESS-B), Ganancia P=A/100, ganancia I= 1/(Tiempo Ciclo Bx), Si hay un error en la configuración de PI, la salida es -1.
26	PI_PROCESS	A es un error de entrada, B es un límite de salida, C es el valor de la salida Const PI. El intervalo de C es 0-32.767.

Características Básicas

Número	Tipo	Descripción
27	UPCOUNT	<p>Cuenta hacia arriba los pulsos y luego muestra el valor UPCOUNT (A, B, C). Después de recibir una entrada de disparo (A), las salidas se cuentan hacia arriba por las condiciones C. Si las entradas A y B es 1, no ponga en funcionamiento y visualización 0. Si la entrada de B es 0, opera.</p> <p>Si el parámetro C es 0, cuenta hacia arriba cuando la entrada en A cambia de 0 a 1. Si el parámetro C es 1, cuenta hacia arriba cuando la entrada en A se cambia de 1 a 0. Si el parámetro C es 2, cuenta hacia arriba siempre que la entrada en A cambia.</p> <p>Rango de salida: 0-32767.</p>
28	DOWNCOUNT	<p>Cuenta hacia abajo los pulsos de salida y luego muestra el valor DOWNCOUNT (A, B, C). Después de recibir una entrada de disparo (A), las salidas se cuentan hacia abajo por las condiciones C. Si la entrada B es 1, no opera y muestra el valor inicial de C. Si la entrada B es 0, opera.</p> <p>Cuenta hacia abajo cuando el parámetro cambia de 0 a 1.</p>

Nota

El bloque de proceso PI (Bloque PI_PROCESS bloque) debe utilizarse después del bloque de control PI (Bloque PI_CONTROL) para la correcta operación del control PI. La operación de control OI no puede realizarse si hay otro bloque entre los dos bloques, o si los bloques se colocan en un orden incorrecto.

⚠ Precaución

Las características de la secuencia del usuario sólo funcionan con la versión de código 1.00, IO S/W versión 0.11, y el teclado S/W versión 1.07 o versiones superiores.

4.24. Operación Modo Fuego

Esta función se utiliza para permitir que el variador ignore algunas fallas menores en situaciones de emergencia, tales como fuegos, y proporcione un funcionamiento continuo a las bombas contra incendios.

Cuando está activado, el modo fuego obliga al variador a ignorar todos los disparos por fallas menores y repetir un Reinicio y Rearranque para disparos por fallas mayores, sin importar el límite de recuento de reinicio. El tiempo de retardo de reintento fijado en PRT-10 (Retardo Reintento) se mantiene aún cuando el variador realiza un Reinicio y Rearranque.

Configuración de Parámetros del Modo Fuego

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	80	Selección Modo Fuego	FireModeSel	1	Modo Fuego	0-2	-
	81	Frecuencia Modo Fuego	FireModeFreq	0-60		0-60	
	82	Dirección marcha Modo Fuego	FireModeDir	0-1		0-1	
	83	Contador operación Modo Fuego	FireModeCnt	No configurable		-	-
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	51	Modo Fuego	0-54	-

El variador funciona en modo de fuego cuando ADV-80 (Sel Modo Fuego) se ajusta a 2 (Modo Fuego), y el borne multifunción (IN-65-71.) configurado para el Modo Fuego (51: Modo Fuego) está encendido. El contador de Modo Fuego se incrementa en 1 en ADV-83 (Contador Modo Fuego) cada vez que se ejecuta una operación de Modo Fuego.

Precaución

La operación en Modo Fuego puede provocar un mal funcionamiento del variador. Tenga en cuenta que la operación Modo Fuego anula la garantía del producto -el variador está cubierto por la garantía del producto sólo cuando el valor del contador de modo de fuego es '0'.

Características Básicas

Detalles de Configuración de Función del Modo Fuego

Código	Descripción	Detalles						
ADV-81 FireModeFreq	Referencia de frecuencia modo fuego	La frecuencia establecida en ADV-81 (Frecuencia modo fuego) se utiliza para la operación del variador en modo de fuego. La Frecuencia modo fuego tiene prioridad sobre la Frecuencia de impulsos (Jog), Frecuencias secuenciales, y Frecuencia de entrada del teclado.						
DRV-03 AccTime/ DRV-04 DecTime	Tiempos de Acel/Decel modo fuego	Cuando la operación Modo fuego está activada, el variador acelera durante el tiempo establecido en DRV-03 (Tiempo Acel), y luego decelera en base al tiempo de deceleración configurado en DRV-04 (Tiempo Decel). Se detiene cuando la entrada del borne Px se apaga (Operación modo fuego se apaga).						
PRT-10 Retry Delay	Proceso disparo por fallas	<p>Algunos disparos por fallas se ignoran durante la Operación modo de fuego. Se guarda la historia de disparo por fallas, pero las salidas de disparos se desactivan incluso cuando se configuran en los bornes de salida multifunción.</p> <table border="1"> <tr> <td>Disparos por fallas ignorados en el Modo fuego</td> </tr> <tr> <td>BX, Disparo Externo, Disparo por Baja Tensión, Disparo por Sobrecalentamiento del Variador, Sobrecarga del Variador, Sobrecarga, Termoeléctrico, Disparo por Fase abierta Salida/Entrada, Sobrecarga Motor, Ventilador, Disparo por Falta de Motor, y otros disparos por fallas menores.</td> </tr> </table> <p>Para los siguientes disparos por fallas, el variador realiza un Reinicio y Rearranque hasta que se liberan las condiciones de disparo. El tiempo de retardo de reintento ajustado en PR.10 (Retardo d Reintento) se aplica mientras que el variado realiza un Reinicio y Rearranque.</p> <table border="1"> <tr> <td>Disparos por fallas que fuerzan un Reinicio y Rearranque en el Modo fuego</td> </tr> <tr> <td>Disparo por Sobretensión, Sobrecorriente1 (SC1), Falla de Tierra.</td> </tr> </table> <p>El variador deja de operar cuando se presentan las siguientes disparos por fallas:</p> <table border="1"> <tr> <td>Disparos por fallas que paran la operación del variador en el Modo fuego</td> </tr> <tr> <td>Diag H/W, Sobrecorriente 2 (Corto)</td> </tr> </table>	Disparos por fallas ignorados en el Modo fuego	BX, Disparo Externo, Disparo por Baja Tensión, Disparo por Sobrecalentamiento del Variador, Sobrecarga del Variador, Sobrecarga, Termoeléctrico, Disparo por Fase abierta Salida/Entrada, Sobrecarga Motor, Ventilador, Disparo por Falta de Motor, y otros disparos por fallas menores.	Disparos por fallas que fuerzan un Reinicio y Rearranque en el Modo fuego	Disparo por Sobretensión, Sobrecorriente1 (SC1), Falla de Tierra.	Disparos por fallas que paran la operación del variador en el Modo fuego	Diag H/W, Sobrecorriente 2 (Corto)
Disparos por fallas ignorados en el Modo fuego								
BX, Disparo Externo, Disparo por Baja Tensión, Disparo por Sobrecalentamiento del Variador, Sobrecarga del Variador, Sobrecarga, Termoeléctrico, Disparo por Fase abierta Salida/Entrada, Sobrecarga Motor, Ventilador, Disparo por Falta de Motor, y otros disparos por fallas menores.								
Disparos por fallas que fuerzan un Reinicio y Rearranque en el Modo fuego								
Disparo por Sobretensión, Sobrecorriente1 (SC1), Falla de Tierra.								
Disparos por fallas que paran la operación del variador en el Modo fuego								
Diag H/W, Sobrecorriente 2 (Corto)								

5. Características Avanzadas

En este capítulo se describen las funciones avanzadas del variador S100. Consulte la página de referencia en la tabla para ver acceder a una descripción detallada de cada una de las funciones avanzadas.

Tarea Avanzada	Descripción	Ref.
Operación de frecuencia auxiliar	Usa las frecuencias de alimentación y auxiliares en las fórmulas predefinidas para crear diferentes condiciones de funcionamiento. La operación de frecuencia auxiliar es ideal para operación de Draw * ya que esta característica permite el ajuste fino de las velocidades de operación.	<u>p. 127</u>
Operación por impulsos (jog)	La operación por impulsos (jog) es una especie de operación manual. El variador trabaja con un conjunto de ajustes de parámetros predefinidos para el funcionamiento Jog, cuando se pulsa el botón de comando Jog.	<u>p. 131</u>
Operación subir-bajar	Utiliza las señales de salida del interruptor de valor límite superior e inferior (es decir, las señales de un medidor de flujo) como comandos de Acel/Decel de los motores.	<u>p. 134</u>
Operación trifilar	Operación de 3 hilos se utiliza para enganchar una señal de entrada. Esta configuración se utiliza para operar el variador mediante un pulsador.	<u>p. 136</u>
Modo operación segura	Esta característica de seguridad permite el funcionamiento del variador sólo después de que se introduce una señal al borne multifunción designado para el modo de operación de la seguridad. Esta función es útil cuando se necesita un cuidado especial en el manejo del variador, utilizando los bornes de usos múltiples.	<u>p. 137</u>
Operación de Dwell	Utilice esta función para las cargas de tipo de elevación, tales como ascensores, cuando el par debe ser mantenido mientras que los frenos son aplicados o liberados.	<u>p. 138</u>
Compensación de deslizamiento	Esta característica asegura que el motor gira a una velocidad constante, mediante la compensación de deslizamiento del motor como carga aumenta.	<u>p. 140</u>
Control PID	Control PID proporciona un control automatizado constante de flujo, la presión y la temperatura mediante el ajuste de la frecuencia de salida del variador.	<u>p. 142</u>
Sintonización automática	Se utiliza para medir automáticamente los parámetros de control del motor para optimizar el rendimiento del modo de control del variador.	<u>p. 150</u>
Control vectorial Sensorless	Un modo eficiente para el control de flujo magnético y el par del motor sin sensores especiales. La eficiencia se logra a través de las características de un alto par a baja corriente, en comparación con el modo de control V/F.	<u>p. 154</u>
Operación de acumulación de energía	Se utiliza para mantener la tensión del circuito intermedio para el mayor tiempo posible mediante el control de la frecuencia de salida del variador durante las interrupciones de energía, por lo tanto retrasar un disparo por fallas de baja tensión.	<u>p. 161</u>
Operación ahorro de energía	Se utiliza para ahorrar energía mediante la reducción de la tensión suministrada a los motores durante condiciones de baja carga y sin carga.	<u>p. 164</u>
Operación de búsqueda de velocidad	Se utiliza para evitar disparos de falla cuando se activa tensión de salida al variador, mientras el motor está en ralenti o en giro libre.	<u>p.168</u>
Operación de reinicio automático	Configuración de reinicio automático se utiliza para reiniciar automáticamente el variador cuando se libera una condición de disparo, después de que el variador dejó de funcionar debido a la activación de dispositivos de protección (disparo por fallas).	<u>p.171</u>

Características Avanzadas

Tarea Avanzada	Descripción	Ref.
Operación motor secundario	Se utiliza para cambiar el funcionamiento del equipo mediante la conexión de dos motores para un variador. Configurar y operar el segundo motor usando el terminal de entrada definido para la operación del segundo motor.	<u>p. 175</u>
Operación cambio fuente alimentación comercial	Se utiliza para cambiar la fuente de alimentación al motor de la salida Invertir a una fuente de alimentación comercial, o viceversa.	<u>p. 177</u>
Control ventilador de enfriamiento	Se utiliza para controlar el ventilador de refrigeración del convertidor.	<u>p. 178</u>
Ajustes del temporizador	Establecer el valor del temporizador y controlar el encendido / apagado estado de la salida multifunción y el relé.	<u>p. 188</u>
Control de frenado	Se utiliza para controlar el encendido / apagado funcionamiento del sistema de frenado electrónico de la carga.	<u>p. 189</u>
Control On/Off salida multifunción	Permite establecer los valores estándar y encender / apagar los relés de salida o terminales de salida multifunción de acuerdo con el valor de entrada analógica.	<u>p. 191</u>
Prevención de regeneración para operación de prensa	Se usa durante una operación de prensa para evitar la regeneración del motor, aumentando la velocidad de funcionamiento del motor.	<u>p. 192</u>

* La Operación Draw es un control de tensión lazo abierto. Esta característica permite una tensión constante que se aplica al material que se extrae mediante un dispositivo accionado por motor, mediante el ajuste de la velocidad del motor usando frecuencias de operación que son proporcionales a una relación de la referencia de frecuencia principal.

5.1. Operación con Referencias Auxiliares

Las referencias de frecuencia se pueden configurar con varias condiciones calculadas que usan las referencias de frecuencias principales y auxiliares simultáneamente. La principal referencia de frecuencia se utiliza como frecuencia de operación, mientras que las referencias auxiliares se utilizan para modificar y ajustar la referencia principal.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	Freq	Fuente de referencia de frecuencia	Freq Ref Src	0	Teclado-1	0-12	-
BAS	01	Fuente de referencia de frecuencia auxiliar	Aux Ref Src	1	V1	0-4	-
	02	Tipo de cálculo de referencia de frecuencia auxiliar	Aux Calc Typ	0	M+(G*A)	0-7	-
	03	Ganancia de referencia de frecuencia auxiliar	Aux Ref Gain	0,0		-200,0-200,0	%
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define	40	dis Aux Ref	0-54	-

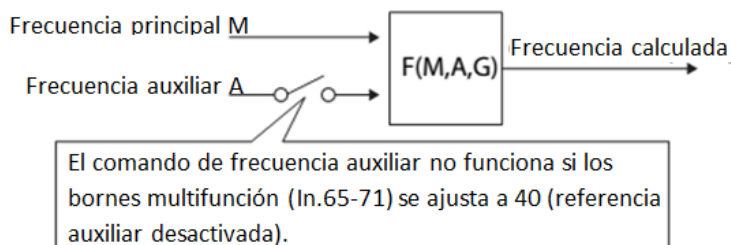
La tabla anterior enumera las condiciones calculadas disponibles para las referencias de frecuencias principales y auxiliares. Consulte la tabla para ver cómo se aplican los cálculos a un ejemplo en el que el código de frecuencia se ha establecido en 0 (Teclado-1), y el variador está operando a una frecuencia de referencia principal del 30,00Hz. Las señales en -10 - +10V se reciben en el borne V1, con la ganancia de referencia establecida en 5%. En este ejemplo, la referencia de frecuencia resultante se ajusta dentro del rango de 27,00 -33,00Hz [Los códigos In.01-16 debe ajustarse a los valores por defecto, e IN-06 (V1 Polaridad), en 1 (Bipolar)].

Detalles de Configuración de Referencias Auxiliares

Código	Descripción		
BAS-01 Aux Ref Src	Permite seleccionar el tipo de entrada que se utilizará como referencia de frecuencia auxiliar.		
	Configuración	Función	
	0	Ninguno	Sin referencia de frecuencia auxiliar.
	1	V1	Selecciona el borne V1 (tensión) de la bornera como fuente de la referencia de frecuencia auxiliar.
	3	V2	Selecciona el borne V2 (tensión) de la bornera como fuente de la referencia de frecuencia auxiliar. (SW2 debe ajustarse en "Tensión").
	4	I2	Selecciona el borne I2 (corriente) de la bornera como fuente de la referencia de frecuencia auxiliar (SW2 debe ajustarse en "corriente").
	5	Pulso	Selecciona el borne TI (pulso) de la bornera como fuente de la referencia de frecuencia auxiliar

Características Avanzadas

Código	Descripción																		
BAS-02 Aux Calc Type	<p>La relación de reflejo de la velocidad principal puede definirse mediante cuatro operaciones después de definir la magnitud de la velocidad auxiliar como ganancia BAS-03 (Gan Ref Aux). Tenga en cuenta que los elemento 4-7 a continuación pueden resultar en referencias más (+) o menos (-) (operación en avance o retroceso), incluso cuando se utilizan las entradas analógicas unipolares.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Fórmula para referencia de frecuencia</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>$M+(G*A)$ Referencia principal + (BAS-03xbA.01xIn.01)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>$M*(G*A)$ $x(\text{BAS-03xbA.01})$</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>$M/(G*A)$ Referencia principal/ (BAS-03xbA.01)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>$M+\{M*(G*A)\}$ Referencia principal+ {Referencia principal x(BAS-03xbA.01)}</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>$M+G*2*(A-50)$ Referencia principal+ BAS-03x2x(BAS-01-50)x In.01</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>$M*\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principalx { BAS-03x2x(BAS-01-50)}</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>$M/\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principal/ { BAS-03x2x(BAS-01-50)}</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>$M+M*G*2*(A-50)$ Referencia principal+Referencia principal x BAS-03x2x(BAS-01-50)</td> </tr> </tbody> </table> <p>M: Referencia de frecuencia principal (Hz o rpm) G: Ganancia referencia auxiliar (%) A: Referencia de frecuencia auxiliar (Hz o rpm) o ganancia (%)</p>	Configuración	Fórmula para referencia de frecuencia	0	$M+(G*A)$ Referencia principal + (BAS-03xbA.01xIn.01)	1	$M*(G*A)$ $x(\text{BAS-03xbA.01})$	2	$M/(G*A)$ Referencia principal/ (BAS-03xbA.01)	3	$M+\{M*(G*A)\}$ Referencia principal+ {Referencia principal x(BAS-03xbA.01)}	4	$M+G*2*(A-50)$ Referencia principal+ BAS-03x2x(BAS-01-50)x In.01	5	$M*\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principalx { BAS-03x2x(BAS-01-50)}	6	$M/\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principal/ { BAS-03x2x(BAS-01-50)}	7	$M+M*G*2*(A-50)$ Referencia principal+Referencia principal x BAS-03x2x(BAS-01-50)
Configuración	Fórmula para referencia de frecuencia																		
0	$M+(G*A)$ Referencia principal + (BAS-03xbA.01xIn.01)																		
1	$M*(G*A)$ $x(\text{BAS-03xbA.01})$																		
2	$M/(G*A)$ Referencia principal/ (BAS-03xbA.01)																		
3	$M+\{M*(G*A)\}$ Referencia principal+ {Referencia principal x(BAS-03xbA.01)}																		
4	$M+G*2*(A-50)$ Referencia principal+ BAS-03x2x(BAS-01-50)x In.01																		
5	$M*\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principalx { BAS-03x2x(BAS-01-50)}																		
6	$M/\{G*2*(A-50)\}$ Referencia principal/ { BAS-03x2x(BAS-01-50)}																		
7	$M+M*G*2*(A-50)$ Referencia principal+Referencia principal x BAS-03x2x(BAS-01-50)																		
BAS-03 Aux Ref Gain	Ajusta la magnitud de la entrada (BAS-01 Señal Ref Aux) definida como frecuencia auxiliar.																		
IN-65-71 Px Define	Si el borne de entrada multifunción está definido como 40 (Ref Aux Dis=, el comando de referencia auxiliar no está activo; sólo está efectivo el comando de referencia principal.																		



Operación de Referencia Auxiliar Ej #1

Frecuencia por Teclado como Frecuencia Principal y Tensión Analógica V1 como Frecuencia Auxiliar

- Ajuste de la frecuencia principal: Teclado (frecuencia definida en 30Hz).
- Ajuste de la frecuencia máxima (DRV-20): 400Hz.
- Ajuste de la frecuencia auxiliar (BAS-01): V1 [Expresa la frecuencia auxiliar en [Hz] o un porcentaje [%] de acuerdo con la condición de cálculo].
- Ajuste de la ganancia de frecuencia auxiliar (BAS-03): 50%.
- In.01-32: valor por defecto.

Ejemplo: si se aplican 6V de entrada en V1, la frecuencia correspondiente a 10V es 60Hz, de modo tal que la frecuencia auxiliar A en la siguiente tabla es 36Hz ($=60[\text{Hz}] \times (6[\text{V}]/10[\text{V}])$) o 60% ($=100[\%] \times (6[\text{V}]/10[\text{V}])$), según la condición.

Tipo de Ajuste*		Cálculo de la Frecuencia de Comando Final*
0	$M[\text{Hz}] + (G[\%] * A[\text{Hz}])$	$30\text{Hz}(M) + (50\%(G) \times 36\text{Hz}(A)) = 48\text{Hz}$
1	$M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) \times (50\%(G) \times 60\%(A)) = 9\text{Hz}$
2	$M[\text{Hz}] / (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) / (50\%(G) \times 60\%(A)) = 100\text{Hz}$
3	$M[\text{Hz}] + \{ M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%]) \}$	$30\text{Hz}(M) + \{ 30[\text{Hz}] \times (50\%(G) \times 60\%(A)) \} = 39\text{Hz}$
4	$M[\text{Hz}] + G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%]) [\text{Hz}]$	$30\text{Hz}(M) + 50\%(G) \times 2 \times (60\%(A) - 50\%) \times 60\text{Hz} = 36\text{Hz}$
5	$M[\text{Hz}] * \{ G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%]) \}$	$30\text{Hz}(M) \times \{ 50\%(G) \times 2 \times (60\%(A) - 50\%) \} = 3\text{Hz}$
6	$M[\text{Hz}] / \{ G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%]) \}$	$30\text{Hz}(M) / \{ 50\%(G) \times 2 \times (60\% - 50\%) \} = 300\text{Hz}$
7	$M[\text{Hz}] + M[\text{Hz}] * G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])$	$30\text{Hz}(M) + 30\text{Hz}(M) \times 50\%(G) \times 2 \times (60\%(A) - 50\%) = 33\text{Hz}$

*M: referencia de frecuencia principal (Hz o rpm) / G: ganancia de frecuencia auxiliar (%) / A: referencia de frecuencia auxiliar (Hz o rpm) o ganancia (%).

**Si la frecuencia definida se convierte a rpm, se convierte a rpm en lugar de Hz.

Operación de Referencia Auxiliar Ej #2

Frecuencia por Teclado como Frecuencia Principal y Tensión Analógica I1 como Frecuencia Auxiliar

- Ajuste de la frecuencia principal: Teclado (frecuencia definida en 30Hz).
- Ajuste de la frecuencia máxima (dr.20): 400Hz.
- Ajuste de la frecuencia auxiliar (bA.01): I2 [Expresa la frecuencia auxiliar en [Hz] o un porcentaje [%] de acuerdo con la condición de cálculo].
- Ajuste de la ganancia de frecuencia auxiliar (bA.03): 50%.
- In.01-32: valor por defecto.

Ejemplo: Si se aplican 10,4mA de entrada en I2, la frecuencia para 20mA es 60Hz, de modo que la velocidad auxiliar A en la tabla es 24Hz ($=60[\text{Hz}] \times \{ (10,4[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) / (20[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) \}$) o 40% ($=100[\%] \times \{ (10,4[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) / (20[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) \}$).

Características Avanzadas

Tipo de Ajuste*		Cálculo de la Frecuencia de Comando Final*
0	$M[\text{Hz}] + (G[\%] * A[\text{Hz}])$	$30\text{Hz}(M) + (50\%(G) \times 24\text{Hz}(A)) = 42\text{Hz}$
1	$M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) \times (50\%(G) \times 40\%(A)) = 6\text{Hz}$
2	$M[\text{Hz}] / (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) / (50\%(G) \times 40\%(A)) = 150\text{Hz}$
3	$M[\text{Hz}] + \{M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) + \{30[\text{Hz}] \times (50\%(G) \times 40\%(A))\} = 36\text{Hz}$
4	$M[\text{Hz}] + G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])[\text{Hz}]$	$30\text{Hz}(M) + 50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%) \times 60\text{Hz} = 24\text{Hz}$
5	$M[\text{Hz}] * \{G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) \times \{50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%)\} = -3\text{Hz(Reversa)}$
6	$M[\text{Hz}] / \{G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) / \{50\%(G) \times 2 \times (60\% - 40\%)\} = -300\text{Hz(Reversa)}$
7	$M[\text{Hz}] + M[\text{Hz}] * G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])$	$30\text{Hz}(M) + 30\text{Hz}(M) \times 50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%) = 27\text{Hz}$

*M: referencia de frecuencia principal (Hz o rpm) / G: ganancia de frecuencia auxiliar (%) / A: referencia de frecuencia auxiliar (Hz o rpm) o ganancia (%).

**Si la frecuencia definida se convierte a rpm, se convierte a rpm en lugar de Hz.

Operación de Referencia Auxiliar Ej #3

V1 como Frecuencia Principal e I2 como Frecuencia Auxiliar

- Ajuste de la frecuencia principal: V1 (comando de frecuencia ajustado a 5V y definido en 30Hz).
- Ajuste de la frecuencia máxima (DRV-20): 400Hz.
- Ajuste de la frecuencia auxiliar (BAS-01): I2 [Expresa la frecuencia auxiliar en [Hz] o un porcentaje [%] de acuerdo con la condición de cálculo].
- Ajuste de la ganancia de frecuencia auxiliar (BAS-03): 50%.
- IN-01-32: valor por defecto.

Ejemplo: Si se aplican 10,4mA de entrada en I2, la frecuencia para 20mA es 60Hz, de modo que la velocidad auxiliar A en la tabla es $24\text{Hz} = 60[\text{Hz}] \times \{(10,4[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) / (20[\text{mA}] - 4[\text{mA}])\}$ o $40\% = 100[\%] \times \{(10,4[\text{mA}] - 4[\text{mA}]) / (20[\text{mA}] - 4[\text{mA}])\}$.

Tipo de Ajuste*		Cálculo de la Frecuencia de Comando Final*
0	$M[\text{Hz}] + (G[\%] * A[\text{Hz}])$	$30\text{Hz}(M) + (50\%(G) \times 24\text{Hz}(A)) = 42\text{Hz}$
1	$M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) \times (50\%(G) \times 40\%(A)) = 6\text{Hz}$
2	$M[\text{Hz}] / (G[\%] * A[\%])$	$30\text{Hz}(M) / (50\%(G) \times 40\%(A)) = 150\text{Hz}$
3	$M[\text{Hz}] + \{M[\text{Hz}] * (G[\%] * A[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) + \{30[\text{Hz}] \times (50\%(G) \times 40\%(A))\} = 36\text{Hz}$
4	$M[\text{Hz}] + G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])[\text{Hz}]$	$30\text{Hz}(M) + 50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%) \times 60\text{Hz} = 24\text{Hz}$
5	$M[\text{Hz}] * \{G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) \times \{50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%)\} = -3\text{Hz(Reversa)}$
6	$M[\text{Hz}] / \{G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])\}$	$30\text{Hz}(M) / \{50\%(G) \times 2 \times (60\% - 40\%)\} = -300\text{Hz(Reversa)}$
7	$M[\text{Hz}] + M[\text{Hz}] * G[\%] * 2 * (A[\%] - 50[\%])$	$30\text{Hz}(M) + 30\text{Hz}(M) \times 50\%(G) \times 2 \times (40\%(A) - 50\%) = 27\text{Hz}$

*M: referencia de frecuencia principal (Hz o rpm) / G: ganancia de frecuencia auxiliar (%) / A: referencia de frecuencia auxiliar (Hz o rpm) o ganancia (%).

**Si la frecuencia definida se convierte a rpm, se convierte a rpm en lugar de Hz.

Nota

Si la frecuencia máxima es elevada podría producirse un error de frecuencia de salida debido a la variación de la entrada analógica y errores de cálculo.

5.2. Operación JOG (Impulsos)

La operación Jog permite un control temporario del variador. El comando de operación JOG puede ingresarse usando los bornes multifunción o la tecla [ESC] en el teclado.

La operación Jog es la operación con segunda prioridad más alta, luego de una operación de Dwell. Si se solicita una operación Jog cuando se encuentran operando los modos de operación secuencial, subir/bajar o trifilar, la operación Jog anula todos los otros modos de operación.

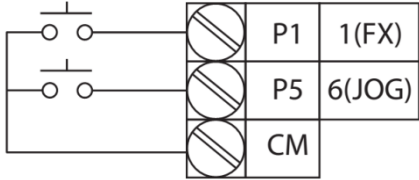
5.2.1. Operación Jog 1- Impulsos en Avance Mediante Bornera Multifunción

La operación Jog está disponible en dirección de avance o retroceso utilizando las entradas del teclado o del borne multifunción. La siguiente tabla muestra el ajuste de parámetros para una operación Jog utilizando las entradas de terminal multifunción.

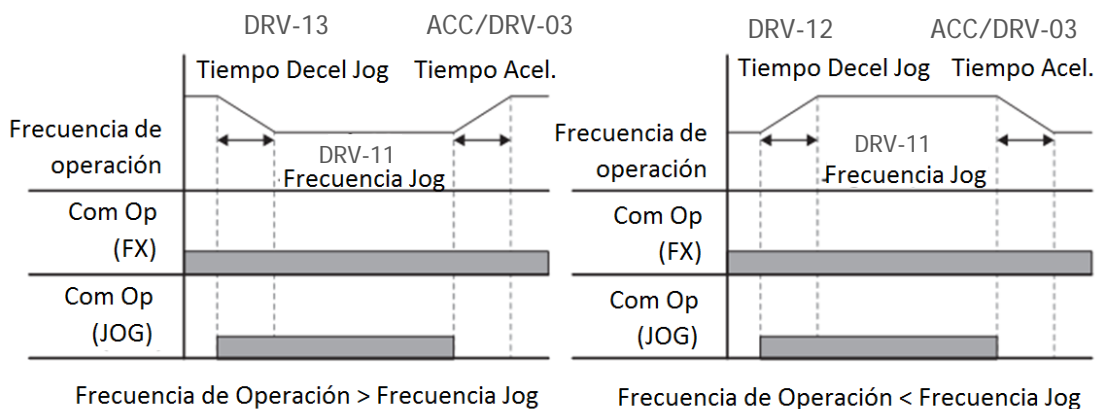
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	11	Frecuencia JOG (impulsos)	JOG Frequency	10,00		0,50-Frecuencia máxima	Hz
	12	Tiempo aceleración operación Jog	JOG Acc Time	20,00		0,00-600,00	seg
	13	Tiempo deceleración operación Jog	JOG Dec Time	30,00		0,00-600,00	seg
IN	65-71	Configuración Borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	6	JOG	-	-

Características Avanzadas

Detalles de Descripción de Impulsos en Avance

Código	Descripción
IN-65 -71 Px Define	<p>Seleccione la frecuencia de Jog entre P1-P7 y luego seleccione 6.Jog de IN-65-71.</p>  <p>[Ajustes de bornes para la operación Jog]</p>
DRV-11 JOG Frequency	Define la frecuencia de operación.
DRV-12 JOG Acc Time	Define la velocidad de aceleración.
DRV-13 JOG Dec Time	Define la velocidad de deceleración.

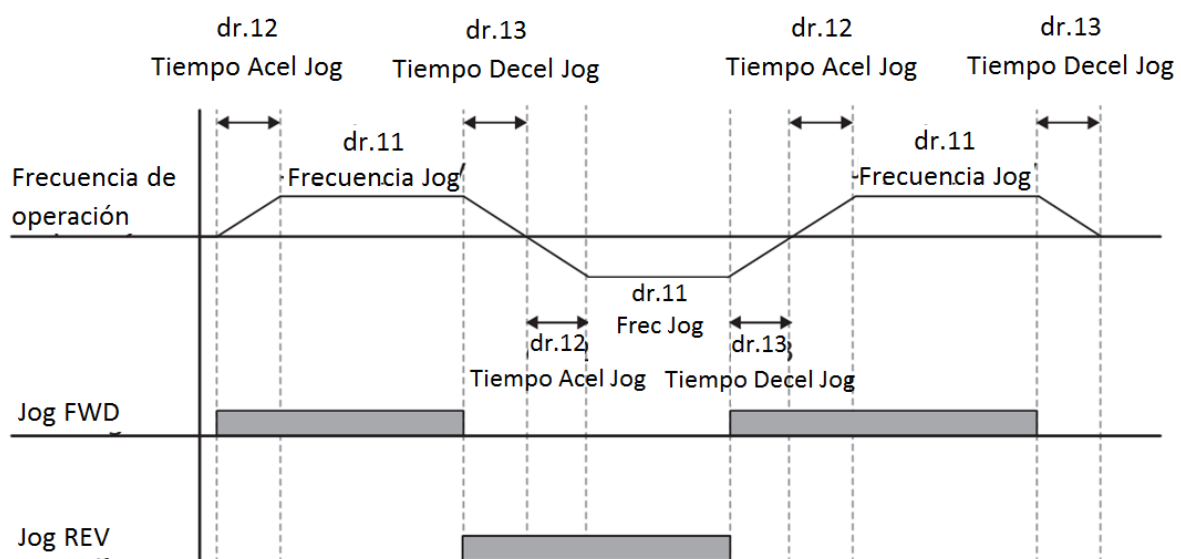
Si se introduce una señal en el borne Jog mientras el comando de operación FX está activado, la frecuencia de operación cambia a la frecuencia jog y la misma comienza.



5.2.2. Operación Jog 2- Impulsos en Fwd/Rev Mediante Bornera Multifunción

Para la operación Jog 1 se debe introducir un comando para iniciar la operación, pero al usar la operación Jog 2, el borne definido para una operación de avance/retroceso también comienza a operar. Las prioridades de la frecuencia, el tiempo de aceleración/deceleración y la entrada de la bornera durante el funcionamiento en relación con otros modos de funcionamiento (Dwell, trifilar, subir/baja, etc.) son idénticas a la operación Jog 1. Si se introduce un comando de operación diferente durante una operación Jog, se ignora y la operación mantiene la frecuencia Jog.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	11	Frecuencia JOG (impulsos)	JOG Frequency	10,00	0,50-Frecuencia máxima	Hz
	12	Tiempo aceleración operación Jog	JOG Acc Time	20,00	0,00-600,00	seg
	13	Tiempo deceleración operación Jog	JOG Dec Time	30,00	0,00-600,00	seg
IN	65-71	Configuración Borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	46	JOG Avance	-
				46	JOG Retroceso	



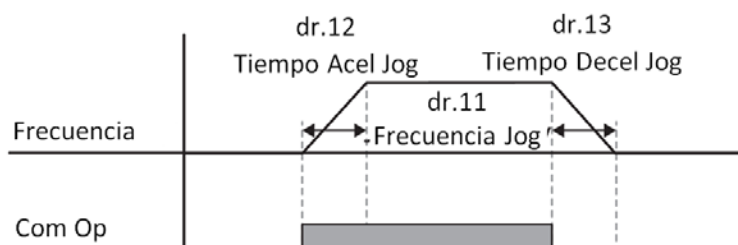
Características Avanzadas

5.2.3. Operación Jog Mediante el Teclado

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	90	Funciones tecla [ESC]	-	1	Tecla JOG	-	-
	06	Fuente de comando	Cmd Source*	0	Teclado	-	-

*Se muestra cuando se selecciona DRV-06 en el teclado LCD.

Defina el código DRV-90 en 1 (Tecla JOG) y el código dvr del grupo DRV en 0 (Teclado). Cuando se pulsa la tecla [ESC], titila la luz del display SET y la operación por Jog está disponible. Pulsando la tecla [RUN], se inicia la operación y el variador acelera o decelera a la frecuencia Jog definida. AL liberar la tecla [RUN] se detiene la operación Jog. El tiempo de Acel/Decel hasta la frecuencia de operación por Jog se define en DRV-12 y DRV-13.

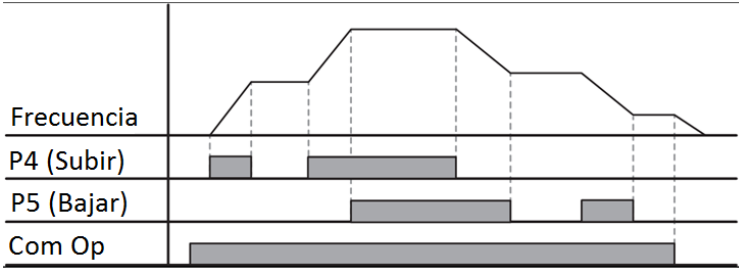
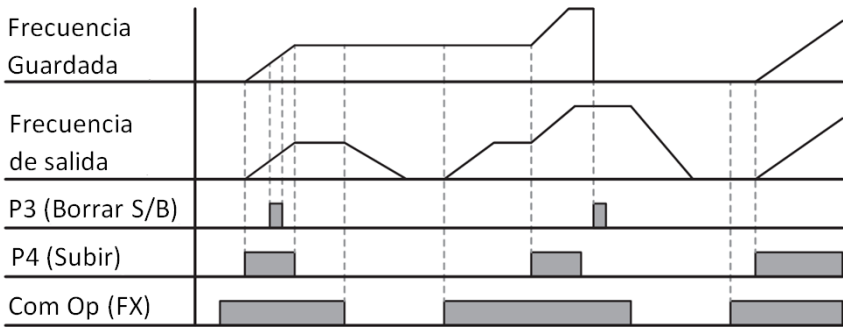


5.3. Operación Subir/Bajar (U/D)

Se puede controlar la Acel/Decel utilizándola bornera multifunción. Puede utilizarse para un sistema que emplea las señales de salida del interruptor de límite superior/inferior de un medidor de flujo, etc. como comando de Acel/Decel del motor.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	65	Guardar frecuencia de operación S/B	U/D Save Mode	1	Sí	0-1	-
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	17	Subir	-	-
				18	Bajar		
				20	Borrar S/B		

Detalles de Configuración de la Operación Subir/Bajar

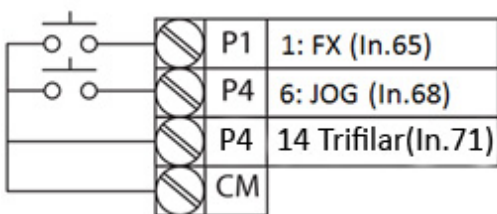
Código	Descripción
IN-65 -71 Px Define	<p>Define la función correspondiente del borne en 17 (Subir) o 18 (Bajar), respectivamente. La aceleración se produce con la señal Subir durante la operación. Cuando se desactiva, la aceleración se detiene y se produce la operación a velocidad constante.</p> <p>La deceleración se produce con la señal Bajar. La deceleración se detiene y se produce la operación a velocidad constante si se dan ambas señales Subir y Bajar simultáneamente.</p>  <p>The diagram shows a frequency profile with acceleration, constant speed, and deceleration phases. Below it, control signals are shown: P4 (Subir) pulses during acceleration; P5 (Bajar) pulses during deceleration; and Com Op is active during the constant speed phase.</p>
ADV-65 U/D Save Mode	<p>Durante una operación a velocidad constante, la frecuencia de operación de guarda automáticamente en las siguientes situaciones: el comando de operación (borne FX o RX) está desactivado, se produce un disparo, o no hay alimentación.</p> <p>Si el comando de operación se activa, o cuando el variador recibe alimentación o vuelve al estado normal tras un disparo, la operación está disponible en la frecuencia guardada. Si se requiere suprimir la frecuencia guardada se debe utilizar la bornera multifunción. Defina uno de los bornes multifunción en 20 (Borrar S/B) y aplique las señales de parada u operación durante la velocidad constante. La frecuencia que se guardó y la operación Subir/Bajar se suprimen.</p>  <p>The diagram shows a saved frequency that remains constant during operation. The output frequency follows the saved frequency but includes acceleration and deceleration ramps. Control signals include P3 (Borrar S/B) pulses during acceleration and deceleration, P4 (Subir) pulses during acceleration, and Com Op (FX) pulses during the constant speed phase.</p>

5.4. Operación Trifilar

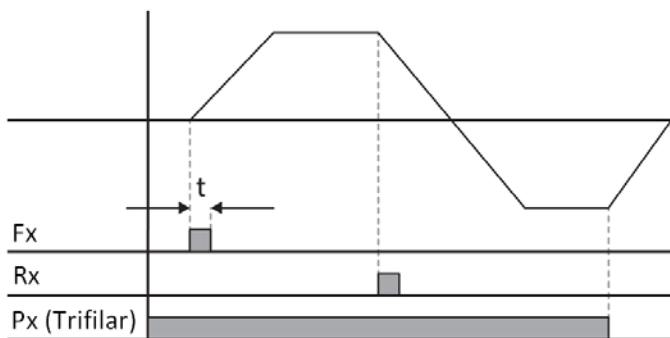
En esta función se guardan (enclavan) las entradas de señales (las señales permanecen activas luego de soltar el botón) y se utilizan cuando se opera el variador con un botón pulsador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	06	Fuente de comando	Cmd Source	1	Fx/Rx1	-	-
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	14	Trifilar	0-54	-

Se puede tener el siguiente circuito de secuencia de configuración simple. Para que se produzca el movimiento, el tiempo de entrada mínimo (t) del borne de entrada debe ser superior a 1mseg, y la operación se detiene si se aplican los comandos de operación en avance y en retroceso en forma simultánea.



[Conexiones de bornes para operación trifilar]



[Operación trifilar]

5.5. Modo de Operación Segura

Cuando los bornes multifunción están configurados para operar en modo seguro, los comandos de operación sólo se pueden introducir en el modo de operación Seguro. Este modo se utiliza para controlar de forma segura y cuidadosa el variador a través de los bornes multifunción.

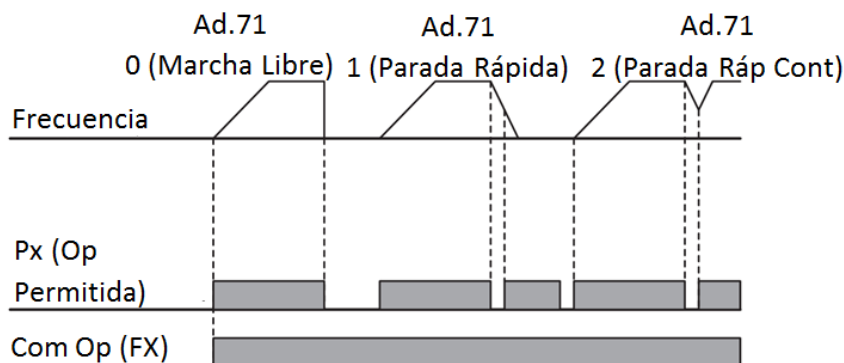
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	70	Selección de operación segura	Run En Mode	0	Dependiente de la Entrada Dig	-	-
	71	Modo parada operación segura	Run Dis Stop	1	Marcha Libre	0-2	-
	72	Tiempo deceleración de operación segura	Q-Stop Time	5,0		0,0-600,0	seg
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	13	Operación Permitida	-	-

Detalles de Configuración de Referencias Auxiliares

Código	Descripción		
IN-6-69 Px Define	Desde los bornes multifunción, seleccione un borne en el modo de operación segura y ajústelo a 13 (Operación disponible).		
ADV-70 Run En Mode	Configuración		Función
	0	Siempre activo	Activa el modo de operación segura.
	1	Dependiente de la Entrada Dig	Reconoce el comando de operación desde un borne de entrada multifunción.
ADV-71 Run Dis Stop	Define los movimientos del variador cuando el borne de entrada multifunción establecido para el modo de operación segura está desactivado (Off).		
	Configuración		Función
	1	Marcha Libre	Bloquea la salida del variador cuando el borne multifunción está desactivado.
	2	Parada Rápida	Tiempo de deceleración (Tmpto ParoRáp) usado en el modo de operación segura. Se detiene luego de la deceleración y la operación se reanuda cuando se ingresa nuevamente el comando de operación. La operación no se iniciará incluso si el borne multifunción está activado (On).
	3	Parada Ráp Cont	Desacelera el variador hasta el tiempo de deceleración (Tmpto ParoRáp) del modo de operación segura. Se detiene luego de la deceleración. La operación normal se reanuda cuando se ingresa nuevamente el borne multifunción con el comando de operación activado.

Características Avanzadas

Código	Descripción
ADV-72 Q-Stop Time	Define el tiempo de deceleración si ADV-71 (Parada Seguridad) se ajusta a 1 (Parada Rápida) o 2 (Parada Ráp Cont).



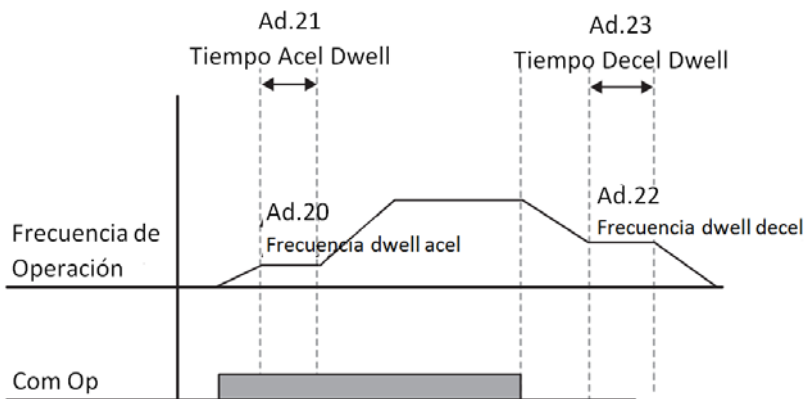
5.6. Operación de Dwell

La operación de dwell se utiliza para mantener el par durante la aplicación y liberación de los frenos en las cargas de tipo ascensor. La operación del variador se basa en la frecuencia dwell de Acel/Decel y el tiempo dwell fijado por el usuario. Los siguientes puntos también afectan la operación de dwell:

- **Operación de Dwell en Aceleración:** Cuando se ejecuta un comando de operación, la aceleración continúa hasta la frecuencia dwell de aceleración y se alcanza la velocidad constante dentro del tiempo de operación de dwell en aceleración (Tiempo Dwell Acel). Una vez finalizado el Tiempo Dwell Acel, la aceleración se lleva a cabo en base al tiempo de aceleración y la velocidad de operación que se definieron originalmente.
- **Operación de Dwell en Deceleración:** Cuando se ejecuta un comando de operación, la deceleración continúa hasta la frecuencia dwell de deceleración y se alcanza la velocidad constante dentro del tiempo de operación de dwell en deceleración (Tiempo Dwell Decel). Una vez finalizado el Tiempo Dwell Acel, la deceleración se lleva a cabo en base al tiempo de deceleración que se definió originalmente, y luego la operación se detiene.

Cuando DRV-09 (Modo de Control) se ajusta a 0 (V/F), el variador se puede usar para operaciones con frecuencia dwell antes de abrir el freno mecánico en la carga de izamiento, como un elevador.

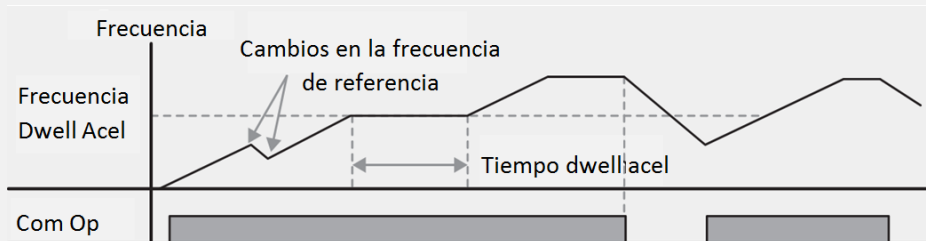
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
ADV	20	Aceleración durante frecuencia dwell	Acc Dwell Freq	5,00	Frecuencia de Arranque-Frecuencia Máxima	Hz
	21	Tiempo de operación durante la aceleración	Acc Dwell Time	0,0	0,0-10,0	seg
	22	Deceleración durante frecuencia dwell	Dec Dwell Freq	5,00	Frecuencia de Arranque-Frecuencia Máxima	Hz
	23	Tiempo de operación durante la deceleración	Dec Dwell Time	0,0	0,0-60,0	seg



Nota

La operación de Dwell no funciona cuando:

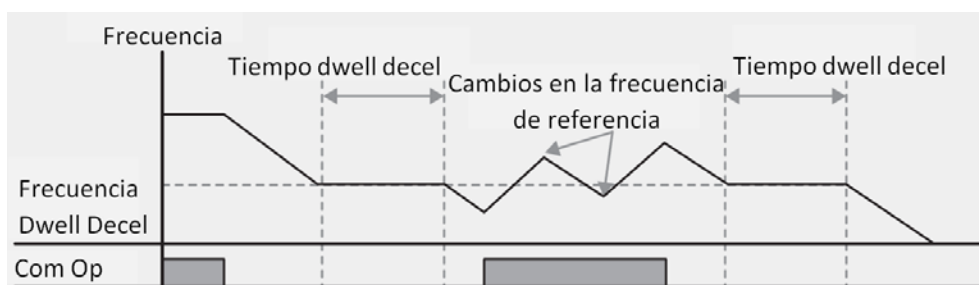
- El tiempo de operación de dwell se ajusta a 0 seg o la frecuencia dwell se ajusta a 0Hz.
- Se intenta una reaceleración desde la parada o durante la deceleración, ya que sólo el primer comando de la operación de dwell en aceleración es válido.



[Operación de dwell en aceleración]

Aunque el comando de dwell de deceleración opera cuando la frecuencia pasa por la frecuencia dwell de deceleración después de entrar el comando de parada; no opera con la deceleración por simple cambio de frecuencia (que no es una deceleración debido a la operación de parada), o durante aplicaciones de control de freno externas.

Características Avanzadas



[Operación de dwell en deceleración]

⚠ Precaución

Cuando una operación de dwell se usa para una carga del tipo elevación antes de la liberación del freno mecánico, los motores pueden dañarse o reducirse su vida útil debido a una sobrecorriente en el motor.

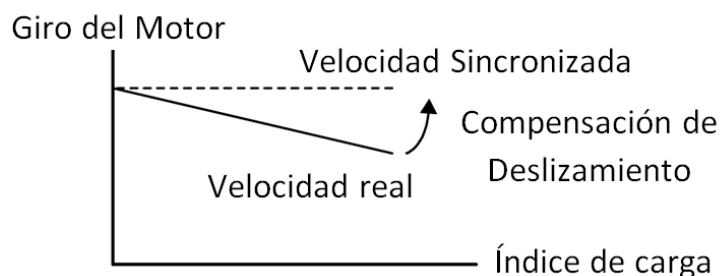
5.7. Operación de Compensación de Deslizamiento

Deslizamiento se refiere a la variación entre la frecuencia de ajuste (velocidad sincronizada) y la velocidad de giro del motor. A medida que aumenta la carga puede haber variaciones entre la frecuencia de ajuste y la velocidad de giro del motor. La compensación de deslizamiento se utiliza para cargas que requieren una compensación de estas variaciones de velocidad:

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	09	Modo control	Control Mode	2	Compen Desliz	-	-
	14	Capacidad del motor	Motor Capacity	2	0,75 (0,75 de base)	0-15	-
BAS	11	Número de polos del motor	Pole Number	4		2-48	-
	12	Velocidad nominal de deslizamiento	Rated Slip	90 (0,75 de base)		0-3000	rpm
	13	Corriente nominal del motor	Rated Curr	3,6 (0,75 de base)		1,0-1000,0	A
	14	Corriente del motor vacío	Noload Curr	1,6 (0,75 de base)		0,5-1000,0	A
	16	Eficiencia del motor	Efficiency	72 (0,75 de base)		70-100	%
	17	Índice de carga inercial	Inertia Rate	0 (0,75 de base)		0-8	-

Detalles de Configuración de la Operación de Compensación de Deslizamiento

Código	Descripción								
DRV-09 Control Mode	Defina DRV-09 a 2 (Compen Desl) para ejecutar la operación de compensación de deslizamiento.								
DRV-14 Motor Capacity	Define la capacidad del motor conectado al variador.								
BAS-11 Pole Number	Entra el número de polos indicado en la placa del motor.								
BAS-12 Rated Slip	Entra las revoluciones nominales indicadas en la placa del motor.								
BAS-13 Rated Curr	Entra la corriente nominal indicada en la placa del motor.								
BAS-14 Noload Curr	Entra la corriente medida cuando el motor funciona a la frecuencia nominal después de haber retirado el dispositivo de carga conectado al eje del motor. Si la corriente sin carga es difícil de medir, la entrada corresponde al 30-50% de la corriente indicada en la placa del motor.								
BAS-16 Efficiency	Entra la eficiencia indicada en la placa del motor.								
BAS-17 Inertia Rate	<p>Selecciona la inercia de carga sobre la base de la inercia del motor.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Menos de 10 veces la inercia del motor.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>10 veces la inercia del motor.</td> </tr> <tr> <td>2-28</td> <td>Más de 10 veces la inercia del motor.</td> </tr> </tbody> </table> $f_s = f_r - \frac{Rpm \times P}{120}$ <p> f_s= Frecuencia de deslizamiento nominal f_r= Frecuencia nominal rpm= Número de revoluciones nominales del motor P= Número de polos del motor </p>	Configuración	Función	0	Menos de 10 veces la inercia del motor.	1	10 veces la inercia del motor.	2-28	Más de 10 veces la inercia del motor.
Configuración	Función								
0	Menos de 10 veces la inercia del motor.								
1	10 veces la inercia del motor.								
2-28	Más de 10 veces la inercia del motor.								



5.8. Control PID

El control PID es uno de los métodos de autocontrol más comunes. Se utiliza una combinación de control proporcional, integral y diferencial (PID) que proporciona un control más eficaz para los sistemas automatizados. Las funciones de control PID que se pueden aplicar a la operación del variador son las siguientes:

Propósito	Función
Control de Velocidad	Controla la de velocidad mediante el uso de la realimentación sobre el nivel de velocidad existente del equipo o maquinaria que se desea controlar. El control mantiene la velocidad constante u opera a la velocidad objetivo.
Control de Presión	Controla la presión mediante el uso de la realimentación sobre el nivel de presión existente del equipo o maquinaria que se desea controlar. El control mantiene una presión constante u opera a la presión objetivo.
Control de Flujo	Controla el flujo mediante el uso de la realimentación sobre la cantidad de flujo existente en el equipo o maquinaria que se desea controlar. El control mantiene un flujo constante u opera a un caudal objetivo.
Control de Temperatura	Controla la temperatura mediante el uso de la realimentación la sobre el nivel de temperatura existente del equipo o maquinaria que se desea controlar. El control mantiene una temperatura constante u opera a una temperatura objetivo.

5.8.1. Operación PID Básica

El PID opera mediante el control de la frecuencia de salida del variador, a través del control de proceso del sistema automatizado para mantener la velocidad, presión, caudal, temperatura y tensión.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
APP	01	Selección De función de aplicación	App Mode	2	PID de Proceso	0-2	-
	16	Monitoreo salida PID	PID Output	-		-	-
	17	Monitoreo referencia PID	PID Ref Value	-		-	-
	18	Monitoreo realimentación PID	PID Fdb Value	-		-	-
	19	Ajuste referencia PID	PID Ref Set	50,00		-100,00-100,00	%
	20	Fuente referencia PID	PID Ref Source	0	Teclado	0-11	-
	21	Fuente realimentación PID	PID F/B Source	0	V1	0-10	-
	22	Ganancia proporcional controlador PID	PID P-Gain	50,0		0,0-1000,0	%
	23	Tiempo integral controlador PID	PID I - Time	10,0		0,0-200,0	seg
	24	Tiempo diferencial controlador PID	PID D- Time	0		0-1000	mseg

Características Avanzadas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
	25	Ganancia compensación controlador PID	PID F-Gain	0,0		0-1000	%
	26	Escala ganancia proporcional	P Gain Scale	100,0		0,0-100,0	%
	27	Filtro salida PID	PID Out LPF	0		0-10000	mseg
	29	Frecuencia máxima PID	PID Limit Hi	60,00		-300,00-300,00	Hz
	30	Frecuencia mínima PID	PID Limit Lo	0,5		-300,00-300,00	Hz
	31	Reversa salida PID	PID Out Inv	0	No	0-1	-
	32	Escala salida PID	PID Out Scale	100,0		0,1-1000,0	%
	34	Frecuencia de movimiento controlador PID	Pre-PID Freq	0,00		0- Frecuencia Máxima	Hz
	35	Nivel de movimiento de controlador PID	Pre- PID Exit	0,0		0,0-100,0	%
	36	Tiempo de retardo de movimiento de controlador PID	Pre- PID Delay	600		0-9999	seg
	37	Tiempo de retardo modo suspensión	PID Sleep DT	60,0		0-999,9	seg
	38	Frecuencia modo suspensión PID	PID Sleep Freq	0,00		0- Frecuencia Máxima	Hz
	39	Nivel de despertar PID	PID WakeUp Lev	35		0-100	%
	40	Selección modo de despertar PID	PID WakeUp Mod	0	Debajo del nivel	0-2	-
	42	Selección unidad controlador PID	PID Unit Sel	0	%	0-12	-
	43	Ganancia unida dPID	PID Unit Gain	100,0		0-300	%
	44	Escala unidad PID	PID Unit Scale	2	x1	0-4	-
45	Ganancia proporcional 2do PID	PID P2-Gain	100,0		0-1000	%	
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	22	Borrar I Term	-	-
				23	Lazo abierto		
				24	Gan P2		

Características Avanzadas

Detalles de Configuración de la Operación PID Básica

Código	Descripción																		
APP-01 App Mode	Se puede definir las funciones del control PID de proceso con 2 Proc PID (PID de proceso).																		
APP-16 PID Output	Muestra el valor de salida actual del controlador PID, reflejando la unidad, ganancia y escala definidas en APP-42-44.																		
APP-17 PID Ref Value	Muestra la referencia definida actual del controlador PID, indicando la unidad, ganancia y escala definidas en APP-42-44.																		
APP-18 PID Fdb Value	Muestra la entrada de realimentación actual del controlador PID, indicando la unidad, ganancia y escala definidas en APP-42-44.																		
APP-19 PID Ref Set	Puede entrarse el valor de referencia si APP-20 (fuente de referencia de control PID) está definida en 0 (Teclado). Si está definida en otro valor, el valor en APP-19 es ignorado.																		
APP-20 PID Ref Source	<p>Selecciona la entrada de referencia del control PID. Si el borne V1 está definido como fuente de realimentación PID (Fuente Real PID), el borne V1 no puede definirse como fuente de referencia PID (Fuente Ref PID). Para definir V1 como fuente de referencia, cambie a fuente de realimentación.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Teclado</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>V1</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>V2</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>I2</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>RS-485</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>FieldBus</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>UserSeqLink</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>Pulso</td> </tr> </tbody> </table> <p>Cuando se usa un teclado, el ajuste de la referencia PID puede mostrarse en APP-17. Cuando se usa un teclado LCD, el ajuste de la referencia PID puede monitorearse desde el modo configuración (CNF)-06-08, definido en 17 (Valor Ref PID).</p>	Configuración	Función	0	Teclado	1	V1	3	V2	4	I2	5	RS-485	7	FieldBus	9	UserSeqLink	11	Pulso
Configuración	Función																		
0	Teclado																		
1	V1																		
3	V2																		
4	I2																		
5	RS-485																		
7	FieldBus																		
9	UserSeqLink																		
11	Pulso																		
APP-21 PID F/B Source	<p>Selecciona la entrada de realimentación del control PID. Puede seleccionarse entre los tipos de entrada de referencia, excepto las entradas de teclado (Teclado-1, Teclado-2). La realimentación no puede definirse en la misma entrada que se seleccionó para la referencia. Por ejemplo, si se seleccionó el borne 1 (V1) como APP-20 (Fuente de Referencia), debería seleccionarse una entrada distinta a V1 en APP-21 (Fuente F/B PID). Puede monitorearse la realimentación definiendo el código APP-18 (Valor Real PID) de (CNF) 06-08.</p>																		

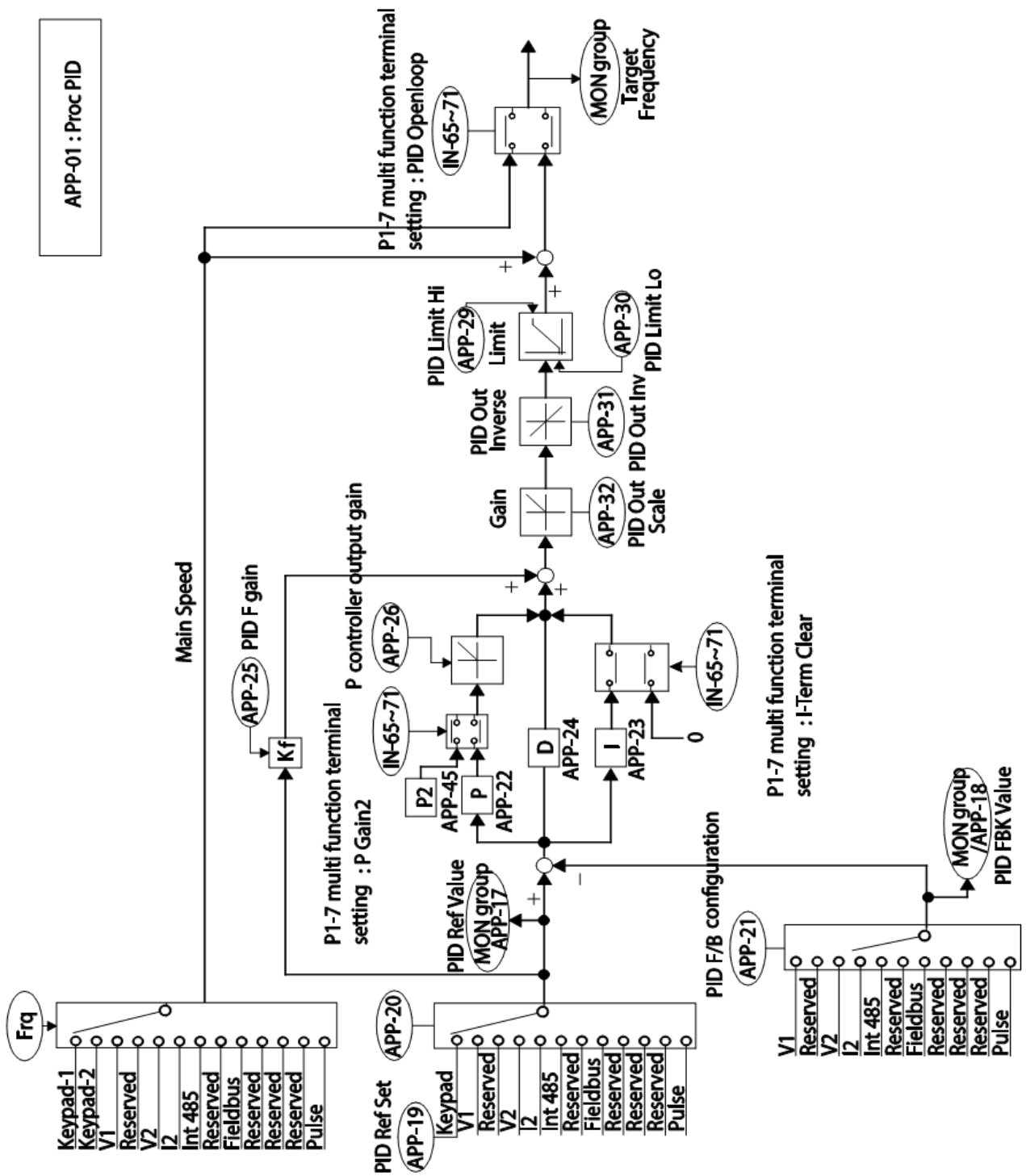
Código	Descripción																				
APP-22 PID P-Gain, APP-26 P Gain Scale	Definen la relación de salida de la diferencia (error) entre la referencia y la realimentación. Si la ganancia P está definida en 50%, la salida es 50% del error. El rango de ajuste de la ganancia P es 0,0-1000,0%. Si se necesita una relación inferior a 0,1% debe usarse APP-26 (Escala de Ganancia P).																				
APP-23 PID I- Time	Define los tiempos para la salida de errores acumulados. Define el tiempo para el 100% de la salida cuando el error es 100%. Si el tiempo integral (Tmpo I PID) está definido en 1 segundo, la salida es 100% después de 1 segundo cuando el error es 100%. El error normal puede ser reducido mediante el tiempo integral. Si el borne multifunción se define en 21 (Borrar I Term) y la bornera está activada, el valor integral acumulado se suprime.																				
APP-24 PID D- Time	Define la salida del índice de cambio de error. Si el tiempo diferencial (Tmpo D PID) está definido en 1mseg, la salida es 1% cada 10mseg cuando el índice de cambio de error por segundo es 100%.																				
APP-25 PID F-Gain	El objetivo definido puede añadirse a la salida de control PID y se establece la relación. Con esto puede obtenerse una característica de respuesta rápida.																				
APP-27 PID Out LPF	Se utiliza cuando todo el sistema es inestable debido a que la salida del controlador PID cambia demasiado rápido o hay mucha oscilación. Normalmente, la capacidad de respuesta mejora al utilizar un valor bajo (el valor inicial es 0), pero la estabilidad también puede mejorarse utilizando un valor alto. Cuanto más elevado es el valor usado, más estable es la salida del controlador PID, pero puede caer la capacidad de respuesta.																				
APP-29 PID Limit Hi, APP-30 PID Limit Lo	Limitan la salida del controlador PID.																				
APP-32 PID Out Scale	Ajusta la magnitud de la salida del controlador.																				
APP-42 PID Unit Sel	Define la unidad de control variable (disponible sólo en el teclado LCD).																				
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 %</td> <td>Se muestra en porcentaje sin un valor físico determinado.</td> </tr> <tr> <td>1 Bar</td> <td rowspan="4">Hay varias unidades de presión disponibles.</td> </tr> <tr> <td>2 mBar</td> </tr> <tr> <td>3 Pa</td> </tr> <tr> <td>4 kPa</td> </tr> <tr> <td>5 Hz</td> <td>Se muestra la frecuencia de salida del variador o las revoluciones del motor.</td> </tr> <tr> <td>6 rpm</td> <td rowspan="4">Se muestra en tensión, corriente o potencia.</td> </tr> <tr> <td>7 V</td> </tr> <tr> <td>8 I</td> </tr> <tr> <td>9 kW</td> </tr> <tr> <td>10 HP</td> <td rowspan="3">En grados Fahrenheit o centígrados.</td> </tr> <tr> <td>11 °C</td> </tr> <tr> <td>12 °F</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0 %	Se muestra en porcentaje sin un valor físico determinado.	1 Bar	Hay varias unidades de presión disponibles.	2 mBar	3 Pa	4 kPa	5 Hz	Se muestra la frecuencia de salida del variador o las revoluciones del motor.	6 rpm	Se muestra en tensión, corriente o potencia.	7 V	8 I	9 kW	10 HP	En grados Fahrenheit o centígrados.	11 °C	12 °F
	Configuración	Función																			
	0 %	Se muestra en porcentaje sin un valor físico determinado.																			
	1 Bar	Hay varias unidades de presión disponibles.																			
	2 mBar																				
	3 Pa																				
	4 kPa																				
	5 Hz	Se muestra la frecuencia de salida del variador o las revoluciones del motor.																			
	6 rpm	Se muestra en tensión, corriente o potencia.																			
	7 V																				
	8 I																				
	9 kW																				
	10 HP	En grados Fahrenheit o centígrados.																			
11 °C																					
12 °F																					

Características Avanzadas

Código	Descripción
APP-43 PID Unit Gain, APP-44 PID Unit Scale	Ajustan la magnitud de la unidad definida en APP-41 Sel Unid PID.
APP-45 PID P2-Gain	La ganancia del controlador PID puede modificarse utilizando el borne multifunción. Si la función de la bornera seleccionada en IN-65-75 se define en 24 (Gan P2), y luego se entra el borne seleccionado puede utilizarse la ganancia definida en APP-45 en lugar de la ganancia definida en APP-22 y APP-23.

Nota

Si la operación de modificación del control PID (pasar de operación PID a operación normal) se efectúa con los bornes de entrada multifunción, el valor en [%] se convierte a [Hz] y es la salida. La polaridad de la salida normal del control PID (PID OUT) es unipolar y se limita mediante APP-29 (Límit Al PID) y APP-30 (Límit Ba PID). 100,0% es el valor estándar de DRV-20 (Frecuencia Máxima).



[Diagrama de bloques del control PID]

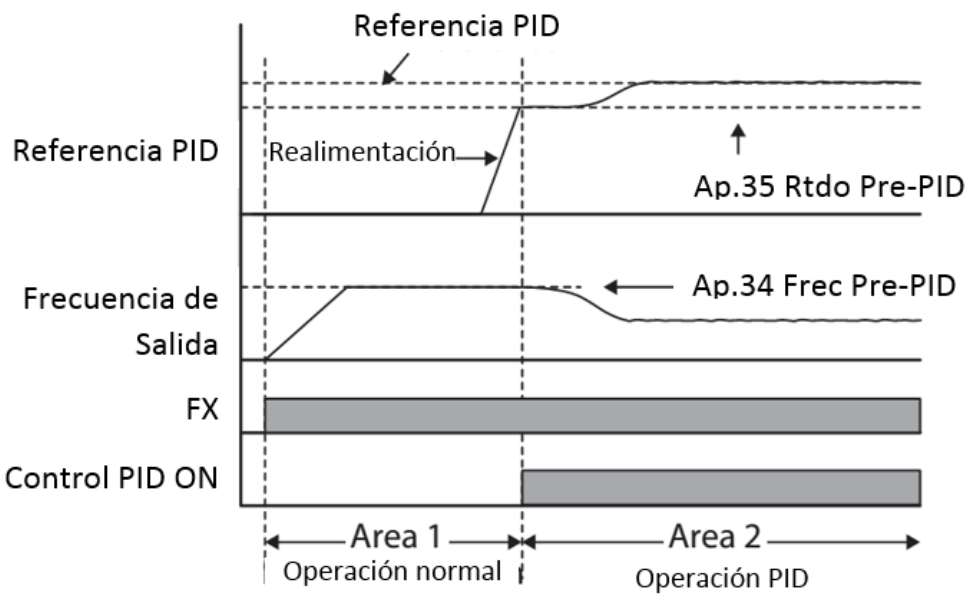
Características Avanzadas

5.8.2. Operación Pre-PID

Cuando se introduce un comando de operación que no incluye el control PID, la aceleración en general se produce hasta que se alcanza la frecuencia establecida. Cuando las variables controlables aumentan a un punto en particular, la operación PID comienza.

Detalles de Configuración de la Operación Pre-PID

Código	Descripción
APP-34 Pre- PID Freq	La frecuencia de aceleración normal se ingresa si es necesario efectuar la aceleración normal sin movimiento por control PID. Por ejemplo, si Frec Pre-PID está definido en 30Hz, la operación normal continúa a 30Hz hasta que la variable de control (variable de realimentación PID) supera el valor definido en APP-35.
APP-35 Pre- PID Exit, APP-36 Pre-PID Delay	La operación de control PID arranca si la realimentación de entrada (control) del controlador PID es superior al valor definido en APP-35. Sin embargo, si un valor inferior al definido en AP.35 continúa durante el período definido en APP-36, la salida se bloquea con un disparo de "Falla Pre-PID".

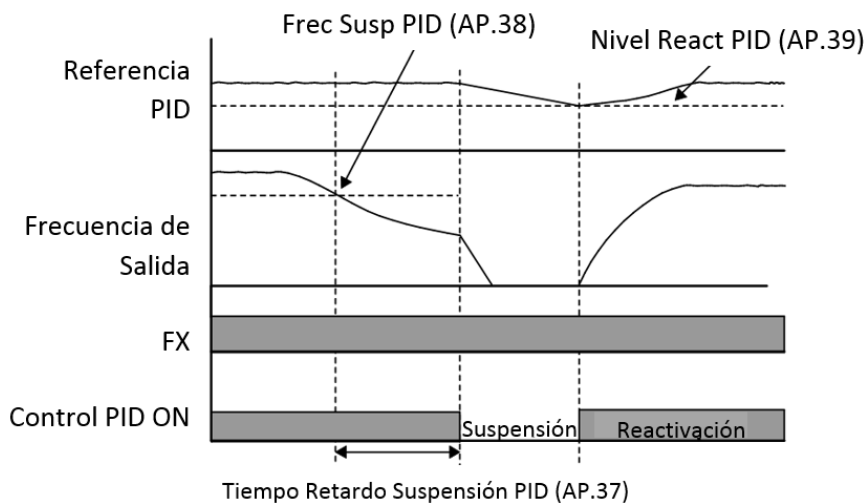


5.8.3. Modo de Suspensión de la Operación PID (Sleep)

Si la operación continúa a una frecuencia más baja que la condición establecida para la función PID, se activa el modo de suspensión de operación PID. Cuando se inicia el modo de operación de suspensión PID, la operación se detendrá hasta que la realimentación exceda el valor del parámetro fijado en APP-39 (Nivel Reactivación PID).

Detalles de Configuración del Modo de Suspensión de la Operación PID

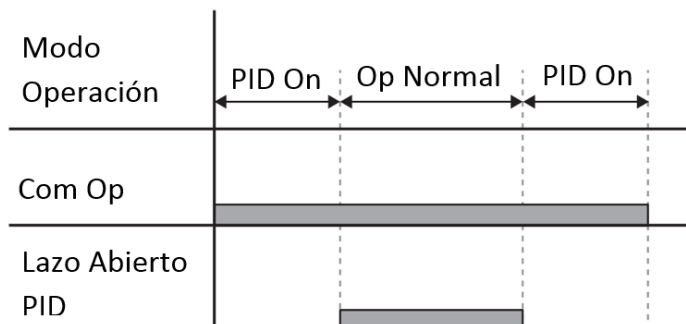
Código	Descripción
APP-37 PID Sleep DT, APP-38 PID Sleep Freq	Si el variador sigue operando después de cumplido el tiempo definido en APP-37, la frecuencia establecida en APP-38, deja de funcionar y entra en modo Suspensión (Sleep).
APP-39 PID WakeUp Lev, APP-40 PID WakeUp Mod	Definen el umbral de arranque de la operación de control PID desde el modo de suspensión del control PID antes descrito. Si se selecciona 0 (Niv Debajo) en APP-40 y la realimentación es inferior a la definida en APP-39 se reanuda la operación de control PID. Con 1 (Niv Alcanzado) se reinicia la operación cuando es superior al valor definido en APP-39. Con 2 (Niv Encima) se reinicia la operación cuando la diferencia entre la referencia y la realimentación es superior al valor definido en APP-39.



Características Avanzadas

5.8.4. Cambio PID (Lazo Abierto PID)

Cuando uno de los bornes multifunción (IN-65-71) se establece en 23 (Lazo Abierto PID) y si está encendido, la operación PID se detiene y se cambia a la operación general. Cuando el borne se apaga, la operación PID comienza de nuevo.



5.9. Sintonización Automática

Los parámetros del motor pueden medirse automáticamente y puede usarse para el refuerzo de par automático o control vectorial Sensorless.

Ejemplo – Sintonización Automática Basada en un Motor de 0,75KW, 220V

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	14	Capacidad del motor	Motor Capacity	1	0,75 kW	0-15	-
BAS	11	Número de polos del motor	Pole Number	4		2-48	-
	13	Corriente nominal del motor	Rated Curr	3,6		1,0-1000,0	A
	14	Corriente del motor vacío	Noload Curr	1,6		0,5-1000,0	A
	16	Eficiencia del motor	Efficiency	72		70-100	%
	20	Sintonización automática	Auto Tuning	0	Ninguno	-	
	21	Resistencia del estator	Rs	26,00		Depende del ajuste del motor	Ω
	22	Inductancia de fuga	Lsigma	179,4		Depende del ajuste del motor	mH
	23	Inductancia del estator	Ls	1544		Depende del ajuste del motor	mH
24	Constante de tiempo del rotor	Tr	145		25-5000	mseg	

Detalles de Parámetros por Defecto de Sintonización Automática

Capacidad del Motor (kW)	Corriente Nominal (A)	Corriente sin carga (A)	Frecuencia Desl Nominal (Hz)	Resistencia del estator (Ω)	Inductancia de Fuga (mH)	
200V	0,2	1,1	0,8	3,33	14,0	40,4
	0,4	2,4	1,4	3,33	6,70	26,9
	0,75	3,4	1,7	3,00	2,600	17,94
	1,5	6,4	2,6	2,67	1.170	9,29
	2,2	8,6	3,3	2,33	0,840	6,63
	3,7	13,8	5,0	2,33	0,500	4,48
	5,5	21,0	7,1	1,50	0,314	3,19
	7,5	28,2	9,3	1,33	0,169	2,844
	11	40,0	12,4	1,00	0,120	1,488
	15	53,6	15,5	1,00	0,084	1,118
	18,5	65,6	19,0	1,00	0,068	0,819
22	76,8	21,5	1,00	0,056	0,948	
400V	0,2	0,7	0,5	3,33	28,0	121,2
	0,4	1,4	0,8	3,33	14,0	80,8
	0,75	2,0	1,0	3,00	7,81	53,9
	1,5	3,7	1,5	2,67	3,52	27,9
	2,2	5,0	1,9	2,33	2,520	19,95
	3,7	8,0	2,9	2,33	1,500	1,45
	5,5	12,1	4,1	1,50	0,940	9,62
	7,5	16,3	5,4	1,33	0,520	8,53
	11	23,2	7,2	1,00	0,360	4,48
	15	31,0	9,0	1,00	0,250	3,38
	18,5	38,0	11,0	1,00	0,168	2,457
22	44,5	12,5	1,00	0,168	2,844	

Características Avanzadas

Detalles de Configuración de Parámetros de Sintonización Automática

Código	Descripción													
BAS-20 Auto Tuning	Selecciona el tipo de sintonización automática y la implementa. Seleccione una de las opciones y luego presione la tecla [ENT] para ejecutar la sintonización automática.													
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Ninguno</td> <td>La función de sintonización automática no está disponible. Además, si selecciona una de las opciones de sintonización automática y la ejecuta, el parámetro volverá a "0" cuando se complete la sintonización automática.</td> </tr> <tr> <td>1 Todo (tipo rotación)</td> <td>Los parámetros del motor son medidos con el motor girando. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma), la inductancia del estator (Ls), la corriente sin carga (Corriente Vacío) y la constante de tiempo del rotor (Tr). Si la carga está conectada al eje del motor, el parámetro puede no ser medido correctamente porque el motor mide el parámetro mientras está girando. Por lo tanto, para una medición correcta, retire antes la carga conectada al eje del motor. Sin embargo, la constante de tiempo del rotor (Tr) se sintoniza mientras está estático.</td> </tr> <tr> <td>2 Todo (tipo estático)</td> <td>Los parámetros del motor se miden cuando el motor está detenido. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma) y la constante de tiempo del rotor (Tr), todos juntos al mismo tiempo. Como el motor no está girando mientras se miden los parámetros, las mediciones no se ven afectadas cuando la carga está conectada al eje del motor. Sin embargo, cuando se miden los parámetros, no gire el eje del motor en el lado de la carga.</td> </tr> <tr> <td>3 Rs+Lsigma (tipo rotación)</td> <td>Los parámetros se miden cuando el motor está girando. Los valores medidos se usan para el refuerzo de par automático y el control vectorial Sensorless.</td> </tr> <tr> <td>6 Tr (tipo estático)</td> <td>Mide la constante de tiempo del rotor (Tr) cuando el motor en posición estática y el Modo de Control (DRV-.09) está ajustado en Sensorless IM.</td> </tr> </tbody> </table>		Configuración	Función	0 Ninguno	La función de sintonización automática no está disponible. Además, si selecciona una de las opciones de sintonización automática y la ejecuta, el parámetro volverá a "0" cuando se complete la sintonización automática.	1 Todo (tipo rotación)	Los parámetros del motor son medidos con el motor girando. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma), la inductancia del estator (Ls), la corriente sin carga (Corriente Vacío) y la constante de tiempo del rotor (Tr). Si la carga está conectada al eje del motor, el parámetro puede no ser medido correctamente porque el motor mide el parámetro mientras está girando. Por lo tanto, para una medición correcta, retire antes la carga conectada al eje del motor. Sin embargo, la constante de tiempo del rotor (Tr) se sintoniza mientras está estático.	2 Todo (tipo estático)	Los parámetros del motor se miden cuando el motor está detenido. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma) y la constante de tiempo del rotor (Tr), todos juntos al mismo tiempo. Como el motor no está girando mientras se miden los parámetros, las mediciones no se ven afectadas cuando la carga está conectada al eje del motor. Sin embargo, cuando se miden los parámetros, no gire el eje del motor en el lado de la carga.	3 Rs+Lsigma (tipo rotación)	Los parámetros se miden cuando el motor está girando. Los valores medidos se usan para el refuerzo de par automático y el control vectorial Sensorless.	6 Tr (tipo estático)	Mide la constante de tiempo del rotor (Tr) cuando el motor en posición estática y el Modo de Control (DRV-.09) está ajustado en Sensorless IM.
	Configuración	Función												
	0 Ninguno	La función de sintonización automática no está disponible. Además, si selecciona una de las opciones de sintonización automática y la ejecuta, el parámetro volverá a "0" cuando se complete la sintonización automática.												
	1 Todo (tipo rotación)	Los parámetros del motor son medidos con el motor girando. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma), la inductancia del estator (Ls), la corriente sin carga (Corriente Vacío) y la constante de tiempo del rotor (Tr). Si la carga está conectada al eje del motor, el parámetro puede no ser medido correctamente porque el motor mide el parámetro mientras está girando. Por lo tanto, para una medición correcta, retire antes la carga conectada al eje del motor. Sin embargo, la constante de tiempo del rotor (Tr) se sintoniza mientras está estático.												
	2 Todo (tipo estático)	Los parámetros del motor se miden cuando el motor está detenido. Se miden la resistencia del estator (Rs), la inductancia de fuga (Lsigma) y la constante de tiempo del rotor (Tr), todos juntos al mismo tiempo. Como el motor no está girando mientras se miden los parámetros, las mediciones no se ven afectadas cuando la carga está conectada al eje del motor. Sin embargo, cuando se miden los parámetros, no gire el eje del motor en el lado de la carga.												
3 Rs+Lsigma (tipo rotación)	Los parámetros se miden cuando el motor está girando. Los valores medidos se usan para el refuerzo de par automático y el control vectorial Sensorless.													
6 Tr (tipo estático)	Mide la constante de tiempo del rotor (Tr) cuando el motor en posición estática y el Modo de Control (DRV-.09) está ajustado en Sensorless IM.													
BAS-14 Noload Curr, BAS-21 Rs-bA.24 Tr	Muestra los parámetros del motor medidos en la sintonización automática. Para los parámetros no incluidos en los elementos de medición se muestra el valor por defecto.													

Precaución

- Realizar sintonización automática sólo después de que el motor haya dejado de funcionar.
- Antes de realizar la sintonización automática asegúrese de ingresar el número de polos del motor, el deslizamiento nominal, la corriente nominal, la tensión nominal y la eficiencia como se indican en la placa del motor. Se utilizará los valores definidos automáticamente para los ítems no ingresados.
- Al medir todos los parámetros después de seleccionar 2 (Todo - tipo estático) en bA.20: en comparación con la sintonización automática tipo de rotación, donde se miden parámetros mientras el motor está girando, los valores de los parámetros medidos con la sintonización automática estática pueden ser menos precisos. La inexactitud de los parámetros medidos puede degradar el rendimiento de la operación Sensorless. Por lo tanto, ejecutar la sintonización automática de tipo estático seleccionando 2 (Todos) sólo cuando el motor no puede girar (cuando engranajes, acoplamientos y correas no pueden desvincularse fácilmente, o cuando el motor no puede ser separado mecánicamente de la carga).

5.10. Control Vectorial Sensorless

El control vectorial Sensorless es una operación para realizar el control de vectores sin la realimentación de velocidad de rotación del motor, pero con una estimación de la velocidad de rotación del motor calculada por el variador. En comparación con el control V/F, el control vectorial sensorless puede generar un par mayor a un nivel más bajo de la corriente.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	09	Modo de control	Control Mode	4 Sensorles IM	-	-
	14	Capacidad del motor	Motor Capacity	Depende de la capacidad del motor	0-15	-
	18	Frecuencia base	Base Freq	60	30-400	Hz
BAS	11	Número de polos del motor	Pole Number	4	2-48	-
	12	Velocidad nominal de deslizamiento	Rated Slip	Depende de la capacidad del motor	0-3000	Hz
	13	Corriente nominal del motor	Rated Curr	Depende de la capacidad del motor	1,0-1000,0	A
	14	Corriente del motor vacío	Noload Curr	Depende de la capacidad del motor	0,5-1000,0	A
	15	Tensión nominal del motor	Rated Volt	220/380/44/480	170-480	V
	16	Eficiencia del motor	Efficiency	Depende de la capacidad del motor	70-100	%
	20	Sintonización automática	Auto Tuning	1 Todo	-	-
CON	09	Tiempo preexcitación	PreExTime	1,0	0,0-60,0	seg
	10	Cantidad preexcitación	Flux Force	100,0	100,0-300,0	%
	20	Ajuste display ganancia Sensorless 2	SL2 G View Sel	1 Sí	0-1	-
	21	GananciaP controlador velocidad Sensorless 1	ASR-SL P Gain1	Depende de la capacidad del motor	0-5000	%
	22	Ganancia I controlador velocidad Sensorless 1	ASR-SL I Gain1	Depende de la capacidad del motor	10-9999	mseg
	23*	GananciaP controlador velocidad Sensorless 2	ASR-SL P Gain2	Depende de la capacidad del motor	1-1000	%
	24*	Ganancia I controlador velocidad Sensorless 2	ASR-SL I Gain2	Depende de la capacidad del motor	1-1000	%
	26*	Ganancia proporcional estimador de flujo	Flux P Gain	Depende de la capacidad del motor	10-200	%
	27*	Ganancia integral estimador de flujo	Flux I Gain	Depende de la capacidad del motor	10-200	%
	28*	Ganancia proporcional estimador velocidad	S-Est P Gain1	Depende de la capacidad del motor	0-32767	-
	29*	Ganancia integral estimador velocidad1	S-Est I Gain1	Depende de la capacidad del motor	100-1000	-

Características Avanzadas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad	
	30*	Ganancia integral estimador velocidad2	S-Est I Gain2	Depende de la capacidad del motor		100-10000	-
	31*	GananciaP controlador corriente Sensorless	ACR SL P Gain	75		10-1000	-
	32*	Ganancia I controlador corriente Sensorless	ACR SL I Gain	120		10-1000	-
	52	Filtro salida controlador par	Torque Out LPF	0		0-2000	mseg
	53	Ajuste límite par	Torque Lmt Src	0	Teclado-1	0-12	-
	54	Límite par retrograda dirección en avance	FWD +Trq Lmt	180,0		0,0-200,0	%
	55	Límite par regenerativo dirección en avance	FWD - Trq Lmt	180,0		0,0-200,0	%
	56	Límite par retrograda dirección en retroceso	REV +Trq Lmt	180,0		0,0-200,0	%
	57	Límite par regenerativo dirección en retroceso	REV - Trq Lmt	180,0		0,0-200,0	%
	85*	Ganancia proporcional estimador de flujo 1	Flux P Gain1	370		100-700	-
	86*	Ganancia proporcional estimador de flujo 2	Flux P Gain2	0		0-100	-
	87*	Ganancia proporcional estimador de flujo 3	Flux P Gain3	100		0-500	-
	88*	Ganancia integral estimador de flujo 1	Flux I Gain1	50		0-200	-
	89*	Ganancia integral estimador de flujo 2	Flux I Gain2	50		0-200	-
	90*	Ganancia integral estimador de flujo 3	Flux I Gain3	50		0-200	-
	91*	Compensación tensión Sensorless 1	SL Volt Comp1	30		0-60	-
	92*	Compensación tensión Sensorless 2	SL Volt Comp2	20		0-60	-
	93*	Compensación tensión Sensorless 3	SL Volt Comp3	20		0-60	-
	94*	Frecuencia inicio debilitamiento campo Sensorless	SL FW Freq	95,0		80,0-110,0	%
	95*	Frecuencia cambio ganancia Sensorless	SL Fc Freq	2,00		0,00-8,00	Hz

* CON-23-32 y CON-85-95 se muestra sólo cuando CON-20 se ajusta a 1 (SÍ).

Características Avanzadas

⚠ Precaución

Deberían medirse los parámetros del motor conectado al borne de salida del variador para determinar su buen desempeño. Mida los parámetros efectuando la sintonización automática (BAS-20 Sintonización Automática) antes de la operación vectorial sensorless. Para verificar el buen desempeño del control vectorial Sensorless, la capacidad del variador debería ser igual a la del motor. Si la capacidad del motor es inferior a la del variador en más de dos fases podría haber un problema con la característica de control; por ello, cambie el modo de control a control V/f. Asimismo, en la operación por control vectorial Sensorless no se debe conectar más de un motor a la salida del variador.

5.10.1. Configuración de la Operación de Control Vectorial Sensorless

Para ejecutar la operación de control vectorial Sensorless, ajuste DRV-09 (Modo de Control) a 4 (Sensorless IM), seleccione la capacidad del motor que va a utilizar en el DRV-14 (Capacidad del Motor), y seleccione los códigos correspondientes para introducir la información de la placa de características del motor.

Código	Entrada (Información de la Placa de Características del Motor)
DRV-.18 Base Freq	Frecuencia base
BAS-11 Pole Number	Número de polos del motor
BAS-12 Rated Slip	Deslizamiento nominal
BAS-13 Rated Curr	Corriente nominal
BAS-15 Rated Volt	Tensión nominal
BAS-16 Efficiency	Eficiencia (cuando la información no aparece en la placa d información, se usan los valores por defecto).

Después de ajustar cada código, defina BAS-20 (Sintonización Automática) a 1 (Todo - tipo de rotación) o 2 (Todo - tipo estático) y ejecute la sintonización automática. Debido a la sintonización automática tipo de rotación es más precisa que la sintonización automática de tipo estático, seleccione 1 (Todo - tipo de rotación) y ejecute la sintonización automática si puede girar el motor.

Nota

Corriente de Excitación

Un motor puede funcionar sólo después de que se genera un flujo magnético por la corriente que fluye a través de sus bobinas. La fuente de alimentación utilizada para generar el flujo magnético se denomina corriente de excitación. La bobina de estator, que usa el variador, no tiene un flujo magnético permanente, por lo que el flujo magnético se debe generar mediante el suministro de una corriente de excitación a la bobina antes de operar el motor.

Detalles de Configuración de la Operación de Control Vectorial Sensorless

Código	Descripción	
CON-20 SL2 G View Sel	Configuración	
	0	No
	1	Sí
<p>Función</p> <p>No se muestra el código de ganancia de control vectorial Sensorless (II).</p> <p>El usuario puede definir varias ganancias cuando el motor gira más rápido que a velocidad media (alrededor de la mitad de la frecuencia base) a través del control vectorial Sensorless (II).</p> <p>Códigos disponibles cuando se ajusta a 1 (Sí): CON-23 Gan P Senless2/CON-24 Gan I Senless2/ CON-26 Gan P Flujo/ CON-27 Gan 2 Observ/ CON-28 Gan 3 Observ/ CON-29 Gan P1 S-Est/ CON-30 Gan P1 S-Est/ CON-31 Gan P 2 S-Est/ CON-32 Gan I 2 SEs.</p>		
CON-09 PreExTime	Define el tiempo de pre-excitación. La pre-excitación se utiliza para iniciar la operación después de realizar la excitación hasta flujo nominal del motor.	
CON-10 Flux Force	<p>El tiempo de excitación inicial puede reducirse. El flujo del motor aumenta al flujo nominal con la constante de tiempo como se ilustra en la siguiente figura. Por lo tanto, para reducir el tiempo que se requiere para llegar al flujo nominal se ingresa un valor de orientación de flujo superior al flujo nominal de forma tal que el flujo real se aproxime al flujo nominal, requiriendo un movimiento para reducir el valor de orientación de flujo ingresado.</p> <p>Flujo magnético</p> <p>Corriente de excitación</p> <p>Com Op</p> <p>Cn.10 Fuerza Flujo</p> <p>Cn.09 Tiempo PreEx</p>	
CON-11 Hold Time	<p>Define el tiempo de control de velocidad cero en la posición de parada. La operación permanente continúa durante el período definido cuando el motor decelera y se detiene de acuerdo con el comando de parada y la salida se bloquea.</p> <p>Tensión de salida</p> <p>Frecuencia</p> <p>Com Op</p> <p>Tiempo hold a com parada</p>	

Características Avanzadas

Código	Descripción						
CON-21 ASR-SL P Gain1, CON-22 ASR-SL I Gain1	Es posible cambiar la ganancia del controlador (PI) de velocidad durante el control vectorial Sensorless. Para un controlado de velocidad PI, la ganancia P es una ganancia proporcional para la desviación de velocidad. Si la desviación de velocidad es mayor al par, el comando de salida aumenta consecuentemente. A medida que el valor aumenta, más rápida será la disminución de la desviación de la velocidad. La ganancia I del controlador de velocidad es la ganancia integral para la desviación de velocidad. Es el tiempo necesario para que la ganancia alcance el comando de salida del par nominal mientras que una desviación de la velocidad constante continúa. Cuanto menor sea el valor, más rápida es la disminución de desviación de la velocidad.						
CON-23 ASR-SL P Gain2, CON-24 ASR-SL I Gain2	Sólo puede verse cuando CON-20 (SelVisIGan SL2) está definido en 1 (Sí). La ganancia del controlador de velocidad puede aumentarse a más de la velocidad media del control vectorial Sensorless (alrededor de la mitad de la frecuencia base). CON-23 Gan P Senless2 se define como porcentaje de la ganancia de baja velocidad CON-21 Gan P Senless1. Es decir, cuanto más baja es la Ganancia P 2 respecto del 100,0%, menor es la capacidad de respuesta. Por ejemplo, si CON-21 Gan P Senless1 es 50,0% y CON-23 Gan P Senless2 es 50,0%, la ganancia P del controlador de velocidad a una velocidad superior a la velocidad media real es 25,0%. CON-24 Gan I Senless2 también se define como porcentaje de CON-22 Gan I Senless1. En el caso de la ganancia I, nuevamente, cuanto más baja es la Ganancia I 2, menor es la capacidad de respuesta. Por ejemplo, si CON-22 Gan I Senless1 es 100mseg y CON-24 Gan I Senless2 es 50,0%, la ganancia I del controlador de velocidad a una velocidad superior a la velocidad media real es 200mseg. La ganancia del controlador se define de acuerdo con los parámetros por defecto del motor y el tiempo de Acel/Decel.						
CON-26 Flux P Gain, CON-27 Flux I Gain, CON-85-87 FluxP Gain13, CON-88-90 FluxI Gain1-3	El control vectorial Sensorless necesita de un estimador de flujo del rotor. Para el ajuste de la ganancia del estimador de flujo, consulte la sección <i>Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless</i> en la página 160.						
CON-28 S- Est P Gain1, CON-29 S-Est I Gain1, CON-30 S-Est I Gain2	Se puede ajustar la ganancia del estimador de velocidad para el control vectorial Sensorless. Para el ajuste de la ganancia del estimador de velocidad, consulte la sección <i>Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless</i> en la página 160.						
CON-31 ACR SL P Gain, CON-32 ACR SL I Gain	Define las ganancias P e I del controlador de corriente sensorless. Para el ajuste de la ganancia del controlador de corriente sensorless, consulte la sección <i>Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless</i> en la página 160.						
CON-53 Torque Lmt Src	Selecciona el tipo de definición del límite de par, usando el teclado, entrada analógica de la bornera (V1 y I2) o la opción de comunicación. Al ajustar el límite de par, ajuste el tamaño del par mediante la limitación de la salida del controlador de velocidad. Defina los límites sobre la dirección de giro, inverso y regenerativo. <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Teclado-1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Teclado-2</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	Teclado-1	1	Teclado-2
Configuración	Función						
0	Teclado-1						
1	Teclado-2						

Código	Descripción		
	2	V1	Define el límite de par con el borne de entrada analógica de la bornera.
	4	V2	
	5	I2	
	6	RS-485	Define el límite de par con el borne de comunicación de la bornera.
	8	FieldBus	Define el límite de par con la opción de comunicación FieldBus.
	9	UserSeqLink	Ingresa la referencia de par mediante el enlace del área común con la salida de secuencia del usuario
	12	Pulso	Define el límite de par con la entrada de pulso de la bornera.
El límite de par se puede ajustar hasta el 200% del par nominal del motor.			
CON-54 FWD +Trq Lmt	Límite de par de la operación de funcionamiento del motor en avance.		
CON-55 FWD – Trq Lmt	Límite de par de la operación de regeneración en avance.		
CON-56 REV +Trq Lmt	Límite de par de la operación de funcionamiento del motor en retroceso.		
CON-57 REV – Trq Lmt	Límite de par de la operación de regeneración en retroceso.		
IN-02 Torque al 100%	Define el par máximo. Por ejemplo, si IN-02 se define en 200% y se utiliza la entrada de tensión (V1), el límite de par es 200% cuando se aplican 10V de entrada (sólo cuando la función del borne V1 se define en el valor por defecto). Cuando el método para definir el límite de par no es el teclado, el valor definido se conforma en el modo Monitoreo. Se selecciona 21 (Límite de Par) en el modo Config, CNF.21-23 (solo se muestran cuando se usa el teclado LCD).		
CON-91- 93 SL Volt Comp1-3	Ajusta los valores de compensación de tensión de salida para el control vectorial Sensorless. Para la compensación de tensión de salida, consulte la sección Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless en la página 160.		
CON-52 Torque Out LPF	Define la constante de tiempo para el comando de par mediante el ajuste del filtro de salida del controlador de par.		

⚠ Precaución

Ajuste la ganancia del controlador en función de las características de la carga. Sin embargo, el motor puede recalentarse o el sistema volverse inestable dependiendo de los ajustes de ganancia del controlador.

Nota

La ganancia del controlador de velocidad puede mejorar la forma de onda de control de velocidad durante el monitoreo de los cambios en la velocidad. Si desviación de la velocidad no disminuye rápidamente, aumente la ganancia del controlador P o disminuya la ganancia I (tiempo en mseg). Sin embargo, si la ganancia P se incrementa demasiado o la ganancia I se reduce demasiado, puede producirse vibración severa. Si se produce una oscilación en la forma de onda de velocidad, trate de aumentar la ganancia I (mseg) o reducir la ganancia P para ajustar la forma de onda.

5.10.2. Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless

Problema	Código de Función Relevante	Solución de Problemas
La cantidad de par inicial no es suficiente	BAS-24 Tr CON-09 PreExTime CON-10 Flux Force CON-31 ACR SL P Gain CON-54–57 Trq Lmt CON-93 SL Volt Comp3	Defina el valor de CON-90 a más de 3 veces el valor de BAS-24 o aumente el valor de CON-10 en incrementos de 50%. Si el valor CON-10 es alto, puede producirse un disparo por sobrecorriente en el arranque. En este caso, reduzca el valor de CON-31 en decrementos de 10.
		Aumente el valor del Lmte de Par (CON-54-57) en incrementos de 10%.
		Aumente el valor CON-93 en incrementos de 5.
La frecuencia de salida es mayor que la frecuencia base durante una operación sin carga a baja velocidad (10Hz o menos).	CON-91 SL Volt Comp1	Reduzca el valor CON-91 en decrementos de 5.
El motor vibra o la cantidad de par no es suficiente, mientras que la carga aumenta a baja velocidad (10Hz o menos).	CON-04 Carrier Freq CON-21 ASR-SL P Gain1 CON-22 ASR-SL I Gain1 CON-93 SL Volt Comp3	Si el motor vibra a baja velocidad, aumente el valor de CON-22 en incrementos de 50 m/s, y si no ha vibración, aumente el valor de CON-21 hasta encontrar el estado de operación óptimo.
		Si la cantidad de par es insuficiente, aumente el valor de CON-93 en incrementos de 5.
		El motor vibra o la cantidad de par no es suficiente en el rango 5-10Hz, disminuya el valor de CON-04 en incrementos de 1kHz (si CON-04 se define para exceder 3 kHz).
El motor vibra o se produce un disparo por sobrecorriente en la carga regenerativa a baja velocidad (10Hz o menos).	CON-92 SL Volt Comp2 CON-93 SL Volt Comp3	Aumente el valor de CON-92-93 en incrementos de 5 al mismo tiempo.
Disparo por sobretensión debido a una aceleración/ deceleración repentina o fluctuación súbita de la carga (sin resistencia de frenado instalado) a la mitad de velocidad (30Hz o más).	CON-24 ASR-SL I Gain2	Disminuya el valor de CON-2 en decrementos de 5%.
Disparo por sobrecorriente debido a la fluctuación súbita de la carga a alta velocidad (50Hz o más)	CON-54–57 Trq Lmt CON-94 SL FW Freq	Disminuya el valor de CON-5-57 en decrementos de 10% (si el ajuste de parámetro es 150% o más).
		Aumente/disminuya el valor de CON-94 en incrementos/ decrementos de 5% (ajuste debajo del 100%).

Problema	Código de Función Relevante	Solución de Problemas
El motor vibra cuando la carga aumenta de la frecuencia base o más.	CON-22 ASR-SL I Gain1 CON-23 ASR-SL I Gain2	Aumente el valor de CON-22 en incrementos de 50m/s o disminuya el valor de CON-24 en decrementos de 5%.
El motor vibra a medida que aumenta la carga.	CON-28 S-Est P Gain1 CON-29 S-Est I Gain1	A baja velocidad (10Hz o menos), aumente el valor de CON-95 en incrementos de 5.
		A velocidad media (30Hz o más), aumente el valor de CON-28 en incrementos de 500. Si el ajuste de parámetro es muy extremo, se puede producir un disparo por sobrecorriente a baja velocidad.
Disminuye el nivel de velocidad del motor	BAS-20 Auto Tuning	Selecciones 6. Tr (Tipo estático) en BAS-24 y realice la sintonización constante de tiempo del rotor.

5.11. Operación de Acumulación de Energía Cinética (KEB)

Si hay una interrupción de la alimentación, la tensión de la conexión de CC baja y se produce una falla de baja tensión que da como resultado un bloqueo de la salida. Esta función mantiene la tensión de la conexión de CC mediante el control de la frecuencia de salida del variador mientras dura la interrupción, contribuyendo a mantener durante más tiempo el intervalo entre la interrupción instantánea y la falla de baja tensión.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CON	77	Selección operación KEB	KEB Select	0	Ninguno	0-2	-
				1	KEB-1		
				2	KEB-1		
	78	Nivel de arranque KEB	KEB Start Lev	125,0		110,0-200,0	%
	79	Nivel de parada KEB	KEB Stop Lev	130,0		Cn.78-210,0	%
	80	Ganancia P de KEB	KEB P Gain	1000		0-20000	
	81	Ganancia I de KEB	KEB I Gain	500		1-20000	
82	Ganancia deslizamiento KEB	KEB Slip Gain	30,0		0-2000,0%		
83	Tiempo de aceleración KEB	KEB Acc Time	10,0		0,0-600,0(seg)	-	
IN	65-71	Ajuste función borne Pn	Pn Define	52	Selec KEB-1	-	-

Características Avanzadas

Detalles de Configuración de la Operación de Acumulación de Energía Cinética (KEB)

Código	Descripción								
CON-77 KEB Select	<p>Seleccione la operación de acumulación de energía cinética con la alimentación de entrada desconectada. Si se selecciona 1 o 2, controla la frecuencia de salida del variador y carga la conexión CC (parte CC del variador) con la energía generada por el motor.</p> <p>Además, esta función se puede ajustar usando un terminal de entrada. A partir de los ajustes de las funciones del terminal Pn, seleccione Selec KEB-1, y luego encienda la bornear para ejecutar la función KEB-1. (Si se selecciona Selec KEB-1, KEB-1 o KEB-2 no se podrán ajustar en CON-7.)</p>								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Ninguno</td> <td>Se realiza la deceleración general hasta la ocurrencia de un disparo por baja tensión.</td> </tr> <tr> <td>1 KEB-1</td> <td>Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, se restaura la operación normal desde la operación de acumulación de energía a la operación de referencia de frecuencia. El Tiempo Acel KEB en CON-9 se aplica como el tiempo de aceleración de frecuencia de operación al restaurar la operación normal.</td> </tr> <tr> <td>2 KEB-2</td> <td>Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, cambia de la operación de acumulación de energía a la operación de parada de deceleración. El Tiempo Decel KEB en DRV-04 se aplica como el tiempo de deceleración de frecuencia de operación de parada de deceleración.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0 Ninguno	Se realiza la deceleración general hasta la ocurrencia de un disparo por baja tensión.	1 KEB-1	Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, se restaura la operación normal desde la operación de acumulación de energía a la operación de referencia de frecuencia. El Tiempo Acel KEB en CON-9 se aplica como el tiempo de aceleración de frecuencia de operación al restaurar la operación normal.	2 KEB-2	Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, cambia de la operación de acumulación de energía a la operación de parada de deceleración. El Tiempo Decel KEB en DRV-04 se aplica como el tiempo de deceleración de frecuencia de operación de parada de deceleración.
	Configuración	Función							
	0 Ninguno	Se realiza la deceleración general hasta la ocurrencia de un disparo por baja tensión.							
1 KEB-1	Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, se restaura la operación normal desde la operación de acumulación de energía a la operación de referencia de frecuencia. El Tiempo Acel KEB en CON-9 se aplica como el tiempo de aceleración de frecuencia de operación al restaurar la operación normal.								
2 KEB-2	Cuando se bloquea la potencia de entrada, se carga la conexión de CC con energía regenerada. Cuando la potencia de entrada se restaura, cambia de la operación de acumulación de energía a la operación de parada de deceleración. El Tiempo Decel KEB en DRV-04 se aplica como el tiempo de deceleración de frecuencia de operación de parada de deceleración.								
<p>[KEB -1]</p> <p>The diagram illustrates the KEB-1 operation. It consists of three vertically aligned graphs sharing a common time axis. The top graph shows 'Tensión conexión CC' (DC connection voltage) which remains constant until a disturbance (CON-78) occurs, causing a temporary drop. After the disturbance, the voltage recovers (CON-79). The middle graph shows 'Frecuencia de salida' (output frequency) which ramps up to a steady state, then drops to a minimum labeled 'Frecuencia arranque' (start frequency) during the disturbance, and then ramps back up to the steady state, labeled 'Retorno a operación (CON-89)'. The bottom graph shows 'Px (FX)' as a shaded rectangular pulse that occurs during the frequency dip, indicating that the DC connection is energized with regenerative energy during this period.</p>									

Código	Descripción
	<p>[KEB -2]</p>
CON-78 KEB Start Lev, CON-79 KEB Stop Lev	Definen los puntos de arranque y parada de la operación de acumulación de energía cinética. Los valores deben basarse en el nivel de disparo por baja tensión como 100% y el nivel de parada (CON-79) debe ser superior al nivel de arranque (CON-78).
CON-80 KEB P Gain	La Ganancia P del controlador es utilizada para mantener la tensión de la sección de potencia CC durante la operación de acumulación de energía cinética. Cambie el valor definido cuando se produzca un disparo por baja tensión justo después de una falla de alimentación.
CON-81 KEB I Gain	La Ganancia I del controlador es utilizada para mantener la tensión de la sección de potencia CC durante la operación de acumulación de energía cinética. Ajuste el valor de ganancia para mantener la frecuencia durante la operación de energía cinética hasta que el variador se detenga.
CON-82 KEB Slip Gain	La ganancia de deslizamiento es para la prevención de un disparo por baja tensión causado por la carga cuando la operación de acumulación de energía cinética se inicia a partir de un apagón.
CON-83 KEB Acc Time	Define el tiempo de aceleración de la frecuencia de operación cuando se restablece la operación normal desde la operación de acumulación de energía cinética una vez restituida la potencia de entrada

⚠ Precaución

Dependiendo del tiempo de la interrupción instantánea y la inercia de la carga, la acumulación de energía cinética puede causar un disparo por baja tensión al desacelerar. Cuando el variador opera la función de acumulación de energía cinética, el motor vibrará, excepto con carga de par variable (ventilador, bomba, etc.).

Características Avanzadas

5.12. Control de Par

Si el par de salida es superior a la carga del motor, la velocidad del motor sube gradualmente. Para prevenir esta situación se recomienda definir el límite de velocidad en la velocidad de giro del motor. (No se puede controlar el par durante la operación de límite de velocidad).

El control de par consiste en controlar la salida de par en el motor definida en el valor del comando de par. La velocidad de giro del motor permanece constante cuando el par de salida y el par de carga del motor están en equilibrio. Por lo tanto, la velocidad de giro del motor en el control de par está determinada por la carga.

Opción de Configuración de Control de Par

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Unidad
DRV	09	Modo de Control	Control Mode	4	Sensorless IM	-
	10	Control de Par	Torque Control	1	Sí	-

Detalles de Configuración de Control de Par

Grupo	Código	Nombre	Configuración Parámetro		Unidad
DRV	02	Cmd Torque	-	0,0	%
	08	Trq Ref Src	0	Teclado-1	-
	09	Control Mode	4	Sensorless Im	-
	10	Torque Control	1	Sí	-
	22	(+) Trq Gain	-	50-150	%
	23	(-) Trq Gain	-	50-150	%
BAS	20	Auto Tuning	1	Sí	-
CON	62	Speed LmtSrc	0	Teclado-1	-
	63	FWD Speed Lmt	-	60,00	Hz
	64	REV Speed Lmt	-	60,00	Hz
	65	Speed Lmt Gain	-	100	%
IN	65-71	Px Define	35	Velocidad/Par	-
OUT	31-33	Relay x or Q1	27	Dect Par	-
	59	TD Level	-	100	%
	60	TD Band	-	5,0	%

Nota

- Para la operación en el modo de control de par, las condiciones de la operación básica deberían definirse antes. Para más información, consulte la [Guía de Operación de Control Vectorial Sensorless](#) en la página [160](#).
- El control de par no debe usarse en un área de regeneración de velocidad baja o en condiciones de carga baja.
- El cambio de dirección de giro en avance y en retroceso durante el funcionamiento podría causar sobrecorriente o error de deceleración en el sentido inverso.

Opción de Configuración de Referencia de Par

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Unidad	
DRV	02	Comando de par	Cmd Torque	-180-180	%	
	08	Ajuste de referencia de par	Trq Ref Src	0	Teclado-1	
				1	Teclado-2	
				2	V1	
				4	V2	
				5	I2	
				6	Rs-485	
				8	FieldBus	
				9	UserSeqLink	
				12	Pulso	
CON	62	Ajuste límite de velocidad	Speed LmtSrc	0	Teclado-1	-
				1	Teclado-2	
				2	V1	
				4	V2	
				5	I2	
				6	Rs-485	
				7	FieldBus	
				8	UserSeqLink	
	63	Límite de velocidad en dirección positiva	FWD Speed Lmt	0-Frecuencia máxima	Hz	
	64	Límite de velocidad en dirección negativa	REV Speed Lmt	0-Frecuencia máxima	Hz	
65	Ganancia operación límite de velocidad	Speed Lmt Gain	100-5000	%		
IN	01	Par en entrada analógica máxima	Torque at 100%	-12,00-12,00	mA	

Características Avanzadas

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Unidad
CNF	21	Display modo monitoreo 1	Monitor Line-1	8	FieldBus	
	22	Display modo monitoreo 2	Monitor Line-2	9	UserSeqLink	
	23	Display modo monitoreo 3	Monitor Line-3	12	Pulso	

Detalles de Configuración de Referencia de Par

Código	Descripción																							
DRV-08	Seleccione un método de entrada para usar como la referencia de par.																							
	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Ajuste de Parámetro</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Teclado-1</td> <td rowspan="2">Define la referencia de par utilizando el teclado.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Teclado-2</td> </tr> <tr> <td>2,4,5</td> <td>V1, V2, I2</td> <td>Define la referencia de par utilizando el borne de entrada de tensión o corriente de la bornera.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>RS-485</td> <td>Define la referencia de par utilizando el borne de comunicación de la bornera.</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>FieldBus</td> <td>Entrada de la referencia de par usando la opción Fieldbus del variador.</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>UserSeqLink</td> <td>Ingresa de la referencia de par mediante el área común de conexión con la salida de secuencia del usuario.</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Pulso</td> <td>Ingresa la referencia de par usando la entrada de pulso en la bornera del variador</td> </tr> </tbody> </table>	Ajuste de Parámetro		Descripción	0	Teclado-1	Define la referencia de par utilizando el teclado.	1	Teclado-2	2,4,5	V1, V2, I2	Define la referencia de par utilizando el borne de entrada de tensión o corriente de la bornera.	6	RS-485	Define la referencia de par utilizando el borne de comunicación de la bornera.	8	FieldBus	Entrada de la referencia de par usando la opción Fieldbus del variador.	9	UserSeqLink	Ingresa de la referencia de par mediante el área común de conexión con la salida de secuencia del usuario.	12	Pulso	Ingresa la referencia de par usando la entrada de pulso en la bornera del variador
	Ajuste de Parámetro		Descripción																					
	0	Teclado-1	Define la referencia de par utilizando el teclado.																					
	1	Teclado-2																						
	2,4,5	V1, V2, I2	Define la referencia de par utilizando el borne de entrada de tensión o corriente de la bornera.																					
	6	RS-485	Define la referencia de par utilizando el borne de comunicación de la bornera.																					
	8	FieldBus	Entrada de la referencia de par usando la opción Fieldbus del variador.																					
9	UserSeqLink	Ingresa de la referencia de par mediante el área común de conexión con la salida de secuencia del usuario.																						
12	Pulso	Ingresa la referencia de par usando la entrada de pulso en la bornera del variador																						
CON-02	La referencia de par puede ajustarse hasta un 180% del par nominal máximo del motor.																							
IN-02	Define el par máximo. Puede verificar el par máximo en el modo (MON) Monitor.																							
CNF-21-23	Seleccione un parámetro desde el modo Config 8CNF) y luego seleccione 19 (Ref Par).																							

Detalles de Límites de Velocidad

Código	Descripción																	
CON-62	Seleccione un método para ajustar el límite de velocidad.																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Ajuste de Parámetro</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Teclado-1</td> <td rowspan="2">Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Teclado-2</td> </tr> <tr> <td>2,4,5</td> <td>V1, V2, I2</td> <td rowspan="4">Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>RS-485</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>FieldBus</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>UserSeqLink</td> </tr> </tbody> </table>	Ajuste de Parámetro		Descripción	0	Teclado-1	Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.	1	Teclado-2	2,4,5	V1, V2, I2	Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.	6	RS-485	8	FieldBus	9	UserSeqLink
	Ajuste de Parámetro		Descripción															
	0	Teclado-1	Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.															
	1	Teclado-2																
	2,4,5	V1, V2, I2	Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.															
	6	RS-485																
8	FieldBus																	
9	UserSeqLink																	

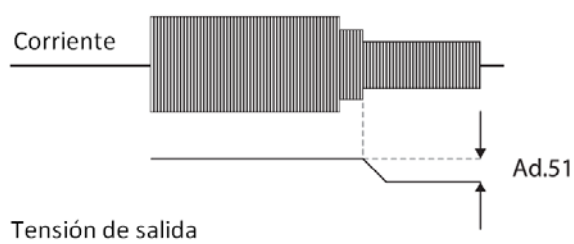
Código	Descripción																	
CON-62	Seleccione un método para ajustar el límite de velocidad.																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Ajuste de Parámetro</th> <th>Descripción</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Teclado-1</td> <td rowspan="2">Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Teclado-2</td> </tr> <tr> <td>2,4,5</td> <td>V1, V2, I2</td> <td rowspan="4">Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>RS-485</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>FieldBus</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>UserSeqLink</td> </tr> </tbody> </table>	Ajuste de Parámetro		Descripción	0	Teclado-1	Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.	1	Teclado-2	2,4,5	V1, V2, I2	Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.	6	RS-485	8	FieldBus	9	UserSeqLink
	Ajuste de Parámetro		Descripción															
	0	Teclado-1	Define el valor del límite de velocidad utilizando el teclado.															
	1	Teclado-2																
	2,4,5	V1, V2, I2	Define el valor del límite de velocidad utilizando el mismo método que el comando de frecuencia. Puede verificar el ajuste en el modo (MON) Monitor.															
	6	RS-485																
8	FieldBus																	
9	UserSeqLink																	
CON-63	Define el valor del límite de velocidad en dirección positiva.																	
CON-64	Define el valor del límite de velocidad en dirección negativa.																	
CON-65	Define la tasa de disminución de la referencia de par cuando la velocidad del motor supera el valor del límite de velocidad.																	
CNF-21-23	Seleccione un parámetro en el modo de configuración (CNF) y luego seleccione 21 Par Bias.																	
IN-65-71	Seleccione un borne de entra multifunción para ajustarlo a (35 Velocidad / Par). Si se enciende el borne mientras se detiene la operación, opera en el modo de control vectorial (límite de velocidad).																	

5.13. Operación de Ahorro de Energía

5.13.1. Operación de Ahorro de Energía Manual

Si la corriente de salida del variador es inferior a la corriente definida en bA.14 (Corriente Sin Carga), la tensión de salida se reduce en la magnitud definida en Ad.51 (Ahorro de Energía). El valor estándar es la tensión antes de que se inicie la operación de ahorro de energía. Esta función no está activa durante la aceleración y deceleración.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	50	Operación de ahorro de energía	E-Save Mode	1	Manual	-	-
	51	Cantidad de ahorro de energía	Energy Save	30		0-30	%



Características Avanzadas

5.13.2. Operación de Ahorro de Energía Automática

La tensión de salida se ajusta calculando automáticamente la cantidad de energía ahorrada sobre la base de la corriente nominal del motor (BAS-13-13) y la corriente sin carga (BAS-14). A partir de los cálculos, se puede ajustar la tensión de salida.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	50	Operación de ahorro de energía	E-Save Mode	2	Auto	-	-

⚠ Precaución



Debe tenerse en cuenta que el tiempo requerido para la aceleración o la deceleración por un cambio de la frecuencia de operación o un comando de parada durante la operación de ahorro de energía podría ser más prolongado que el período definido para la aceleración y la deceleración, debido al tiempo de control que la operación de ahorro de energía requiere para volver a la operación normal.

5.14. Operación de Búsqueda de Velocidad

Se utiliza para prevenir la falla que podría producirse cuando el variador genera tensión durante el funcionamiento en vacío del motor con la tensión de salida del variador bloqueada. No es una detección exacta de la velocidad, ya que la velocidad de giro del motor se determina fácilmente sobre la base de la corriente de salida del variador.

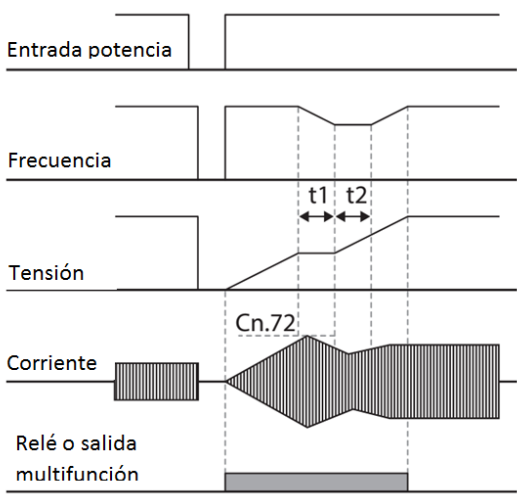
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CON	70	Selección modo búsqueda velocidad	SS Mode	0	Arranque al vuelo-1	-	-
	71	Selección operación búsqueda velocidad	Speed Search	0000		-	bit
	72	Corriente referencia búsqueda velocidad	SS Sup-Current	-	Debajo de 75kW	80-200	%
	73	Ganancia proporcional búsqueda velocidad	SS P-Gain	100		0-9999	-
	74	Ganancia integral búsqueda velocidad	SS I-Gain	200		0-9999	-
	75	Tiempo bloqueo salida antes de búsqueda de velocidad	SS Block Time	1,0		0-60	seg
OUT	31	Elemento 1 relé multifunción	Relay 1	19	Búsqueda Velocidad	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Detalles de Configuración de la Operación de Búsqueda de Velocidad

Código	Descripción		
CON-70 SS Mode	Seleccione un tipo de búsqueda de velocidad.		
	Ajuste	Función	
	0	Arranque al vuelo-1	La búsqueda de velocidad se lleva a cabo, ya que controla la corriente de salida del variador durante el vacío por debajo del ajuste de parámetros CON-72 (SS Sup-actual). Si la dirección del motor vacío y la dirección del comando de operación al reiniciar son las mismas, se puede realizar una función de búsqueda de velocidad estable a alrededor de 10Hz o menos. Sin embargo, si la dirección de marcha del motor vacío y la dirección del comando de operación al reiniciar son diferentes, la búsqueda de velocidad no produce un resultado satisfactorio, porque la dirección de marcha en vacío no se puede establecer.
1	Arranque al vuelo-2	La búsqueda de velocidad se lleva a cabo, ya que PI controla la corriente de rizado que se genera por la fuerza contra-electromotriz durante la rotación sin carga. Dado que este modo establece la dirección de la marcha en vacío del motor (avance / retroceso), la función de búsqueda de velocidad es estable, independientemente de la dirección de marcha del motor en vacío y la dirección del comando de operación. Sin embargo debido a que la corriente de rizado se usa es generada por la fuerza contraelectromotriz en vacío (la fuerza contraelectromotriz es proporcional a la velocidad de vacío), la frecuencia de vacío no se determina con precisión y re-aceleración puede empezar desde la velocidad cero cuando la búsqueda se realiza para el motor marcha en vacío a baja velocidad (alrededor de 10-15 Hz, aunque depende de las características del motor).	
CON-71 Speed Search	La búsqueda de velocidad se puede seleccionar entre las siguientes 4 opciones. Si el segmento superior de la pantalla está activado (On), y si el segmento inferior está desactivado (Off).		
	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)
	Teclado LCD		

Características Avanzadas

Código	Descripción																													
	<p>Tipo y Funciones de la Configuración de Búsqueda de Velocidad</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th colspan="4">Configuración</th> <th rowspan="2">Función</th> </tr> <tr> <th>Bit 4</th> <th>Bit 3</th> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>√</td> <td>Búsqueda de velocidad para aceleración general.</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>√</td> <td></td> <td>Arranque de reposición después de un disparo.</td> </tr> <tr> <td></td> <td>√</td> <td></td> <td></td> <td>Rearranque después de una interrupción instantánea.</td> </tr> <tr> <td>√</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>Arranque simultáneo con el encendido</td> </tr> </tbody> </table> <ul style="list-style-type: none"> • Búsqueda de velocidad para aceleración general: Si el bit 1 está definido en 1 y se ingresa el comando de operación del variador, la aceleración se produce en la operación de búsqueda de velocidad. Si se genera tensión cuando se ingresa un comando de operación del variador mientras el motor está rotando, de acuerdo con las condiciones de carga podría producirse un disparo y, por lo tanto, el funcionamiento exigido del motor. En tal caso, la aceleración puede continuar sin disparos si se utiliza la función de búsqueda de velocidad. • Arranque de reposición después de un disparo: Si el bit 2 está definido en 1 y Pr.80 (Rearranque RST) está definido en 1 (Sí), la aceleración se realiza a la frecuencia antes del disparo en operación de búsqueda de velocidad cuando se pulsa la tecla RESET (o reposición por bornera). • Rearranque después de una interrupción instantánea: Si la alimentación de entrada del variador se desconecta, se produce un disparo de baja tensión y la alimentación se recupera antes de la desconexión de la alimentación interna del variador, la aceleración se realiza a la frecuencia antes del disparo de baja tensión en operación de búsqueda de velocidad. <p>Cuando la alimentación de entrada se bloquea debido a la interrupción instantánea, el variador bloquea la salida mediante un disparo de baja tensión. Si la alimentación de entrada se recupera se produce salida de frecuencia y la tensión aumenta por el control PI antes de que se produzca el disparo de baja tensión.</p> <p>Si la corriente supera el valor definido en CON-72, tensión deja de aumentar y la frecuencia disminuye (zona t1). Si la corriente cae por debajo del valor definido en CON-27, la tensión aumenta nuevamente y la frecuencia deja de disminuir (zona t2). Cuando se reestablecen las tensiones y frecuencias normales, la función búsqueda de velocidad acelera el motor a la frecuencia de referencia anterior al disparo por falla.</p>	Configuración				Función	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1				√	Búsqueda de velocidad para aceleración general.			√		Arranque de reposición después de un disparo.		√			Rearranque después de una interrupción instantánea.	√				Arranque simultáneo con el encendido
Configuración				Función																										
Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1																											
			√	Búsqueda de velocidad para aceleración general.																										
		√		Arranque de reposición después de un disparo.																										
	√			Rearranque después de una interrupción instantánea.																										
√				Arranque simultáneo con el encendido																										

Código	Descripción
	 <p> <ul style="list-style-type: none"> • Arranque simultáneo en el momento del encendido: el bit 4 está definido en 1 y ADV-10 (Arr Alim ON) está definido en 1 (Sí). Si se aplica la alimentación de entrada al variador con el comando de operación activado, la aceleración se realiza a la frecuencia objetivo en operación de búsqueda de velocidad. </p>
CON-72 SS Sup-Current	Controla la corriente durante la operación de búsqueda de velocidad, sobre la base de la corriente nominal del motor. Si CON-70 (Modo SS) se ajuste a 1 (Arranque al vuelo-2), este código no es válido.
CON-73 SS P/I-Gain, CON-75 SS Block Time	La ganancia P/I del controlador de búsqueda de velocidad se puede ajustar. Si CON-70 (Modo SS) se establece en 1 (Arranque al vuelo -2), se utilizan diferentes valores de fábrica en base a la capacidad del motor y se definen en dr.14 (Capacidad del Motor).

Nota

- Si opera dentro de la salida nominal, la serie S100 está diseñada para funcionar normalmente en el caso de producirse una interrupción instantánea de menos de 15mseg cuando se utiliza con la salida nominal. Ambos variadores con 200V y 400V de tensión de entrada garantizan el tiempo de interrupción instantánea (cuando la tensión de entrada aplicada al variador es 200-230VCA y 380-460VCA, respectivamente).
- La tensión CC del variador puede variar de acuerdo con la carga de salida. Por lo tanto, cuando el tiempo de la interrupción instantánea supera los 15mseg o la salida es mayor que la salida nominal podría producirse un disparo de baja tensión.

⚠ Precaución

Cuando se opera en modo Sensorless II mientras la carga de arranque está en marcha libre, la función de búsqueda de velocidad (para aceleración general) debe ajustarse para una operación suave. Si no se define la función de búsqueda de velocidad, podría producirse un disparo por sobrecorriente o por sobrecarga.

5.15. Configuración de Rearranque Automático

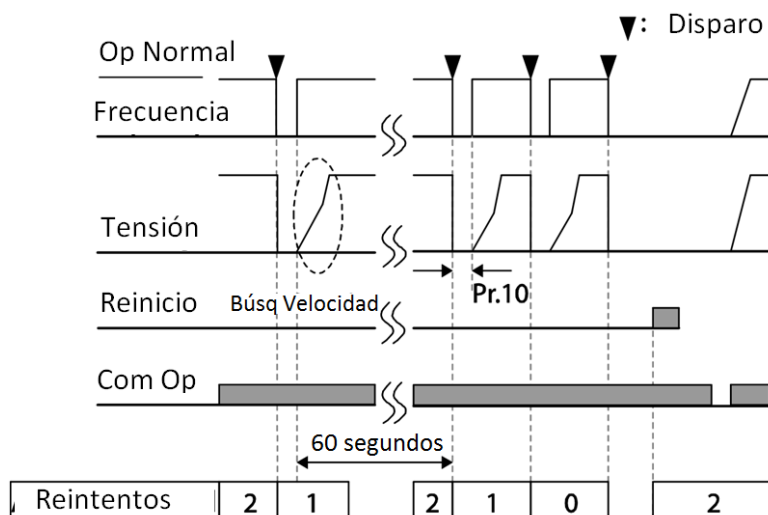
Cuando la operación del variador se detiene debido a una falla y se activa un disparo por falla, el variador se reinicia automáticamente basado en los ajustes de los parámetros.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	08	Selección arranque a reinicio por disparo	RST Restart	0	No	0-1	-
	09	Conteo re arranques automáticos	Retry Number	0		0-10	-
	10	Tiempo de retardo re arranque automático	Retry Delay	1,0		0,0-60,0	seg
CON	71	Selección operación búsqueda velocidad	Speed Search	-		0000*-1111	bit
	72	Corriente referencia búsqueda velocidad	SS SupCurrent	150		80-200	%
	73	Ganancia proporcional búsqueda velocidad	SS P-Gain	100		0-9999	
	74	Ganancia integral búsqueda velocidad	SS I-Gain	200		0-9999	
	75	Tiempo bloqueo salida antes de búsqueda de velocidad	SS Block Time	1,0		0,0-60,0	seg

Detalles de Configuración del Rearranque Automático

Código	Descripción
PRT-08 RST Restart, PRT-09 Retry Number, PRT-10 Retry Delay	<p>Opera cuando Pr.08 (Reinicio RST) está definido en 1 (Sí) y el número disponible de reintentos de re arranque automático está definido en PRT-09 (Conteo Rearranques Automáticos).</p> <p>En el caso de que se produzca un disparo en operación, el variador efectúa el re arranque automático después del tiempo de PRT-10 (Ret Reintent).</p> <p>Con cada re arranque automático, el variador cuenta el número de reintentos y disminuye en 1 el número definido en PRT-09 hasta que la cantidad de reintentos llega a 0.</p> <p>Si no se produce un disparo dentro de los 60 segundos después del re arranque automático, el número de reintentos que se redujo en el variador vuelve a aumentar. El número máximo de aumentos está limitado al número de reintentos definido en PRT-09 (Conteo Rearranques Automáticos).</p> <p>El re arranque automático no se realiza en el caso de que se produzca una parada causada por baja tensión, emergencia (Bx), recalentamiento o problema de hardware (Diag HW). La aceleración del re arranque automático es la misma que en la operación de búsqueda de velocidad. En tal sentido, los códigos Cn.72-75 pueden definirse de acuerdo con la carga. Para la función de búsqueda de velocidad consulte la sección <u>Operación de Búsqueda de Velocidad</u> en la página <u>168</u></p>

Código	Descripción
	<p>⚠ Precaución</p> <p>Si la frecuencia de funcionamiento cambia o la aceleración/deceleración se realiza mediante un comando de parada durante la operación de ahorro de energía, el tiempo de Acel/Decel real puede durar más que el tiempo de Acel/Decel establecido debido al tiempo necesario para volver a la general desde la operación de ahorro de energía.</p>



[Ejemplo de rearranque automático definido en 2]

⚠ Precaución

En caso de operar con el número definido de reintentos de rearranque automático, la reposición es cancelada y el motor es activado automáticamente por el variador.

5.16. Configuración de Sonido de Operación (ajustes de frecuencia portadora)

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
CON	04	Frecuencia portadora	Carrier Freq	3,0	1,0-15,0	kHz
	05	Modo selección	PWM* Mode	0	PWM Normal	0-1

* PWM: Modulación de ancho de pulso.

Detalles de Configuración del Sonido de Operación

Código	Descripción
CON-04 Carrier Freq	Selecciona el sonido de operación del motor al cambiar los ajustes de la frecuencia portadora. El dispositivo de potencia (IGBT) en el variador genera la tensión de conmutación de alta frecuencia que alimenta al motor. Aquí la alta frecuencia se denomina frecuencia portadora. Cuanta más alta es la frecuencia portadora,

Características Avanzadas

Código	Descripción																			
	más bajo es el sonido de operación generado desde el motor, y cuanto más baja, más alto es el sonido de operación.																			
CON-05 PWM Mode	<p>La pérdida de calor y la corriente de fuga del variador pueden reducirse de acuerdo con el índice de carga en CON-05 (Modo PWM). Seleccionando 0 (Normal PWM), la pérdida de calor y la corriente de fuga se reducen más que cuando se selecciona 1 (MinFugas PWM), pero el sonido del motor aumenta. Las minifugas PWM usan el modo de modulación PWM de 2 fases, que ayuda a minimizar la degradación y reduce la pérdida de conmutación en aproximadamente un 30%.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="3">Elemento</th> <th colspan="2">Frecuencia portadora</th> </tr> <tr> <th>1,0kHz</th> <th>15kHz</th> </tr> <tr> <th>Minifugas PWM</th> <th>PWM Normal</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Ruido del motor</td> <td>↑</td> <td>↓</td> </tr> <tr> <td>Generación de calor</td> <td>↓</td> <td>↑</td> </tr> <tr> <td>Generación de ruido</td> <td>↓</td> <td>↑</td> </tr> <tr> <td>Corriente de fuga</td> <td>↓</td> <td>↑</td> </tr> </tbody> </table>	Elemento	Frecuencia portadora		1,0kHz	15kHz	Minifugas PWM	PWM Normal	Ruido del motor	↑	↓	Generación de calor	↓	↑	Generación de ruido	↓	↑	Corriente de fuga	↓	↑
Elemento	Frecuencia portadora																			
	1,0kHz		15kHz																	
	Minifugas PWM	PWM Normal																		
Ruido del motor	↑	↓																		
Generación de calor	↓	↑																		
Generación de ruido	↓	↑																		
Corriente de fuga	↓	↑																		

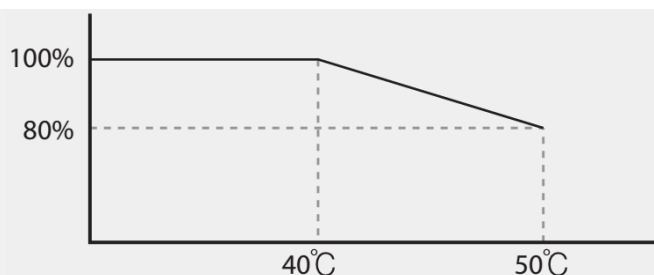
Nota

Frecuencia Portadora a la Configuración por Defecto de Fábrica (30-75kW)

- Carga normal: 2kHz (Máx 5kHz)
- Carga pesada: 4...6kHz (Máx 15kHz)

Estándar de Degradación del Variador Serie S100

- El variador S100 puede usarse para dos tipos de índices de carga: carga pesada (tarea pesada) y carga normal (tarea normal). La tasa de sobrecarga representa una cantidad de carga aceptable que supera la carga nominal, y se expresa en una proporción basada en la carga nominal y la duración. La capacidad de sobrecarga en el variador de la serie S100 es 150% / 1min para cargas pesadas, y el 120% / 1min para cargas normales. En el uso de carga media en el variador serie S100, el índice de sobrecarga es 150% por minuto para cargas pesadas, y 120% por minuto para cargas normales.
- El régimen de corriente varía según el índice de carga y está limitado por la temperatura ambiente. Para más especificaciones, consulte la sección [11.8. Degradación de Corriente Nominal Continua](#) en la página [372](#).
- Régimen de corriente para temperatura ambiente en operación de carga normal.



[Temperatura ambiente contra corriente nominal con carga normal]

- Frecuencia portadora garantizada para corriente nominal por carga.

Capacidad del variador	Carga normal	Carga pesada
30-45kW	2kHz	6Khz
55-75kW	2kHz	4Khz

5.17. Operación del 2do Motor

En la operación de cambio, con dos motores diferentes conectados al mismo variador, la operación del segundo motor está disponible cuando el borne definido como la segunda función está en 1 para el parámetro 2° motor.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define(Px: P1-P7)	26	2do Motor	-	-

Detalles de Configuración de Operación del 2do Motor

Código	Descripción
IN-65-71 Px Define	<p>Si se define la función del borne de entrada multifunción (P1-P5) en 26 (2do motor) para visualizar el grupo M2 (Grupo 2° Motor). Si se ingresa el borne multifunción que está definido en 2do Motor, la operación se realiza en los códigos indicados a continuación. Durante la operación, la entrada del borne multifunción no hace operar al variador en el parámetro 2do Motor.</p> <p>Primero se debe definir PRT-50 (Prevención Entrada en Pérdida) antes de que se puedan usar los ajustes de M2-28 (Nivel Ent. Pérd M2) en M2-08 (Modo Ctrl M2). Asimismo, se debe definir PRT-40 (Sel Falla ETH) antes que los ajustes de M2-29 (ETH M2 1min) y M2-30 (ETH M2 Cont).</p>

Configuración de Parámetros en la Entrada del Borne Multifunción en un 2do Motor

Código	Descripción	Código	Descripción
M2-04 Acc Time	Tiempo de aceleración	M2-16 Inertia Rt	Índice de inercia de la carga
M2-05 Dec Time	Tiempo de deceleración	M2-17 Rs	Resistencia del estator
M2-06 Capacity	Capacidad del motor	M2-18 Lsigma	Inductancia de fuga

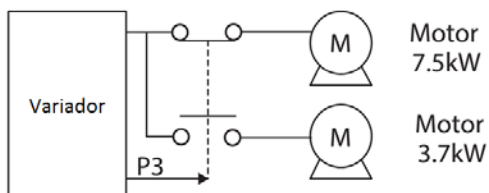
Características Avanzadas

Código	Descripción	Código	Descripción
M2-07 Base Freq	Frecuencia base del motor	M2-19 Ls	Inductancia del estator
M2-08 Ctrl Mode	Modo de control	M2-20 Tr	Constante de tiempo del rotor
M2-10 Pole Num	Número de polos	M2-25 V/F Patt	Patrón de salida de tensión
M2-11 Rate Slip	Deslizamiento nominal	M2-26 Fwd Boost	Refuerzo de par en avance
M2-12 Rated Curr	Corriente nominal	M2-27 Rev Boost	Refuerzo de par en retroceso
M2-13 Noload Curr	Corriente sin carga	M2-28 Stall Lev	Nivel de entrada en pérdida
M2-14 Rated Volt	Tensión nominal del motor	M2-29 ETH 1min	Nivel termoelectrónico nominal incesante durante 1 minuto
M2-15 Efficiency	Eficiencia del motor	M2-30 ETH Cont	Nivel de operación termoelectrónico

Ejemplo – Operación 2do Motor

Use la operación del 2do motor al cambiar la operación entre un motor de 7,5kW y un motor de 3,7 kW secundario conectado al borne P3. Consulte los siguientes ajustes.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	67	Configuración borne P3	P3 Define	26	2do Motor	-	-
M2	06	Capacidad del motor	M2-Capacity	-	3,7kW	-	-
	08	Modo de control	M2-Ctrl Mode	0	V/F	-	-



5.18. Transición de Alimentación

La transición de alimentación se utiliza para cambiar el la fuente de alimentación para el motor conectado al variador desde la potencia de salida del variador a la fuente de alimentación principal (fuente de alimentación comercial), o viceversa.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Configuración borne PX	Px Define(Px: P1-P7)	16	Cambio	-	-
OUT	31	Elemento 1 relé multifunción	Relay 1	17	Línea Variador	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define	18	Línea Com	-	-

Detalles de Configuración de la Transición de Alimentación

Código	Descripción
IN-65-71 Px Define	<p>Cuando la fuente de alimentación del motor cambia de salida del variador a la fuente de alimentación principal, seleccione un borne a utilizar y configure el valor del código a 16 (Cambio). La alimentación se desconectará cuando el borne seleccionado esté encendido. Para invertir la transición, apague el borne.</p>
OUT-31 Realy 1 Define, OUT-33 Q1 Define	<p>Define el relé multifunción o la salida multifunción en 16 (Línea Variador) o 18 (Línea Com). La secuencia de operación del relé es la siguiente.</p>

5.19. Control del Ventilador de Enfriamiento

Ésta es la función de control de encendido/apagado del ventilador conectado al disipador del variador. Se utiliza con cargas de arranque y parada frecuentes o para ambientes silenciosos donde el ventilador de enfriamiento no produce ruido al detenerse. También ayuda a prolongar la vida útil del ventilador de enfriamiento.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	64	Control del ventilador de enfriamiento	FAN Control	0	Activar Marcha	0-2	-

Detalles de Configuración del Control del Ventilador de Enfriamiento

Código	Descripción	
ADV-64 Fan Control	Ajuste	
	0	Activar Marcha
	1	Siempre Activo
	2	Control Temp
		Función
		Si se ingresa un comando de operación con la alimentación conectada al variador, el ventilador de enfriamiento deja de operar. Si el comando de operación se desactiva y la salida del variador está bloqueada, el ventilador se detiene. Si la temperatura del disipador del variadores superior a un valor definido, el ventilador opera independientemente del comando de operación.
		El ventilador está siempre activo cuando el variador está conectado a la alimentación.
		El ventilador de enfriamiento no está activo cuando el variador está conectado a la alimentación y se ingresa un comando de operación. Sin embargo, si la temperatura del disipador del variador supera un determinado valor en grados, el ventilador se activa.

Nota

Aunque se ajuste ADV-64 a 0 (Activar Marcha), el ventilador podría ser activado, con temperatura superior a la normal, mediante la armónica de entrada de corriente o ruidos.

5.20. Configuración de la Frecuencia de Alimentación de Entrada y Tensión

Selecciona la frecuencia de entrada del variador. Si se cambia de 60Hz a 50Hz, los códigos relacionados con la frecuencia (o rpm) definidos en un valor superior a 60Hz cambian todos a 50Hz. Si se cambia de 50Hz a 60Hz, los códigos relacionados con la frecuencia (o rpm) definidos en un valor superior a 50Hz cambian todos a 60Hz.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	10	Frecuencia alimentación de entrada	60/50Hz Sel	0	60Hz	0-1	-

Defina la tensión de la alimentación de entrada del variador en BAS-19. El nivel de disparo por falla de baja tensión cambia automáticamente al estándar de tensión definido.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
BAS	19	Tensión alimentación de entrada	AC Input Volt	220V	220	170-240	V
				400V	380	320-480	

5.21. Escritura, Lectura y Guardado de Parámetros

Use las funciones de leer, escribir y guardar los parámetros en el variador para copiar parámetros desde el variador al teclado o del teclado al variador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF*	46	Lectura Parámetros	Parameter Read	1	Sí	-	-
	47	Escritura Parámetros	Parameter Write	1	Sí	-	-
	48	Guardado Parámetros	Parameter Save	1	Sí	-	-

* Disponible sólo en teclado LCD.

Detalles de Configuración de Escritura, Lectura y Guardado de Parámetros

Código	Descripción
CNF-46 Parameter Read	Copia el parámetro del variador al teclado. Todos parámetros guardados en el teclado se suprimen y se reemplazan por los parámetros copiados.
CNF-47 Parameter Write	Copia el parámetro del teclado al variador. Todos los parámetros guardados en el variador se suprimen. En caso de producirse un error durante la operación de escritura, los datos guardados previamente pueden ser utilizados directamente. Si no hay datos guardados en el teclado se visualiza un mensaje que dice "EEPROM Vacía".
CNF-48 Parameter Save	Como los parámetros definidos en la comunicación se guardan en el área de la RAM desaparecen todos cuando el variador se apaga o enciende. Los parámetros definidos en la comunicación cuando CNF-48 está en 1 (Sí) permanecen sin cambios, incluso aunque se apague o encienda el variador.

5.22. Inicialización de Parámetros

El parámetro modificado por el usuario puede ser inicializado al valor por defecto establecido a la entrega del equipo. La inicialización no está disponible en caso de producirse un disparo o durante la operación del variador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF**	40	Inicialización de parámetros	Parameter Init	0	No	0-13	

Detalles de Configuración de la Inicialización de Parámetros

Código	Descripción			
Drv-93, CNF-40 Parameter Init	Ajuste		Display LCD	Función
	0	No	No	-
	1	Inicializar todos los grupos	All Grp	Se inicializan todos los datos. Si se selecciona 1 (Todos los Grupos) y se pulsa la tecla [PROG/ENT], la inicialización comienza y se visualiza 0 (No) cuando termina.
	2	Inicializar grupo DRV	DRV Grp	Está disponible la inicialización de cada grupo individual. Si se selecciona el grupo deseado y se pulsa la tecla [PROG/ENT], la inicialización comienza y se visualiza 0 (No) cuando termina.
	3	Inicializar grupo BAS	BAS Grp	
	4	Inicializar grupo ADV	ADV Grp	
	5	Inicializar grupo CON	CON Grp	
	6	Inicializar grupo IN	IN Grp	
	7	Inicializar grupo OUT	OUT Grp	
	8	Inicializar grupo COM	COM Grp	
	9	Inicializar grupo APP	APP Grp	
	12	Inicializar grupo PRT	PRT Grp	
	13	Inicializar grupo M2	M2 Grp	

5.23. Bloqueo de Visualización de Parámetros

El usuario puede definir el modo Parámetro para que no se lo visualice utilizando una contraseña de teclado.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
CNF	50	Bloqueo visualización parámetro	View Lock Set	Desbloqueado	0-9999	
	51	Contraseña bloqueo visualización parámetro	View Lock Pw	Contraseña	0-9999	

Detalles de Configuración del Bloqueo de Visualización de Parámetros

Código	Descripción												
CNF-51 View Lock Pw	Registra la contraseña que se utilizará para bloquear la visualización del modo Parámetro. Para definirla, siga el procedimiento que aparece a continuación.												
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>No.</th> <th>Procedimiento</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-51 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Si hay una contraseña anterior regístrela.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Registre una contraseña nueva.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.</td> </tr> </tbody> </table>	No.	Procedimiento	1	Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-51 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.	2	Si hay una contraseña anterior regístrela.	3	Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.	4	Registre una contraseña nueva.	5	Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.
	No.	Procedimiento											
	1	Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-51 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.											
	2	Si hay una contraseña anterior regístrela.											
	3	Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.											
	4	Registre una contraseña nueva.											
5	Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.												
CNF-50 View Lock Set	Al entrar la contraseña registrada con el bloqueo de visualización desbloqueado se visualiza [Bloqueado] y no se visualiza el grupo de parámetros en el teclado. Al volver a entrarla se visualiza "Desbloqueado" y pulsando la tecla MODE se visualiza el modo Parámetro.												

5.24. Bloqueo de Parámetros

El usuario puede prevenir la modificación de los parámetros utilizando la contraseña registrada. Para acceder a esta función, primero ingrese y registre una contraseña de usuario.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
DRV	94	Registro contraseña	-	-	0-9999	-
	95	Contraseña bloqueo de parámetros	-	-	0-9999	-
CNF	52	Bloqueo parámetros	Key Lock Set	Desbloqueado	0-9999	-
	53	Contraseña bloqueo de parámetros	Key Lock PW	Contraseña	0-9999	-

Detalles de Configuración del Bloqueo de Parámetros

Código	Descripción												
CNF-53 Key Lock Pw	Registra la contraseña que se utilizará para bloquear el teclado de parámetros. Registre la contraseña con el siguiente procedimiento.												
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>No.</th> <th>Procedimiento</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-53 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Si hay una contraseña anterior regístrela.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Registre una contraseña nueva.</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.</td> </tr> </tbody> </table>	No.	Procedimiento	1	Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-53 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.	2	Si hay una contraseña anterior regístrela.	3	Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.	4	Registre una contraseña nueva.	5	Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.
	No.	Procedimiento											
	1	Pulsando la tecla [PROG/ENT] en CNF-53 se visualiza la contraseña registrada previamente. El valor por defecto es 0. Cuando la registra por primera vez entre 0.											
	2	Si hay una contraseña anterior regístrela.											
	3	Si la contraseña ingresada es igual a la anterior aparece una indicación para registrar una contraseña nueva. Si la contraseña ingresada es diferente de la anterior sigue visualizándose la contraseña registrada previamente.											
4	Registre una contraseña nueva.												
5	Una vez completado el registro vuelve a mostrarse el código CNF-51.												
CNF-52 Key Lock Set	Al entrar la contraseña registrada con el bloqueo de teclado desbloqueado se visualiza [Bloqueado] y pulsando la tecla [PROG/EN] en el código de función cuyos parámetros quiere cambiar desde el teclado no se puede cambiar al modo de edición. Entrando la contraseña una vez más, la indicación [Desbloqueado] desaparece y sale de la función de bloqueo del teclado del modo Parámetro.												

Precaución

Si la función de bloqueo de visualización está activada no se puede cambiar las funciones relacionadas con la operación del variador. Debe memorizarse la contraseña registrada.

5.25. Visualización de Parámetros Modificados

Esta función se utiliza sólo cuando los parámetros son diferentes de los valores por defecto. Se emplea para rastrear las modificaciones de parámetros.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF	41	Visualización de parámetros modificados	Changed Para	0	Ver todos	-	-

Detalles de Configuración de la Visualización de Parámetros Modificados


Código	Descripción		
CNF-41 Changed Para	Ajuste		Función
	0	Ver Todo	Muestra todos los parámetros
	1	Ver Modificados	Muestra sólo los parámetros modificados

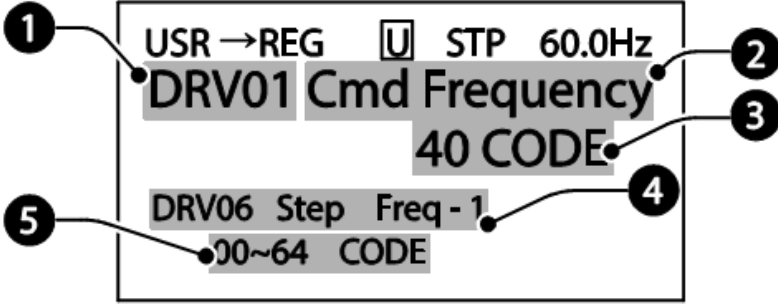
5.26. Grupo Usuario

Se pueden agrupar datos elegidos de cada grupo de parámetros y modificarlos. Pueden registrarse hasta 64 parámetros en el grupo Usuario.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF	42	Ajuste de tecla multifunción	Multi Key Sel	3	SelGrupo Parám	-	
	45	Borrar todos los códigos e usuarios registrados	UserGrp AllDel	0	No	-	-

Detalles de Configuración del Grupo Usuario

Código	Descripción	
CNF-42 Multi-Key Sel	Seleccione 3 (SelGrupo Parám) entre las funciones de las teclas multifunción. Si no se registran parámetros del grupo Usuario, el grupo de usuario (Grp USR) no aparecerá, incluso aunque la tecla multifunción esté definida en SelGrupo Parám. Siga los siguientes procedimientos para registrar parámetros en un grupo de usuarios.	
	No.	Procedimiento
	1	Si selecciona 3 (SelGrupo Parám) en el código 42 del modo CNF se visualiza el ícono  en la parte superior del display.

Código	Descripción												
	<p>2 Vaya al parámetro que desea registrar en el modo PAR y pulse la tecla [MULTI]. Por ejemplo, si pulsa la tecla [MULTI] en Consigna Frec, que es el código 1 del grupo DRV, se verá el siguiente display:</p>  <p>1: El grupo y el número de código del parámetro a registrar 2: Nombre del parámetro a registrar 3: Número de código a registrar en el grupo Usuario (si pulsa la tecla [PROG/ENT] en 40 quedará registrado en el código 40 del grupo Usuario) 4: Información sobre el parámetro ya registrado en el código 40 del grupo Usuario 5: Rango de ajuste del grupo Usuario (0 es para eliminar la definición)</p> <p>3 Puede definir el número 3 del display. Se registra seleccionando el número de código deseado y pulsando la tecla [PROG/ENT].</p> <p>4 Si el valor cambia a 3, los valores visualizados en el número 4 también cambian. Es decir, el número 4 muestra información sobre los parámetros registrados y se visualiza la indicación “Código Vacío” si no hay nada registrado con el número de código deseado. 0 es para eliminar la definición.</p> <p>5 Los parámetros registrados mediante el procedimiento anterior quedan registrados en el grupo Usuario del Modo Usuario/Macro. (Cuando es necesario, los parámetros pueden registrarse de manera redundante. Por ejemplo, un determinado parámetro puede registrarse en el código 2, en el código 11...y así sucesivamente.)</p>												
	<p>Siga los siguientes procedimientos para borrar parámetros en un grupo de usuarios.</p> <table border="1" data-bbox="422 1563 1417 1883"> <thead> <tr> <th>No.</th> <th>Procedimiento</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Si selecciona 4. SelGrupo Parám con la tecla MULTI en el modo CNF, código 42, se visualizará el ícono U en la parte superior del display.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Mueva el cursor al código que desea suprimir en el grupo USR del modo Usuario/Macro.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Pulse la tecla [MULTI].</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Se le pregunta si desea suprimir. Pulse Sí y luego la tecla [PROG/ENT].</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>La supresión se ha completado.</td> </tr> </tbody> </table>	No.	Procedimiento	1	Si selecciona 4. SelGrupo Parám con la tecla MULTI en el modo CNF, código 42, se visualizará el ícono U en la parte superior del display.	2	Mueva el cursor al código que desea suprimir en el grupo USR del modo Usuario/Macro.	3	Pulse la tecla [MULTI].	4	Se le pregunta si desea suprimir. Pulse Sí y luego la tecla [PROG/ENT].	5	La supresión se ha completado.
No.	Procedimiento												
1	Si selecciona 4. SelGrupo Parám con la tecla MULTI en el modo CNF, código 42, se visualizará el ícono U en la parte superior del display.												
2	Mueva el cursor al código que desea suprimir en el grupo USR del modo Usuario/Macro.												
3	Pulse la tecla [MULTI].												
4	Se le pregunta si desea suprimir. Pulse Sí y luego la tecla [PROG/ENT].												
5	La supresión se ha completado.												
<p>CNF- 25 UserGrp AllDel</p>	<p>Si se selecciona 1 (Sí) se suprimen todos los parámetros registrados en el grupo Usuario</p>												

5.27. Arranque Fácil

Ejecute el Arranque Fácil para configurar fácilmente los parámetros del motor básicos necesarios para hacer operar un motor en un lote. Defina CNF-61 (Arranque Fácil) e 1 (Sí) para activar la función, inicializar todos los parámetros mediante la definición de CNF-40 (Parámetros de inicialización) en 1 (Todo Grp), y reiniciar el variador para activar el Arranque fácil.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF*	61	Ajuste arranque fácil de parámetros	Easy Start On	1	Sí	-	-

Detalles de Configuración del Arranque Fácil

Código	Descripción								
CNF-61 Easy Start On	Siga los siguientes procedimientos para definir el arranque fácil de parámetros.								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>No.</th> <th>Procedimiento</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>Defina CNF-61 (Arranque Fácil) en 1 (Sí).</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Seleccione 1 (Todos los Grupos) en CNF-40 (Inicial de Para) e inicialice todos los parámetros.</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td> <p>Cuando se conecta/desconecta por primera vez la alimentación del variador se inicia el Arranque Fácil. En el display del cargador digital defina los valores apropiados. (Pulsando ESC en el cargador digital se puede salir de inmediato del Arranque Fácil.)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Definición del Arranque Fácil: seleccione Sí. • CNF-01 Sel Idioma: seleccione el idioma que desea. • DRV-14 Pot Motor: seleccione la capacidad del motor. • BAS-11 Núm Polos: seleccione el número de polos del motor. • BAS-15 Tensión Nom: seleccione la tensión nominal del motor. • BAS-10 Frec de Línea: seleccione la frecuencia nominal del motor. • BAS-19 Tens Entrada: defina la tensión de entrada. • DRV-06 Modo de Marcha: seleccione el método de comando de operación. • DRV-01 Consigna Frec: seleccione la frecuencia de operación. <p>Con esto se regresa al display de monitoreo. Tras haber definido los parámetros mínimos para hacer funcionar el motor, éste opera por el método de comando de operación definido en DRV-06.</p> </td> </tr> </tbody> </table>	No.	Procedimiento	1	Defina CNF-61 (Arranque Fácil) en 1 (Sí).	2	Seleccione 1 (Todos los Grupos) en CNF-40 (Inicial de Para) e inicialice todos los parámetros.	3	<p>Cuando se conecta/desconecta por primera vez la alimentación del variador se inicia el Arranque Fácil. En el display del cargador digital defina los valores apropiados. (Pulsando ESC en el cargador digital se puede salir de inmediato del Arranque Fácil.)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Definición del Arranque Fácil: seleccione Sí. • CNF-01 Sel Idioma: seleccione el idioma que desea. • DRV-14 Pot Motor: seleccione la capacidad del motor. • BAS-11 Núm Polos: seleccione el número de polos del motor. • BAS-15 Tensión Nom: seleccione la tensión nominal del motor. • BAS-10 Frec de Línea: seleccione la frecuencia nominal del motor. • BAS-19 Tens Entrada: defina la tensión de entrada. • DRV-06 Modo de Marcha: seleccione el método de comando de operación. • DRV-01 Consigna Frec: seleccione la frecuencia de operación. <p>Con esto se regresa al display de monitoreo. Tras haber definido los parámetros mínimos para hacer funcionar el motor, éste opera por el método de comando de operación definido en DRV-06.</p>
	No.	Procedimiento							
	1	Defina CNF-61 (Arranque Fácil) en 1 (Sí).							
2	Seleccione 1 (Todos los Grupos) en CNF-40 (Inicial de Para) e inicialice todos los parámetros.								
3	<p>Cuando se conecta/desconecta por primera vez la alimentación del variador se inicia el Arranque Fácil. En el display del cargador digital defina los valores apropiados. (Pulsando ESC en el cargador digital se puede salir de inmediato del Arranque Fácil.)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Definición del Arranque Fácil: seleccione Sí. • CNF-01 Sel Idioma: seleccione el idioma que desea. • DRV-14 Pot Motor: seleccione la capacidad del motor. • BAS-11 Núm Polos: seleccione el número de polos del motor. • BAS-15 Tensión Nom: seleccione la tensión nominal del motor. • BAS-10 Frec de Línea: seleccione la frecuencia nominal del motor. • BAS-19 Tens Entrada: defina la tensión de entrada. • DRV-06 Modo de Marcha: seleccione el método de comando de operación. • DRV-01 Consigna Frec: seleccione la frecuencia de operación. <p>Con esto se regresa al display de monitoreo. Tras haber definido los parámetros mínimos para hacer funcionar el motor, éste opera por el método de comando de operación definido en DRV-06.</p>								

5.28. Modo Configuración (CNF)

Los parámetros del modo configuración se usan para configurar las funciones relacionadas con el teclado LCD.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
CNF	2	Ajuste del brillo/contraste LCD	LCD Contrast	-	-	-
	10	Versión S/W variador	Inv S/W Ver	x,xx	-	-
	11	Versión S/W teclado	Keypad S/W Ver	x,xx	-	-
	12	Versión título teclado	KPD Title Ver	x,xx	-	-
	30-32	Tipo ranura potencia	Option-x Type	Ninguno	-	-
	44	Borrar historia de disparos	Erase All Trip	No	-	-
	60	Agregar actualización de título	Add Title Up	No	-	-
	62	Inicializar energía eléctrica acumulada	WH Count Reset	No	-	-

Detalles de Configuración del Modo Configuración

Código	Descripción
CNF-2 LCD contrast	Permite ajustar el brillo del display digital LCD.
CNF- 10 Inv S/W Ver, CNF-11 Keypad S/W Ver	Comprueban la versión de sistema operativo del variador y el display digital.
CNF-12 KPD title Ver	Permite comprobar la versión del título del display digital
CNF-30–32 Option-x type	Permiten comprobar el tipo de tarjeta de opción instalada en las ranuras 1~3.
CNF-44 Erase all trip	Suprime todo el historial de fallas guardadas.
CNF-60 Add Title Up	Esta función define la habilitación de códigos añadidos en la versión previa para visualizar y operar funciones añadidas cuando se actualiza el software del variador con códigos nuevos. Si se define en Sí, retirando el cargador digital del gabinete e insertándolo nuevamente se actualiza el título del cargador digital.
CNF-62 WH Count Reset	Se resetea el valor de electricidad acumulada.

5.29. Configuración del Temporizador

Ésta es la función de temporizador del borne de entrada multifunción. Se puede desactivar la salida multifunción (relé incluido) después de un cierto período.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Configuración borne Px	Px Define(Px: P1–P7)	38	Entrada Temporizador	-	-
OUT	31	Relé multifunción 1	Relay 1	28	Salida Temporizador	-	-
	33	Salida multifunción 1	Q1 Define				
	55	Retardo temporizador On	Timer on delay	3,00	0,00-100	seg	
	56	Retardo temporizador Off	Timer off delay	1,00	0,00-100	seg	

Detalles de Configuración del Temporizador

Código	Descripción
IN-65 –71 Px Define	Define cuál de los bornes de entrada multifunción operará como temporizador en 38 (En Temporizador).
OUT-31 Relay1, OUT-33 Q1 Define	Define un borne de salida multifunción o relé para usar como temporizador en 28 (Sal Temporizador).
OUT-55 TimerOn Delay, OUT-56 TimerOff Delay	Ingrese una señal (On) al borne de temporizador para operar una salida del temporizador (Sal Temporizador) después de que ha pasado la hora fijada en OU.55. Cuando el borne de entrada multifunción está apagado, la salida multifunción o el relé se apagan después del tiempo fijado en OUT-56.



5.30. Control de Freno

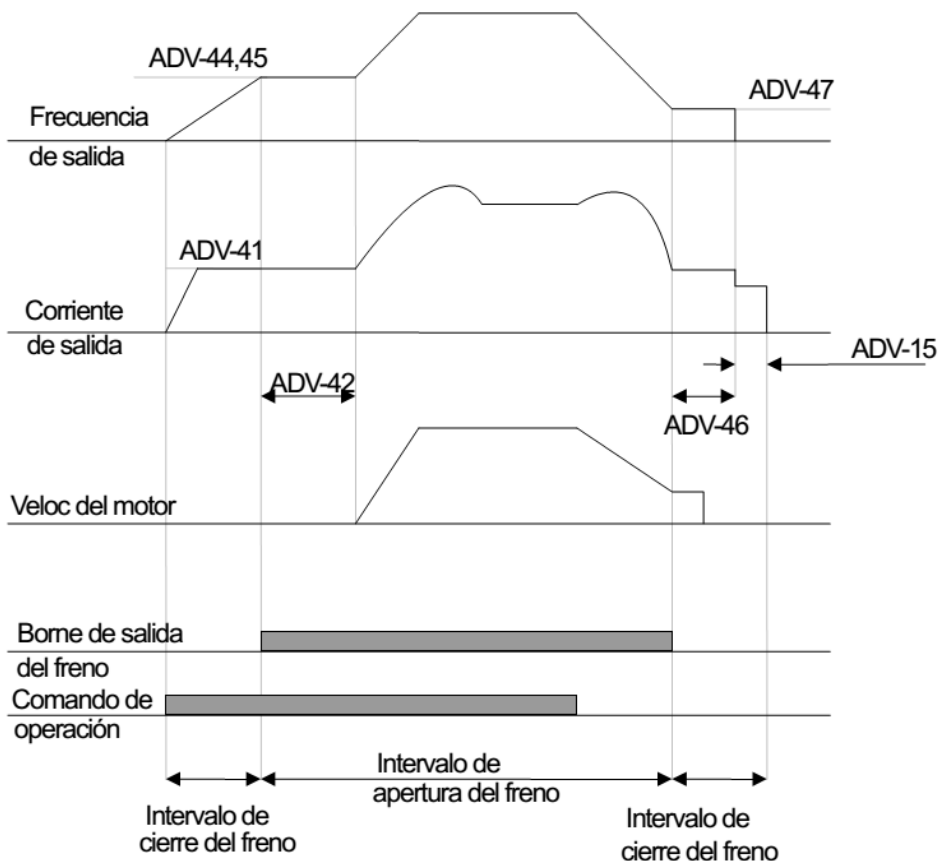
Se utiliza para controlar la operación de activación y desactivación del freno electrónico de un sistema de carga.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
DRV	09	Modo de control	Control Mode	0	V/F	-	-
ADV	41	Corriente abrir freno	BR Rls Curr	50,0		0,0-180%	%
	42	Tiempo de retardo abrir freno	BR Rls Dly	1,00		0,0-10,0	seg
	44	Frecuencia en avance de abrir freno	BR Rls Fwd Fr	1,00		0-Frecuencia máxima	Hz
	45	Frecuencia en retroceso de abrir freno	BR Rls Rev Fr	1,00		0-Frecuencia máxima	Hz
	46	Tiempo de retardo de cierre de freno	BR Eng Dly	1,00		0,0-10,0	seg
	47	Frecuencia de cierre de freno	BR Eng Fr	2,00		0-Frecuencia máxima	Hz
OUT	31	Elemento 1 relé multifunción	Relay 1	35	Control Freno	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Características Avanzadas

Cuando el control del freno está activado, las operaciones de frenado de CC (ADV-12) y dwell (ADV-20-23) no están activas.

- **Secuencia de apertura del freno:** Cuando se da un comando de operación al motor estático, el variador acelera a la frecuencia de apertura (ADV-44-45) en avance o en retroceso. Cuando la corriente que pasa por el motor llega a la corriente de apertura del freno (Corr Abrir Fren) después de llegar a la frecuencia de apertura del freno, las señales de apertura del freno son emitidas con el relé de salida o el borne de salida multifunción definido para el control del freno. La aceleración comienza después de haberse mantenido la frecuencia durante el tiempo de retardo de la apertura del freno (Ret Abrir Fren).
- **Secuencia de cierre del freno:** Cuando se da un comando de parada durante la operación, el motor se decelera. Cuando la frecuencia de salida llega a la frecuencia de cierre del freno (Frec CierFren), la deceleración se detiene y se emite la señal de cierre del freno al borne de salida definido. Después de haberse mantenido durante el tiempo de retardo del cierre del freno (Ret CierFren), la frecuencia de salida cambia a 0. Si el tiempo de frenado de CC (ADV-15) o el frenado de CC (ADV*16) están definidos, la salida del variador se bloquea después del frenado de CC. Para la operación del frenado de CC, consulte la Sección 4.17.2 . Parada Después de Frenado de CC en la página 105.



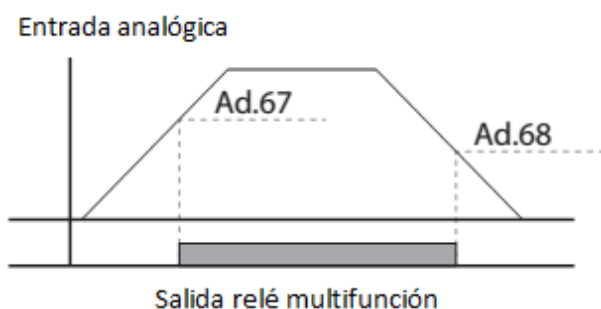
5.31. Control de Activación/Desactivación de la Salida Multifunción

Si el valor de entrada analógica es superior al valor definido, el relé de salida o el borne de salida multifunción pueden ser activados (ON) o desactivados (OFF).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV	66	Modo control on/off borne de salida	On/Off Ctrl Src	1	V1	-	-
	67	Nivel On borne de salida	On-C Level	90,00		Nivel desac borne salida -100,00%	%
	68	Nivel off borne de salida	Off-C Level	10,00		0,00 – nivel activ borne salida 0,00	%
OUT	31	Elemento 1 relé multifunción	Relay 1	34	On/Off	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Detalles de Configuración de Control de Activación/Desactivación de Salida Multifunción

Código	Descripción
ADV-66 On/Off Ctrl Src	Seleccione el control de activación/desactivación de entrada analógica.
ADV-67 On-C Level , ADV68 Off-C Level	Seleccione el nivel de activación/desactivación en el borne de salida.



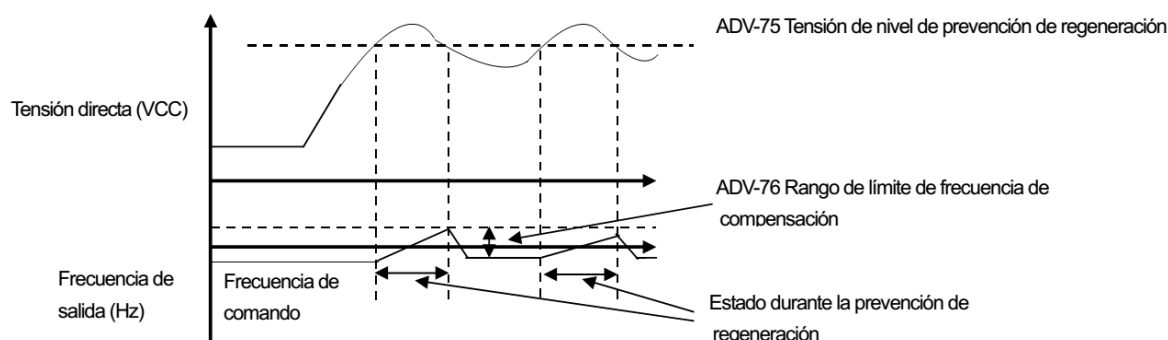
5.32. Prevención de Regeneración para Operación de Prensado

Esta función se utiliza para impedir la región de regeneración, aumentando la velocidad de operación del motor durante la operación de prensado.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
ADV	74	Selecciona la función de prevención de regeneración para la operación de prensado.	RegenAvd Sel	0 No	0-1	-
	75	Nivel de prevención de la regeneración para la operación de prensado	RegenAvd Level	350V 700V	200V: 300-400V 400V: 600-800V	V
	76	Limita la frecuencia de compensación de prevención de la regeneración para la operación de prensado.	CompFreq Limit	1,00(Hz)	0,00-10,00Hz	Hz
	77	Ganancia P para la función de prevención de regeneración en la operación de prensado	RegenAvd Pgain	50,0(%)	0,0-100,0%	%
	78	Ganancia I para la función de prevención de regeneración en la operación de prensado	RegenAvd Igain	500(mseg)	20-30000mseg	mseg

Detalles de Configuración de Prevención de Regeneración para Operación de Prensado

Código	Descripción
ADV-74 RegenAvd Sel	Selecciona la función de prevención de regeneración para la operación de prensado. Durante la operación del motor a velocidad constante, se selecciona cuando hay tensión de regeneración frecuente, cuando la unidad de frenado dinámico sufre daños y su vida útil se reduce debido a su excesivo funcionamiento o cuando la operación de la unidad de frenado dinámico se evita limitando la tensión de la conexión de CC
ADV-75 RegenAvd Level	Define el nivel de prevención de la regeneración para la operación de prensado. Define la tensión de prevención de la operación de frenado dinámico cuando la tensión de la conexión de CC supera la tensión de regeneración.
ADV-76 CompFreq Limit	Limita la frecuencia de compensación de prevención de la regeneración para la operación de prensado.
ADV-77 RegenAvd Pgain, ADV-78 RegenAvd Igain	Definen las ganancias P e I de la máquina de control PI del límite de tensión de la conexión de CC para la región de operación de regeneración.



Nota

La función de prevención de la regeneración para la operación de prensado está disponible sólo cuando el motor está operando en el tramo de velocidad constante (no disponible en el tramo de aceleración/deceleración). La frecuencia de salida puede modificarse tanto como el valor de la frecuencia definida en ADV-76 (Lím Frec Comp) a pesar de operar a velocidad constante durante la operación de prevención.

5.33. Salida Analógica

Un terminal de salida analógica proporciona una salida de tensión de 0-10V, corriente de 4-20mA o pulsos de 0-32kHz.

5.33.1. Salida Analógica de Tensión y Corriente

Se puede ajustar un tamaño de salida mediante la selección de una opción de salida en el borne de salida analógica. Defina el interruptor de ajuste del borne de salida de tensión/corriente analógica (SW3) para cambiar el tipo de salida (tensión/corriente).

AO1: Salida Tensión 0-10V / Salida Corriente 4-20mA

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	01	Entrada analógica 1	AO1 Mode	0 Frecuencia	2-15	-
	02	Ganancia entrada analógica 1	AO1 Gain	100,0	-1000,0-1000,0	%
	03	Bias entrada analógica 1	AO1 Bias	0,0	-100,0-100,0	%
	04	Filtro entrada analógica 1	AO1 Filter	5	0-10000	mseg
	05	Salida constante analógica 1	AO1 Const%	0,0	0,0-100,0	%
	06	Monitoreo salida analógica 1	AO1 Monitor	0,0	0,0-1000,0	%

Características Avanzadas

AO1: Salida Corriente 0-10V

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	07	Entrada analógica 2	AO2 Mode	0 Frecuencia	2-15	-
	08	Ganancia entrada analógica 2	AO2 Gain	100,0	-1000,0-1000,0	%
	09	Bias entrada analógica 2	AO2 Bias	0,0	-100,0-100,0	%
	10	Filtro entrada analógica 2	AO2 Filter	5	0-10000	mseg
	11	Salida constante analógica 2	AO2 Const%	0,0	0,0-100,0	%
	12	Monitoreo salida analógica 2	AO2 Monitor	0,0	0,0-1000,0	%

Detalles de Configuración de Salida Analógica de Tensión y Corriente

Código	Descripción																				
OUT-01 AO1 Mode	Define un valor constante para salida. El siguiente ejemplo es para el ajuste de la tensión de salida.																				
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Fórmula para referencia de frecuencia</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Frecuencia</td> <td>Frecuencia de operación de salida. Se generan 10V a la frecuencia definida en DRV-20 Frec Máx.</td> </tr> <tr> <td>1 Corriente</td> <td>Se generan 10V al 200% de la corriente nominal del variador (carga pesada).</td> </tr> <tr> <td>2 Tensión</td> <td>Tensión de salida. Genera 10V del valor definido en BAS-15 Tensión Nom. Si BAS-15 está definido en 0V genera 10V basado en que la clase 200V es 220V y la clase 400V es 440V.</td> </tr> <tr> <td>3 Tensión Bus CC</td> <td>Tensión de alimentación de CC del variador. La clase 200V produce 10V a 410VCC y la clase 400V a 820VCC.</td> </tr> <tr> <td>4 Par</td> <td>Salida del par producido de 10V al 250% del par nominal del motor.</td> </tr> <tr> <td>5 Potencia de salida</td> <td>Monitorea los vatios de salida. El 200% de la salida nominal es la tensión nominal máxima (10V).</td> </tr> <tr> <td>6 Idse</td> <td>Salida de la tensión máxima al 200% de la corriente sin carga.</td> </tr> <tr> <td>7 Iqse</td> <td>Salida de la tensión máxima al 250% de la corriente de par nominal. Corriente de par nominal = $\sqrt{\text{corriente nominal}^2 - \text{Corriente sin carga}^2}$</td> </tr> <tr> <td>8 Frecuencia objetivo</td> <td>Frecuencia definida de salida. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Fórmula para referencia de frecuencia	0 Frecuencia	Frecuencia de operación de salida. Se generan 10V a la frecuencia definida en DRV-20 Frec Máx.	1 Corriente	Se generan 10V al 200% de la corriente nominal del variador (carga pesada).	2 Tensión	Tensión de salida. Genera 10V del valor definido en BAS-15 Tensión Nom. Si BAS-15 está definido en 0V genera 10V basado en que la clase 200V es 220V y la clase 400V es 440V.	3 Tensión Bus CC	Tensión de alimentación de CC del variador. La clase 200V produce 10V a 410VCC y la clase 400V a 820VCC.	4 Par	Salida del par producido de 10V al 250% del par nominal del motor.	5 Potencia de salida	Monitorea los vatios de salida. El 200% de la salida nominal es la tensión nominal máxima (10V).	6 Idse	Salida de la tensión máxima al 200% de la corriente sin carga.	7 Iqse	Salida de la tensión máxima al 250% de la corriente de par nominal. Corriente de par nominal = $\sqrt{\text{corriente nominal}^2 - \text{Corriente sin carga}^2}$	8 Frecuencia objetivo	Frecuencia definida de salida. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).
	Configuración	Fórmula para referencia de frecuencia																			
	0 Frecuencia	Frecuencia de operación de salida. Se generan 10V a la frecuencia definida en DRV-20 Frec Máx.																			
	1 Corriente	Se generan 10V al 200% de la corriente nominal del variador (carga pesada).																			
	2 Tensión	Tensión de salida. Genera 10V del valor definido en BAS-15 Tensión Nom. Si BAS-15 está definido en 0V genera 10V basado en que la clase 200V es 220V y la clase 400V es 440V.																			
	3 Tensión Bus CC	Tensión de alimentación de CC del variador. La clase 200V produce 10V a 410VCC y la clase 400V a 820VCC.																			
	4 Par	Salida del par producido de 10V al 250% del par nominal del motor.																			
	5 Potencia de salida	Monitorea los vatios de salida. El 200% de la salida nominal es la tensión nominal máxima (10V).																			
	6 Idse	Salida de la tensión máxima al 200% de la corriente sin carga.																			
7 Iqse	Salida de la tensión máxima al 250% de la corriente de par nominal. Corriente de par nominal = $\sqrt{\text{corriente nominal}^2 - \text{Corriente sin carga}^2}$																				
8 Frecuencia objetivo	Frecuencia definida de salida. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).																				

Código	Descripción															
	<table border="1"> <tr> <td>9</td> <td>Frecuencia rampa</td> <td>La frecuencia que ha pasado por las funciones de aceleración y deceleración y que puede ser diferente de la frecuencia de salida real. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>Valor RefPID</td> <td>Valores de comando del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>Valor RetPID</td> <td>Muestra la magnitud de la realimentación del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.</td> </tr> <tr> <td>14</td> <td>Salida PID</td> <td>Muestra el valor de salida del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.</td> </tr> <tr> <td>15</td> <td>Constante</td> <td>Valor de OUT-05 Const%SalAna1.</td> </tr> </table>	9	Frecuencia rampa	La frecuencia que ha pasado por las funciones de aceleración y deceleración y que puede ser diferente de la frecuencia de salida real. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).	12	Valor RefPID	Valores de comando del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.	13	Valor RetPID	Muestra la magnitud de la realimentación del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.	14	Salida PID	Muestra el valor de salida del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.	15	Constante	Valor de OUT-05 Const%SalAna1.
	9	Frecuencia rampa	La frecuencia que ha pasado por las funciones de aceleración y deceleración y que puede ser diferente de la frecuencia de salida real. Genera 10V a la frecuencia máxima (DRV-20).													
	12	Valor RefPID	Valores de comando del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.													
	13	Valor RetPID	Muestra la magnitud de la realimentación del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.													
	14	Salida PID	Muestra el valor de salida del controlador PID. Genera 6,6V al 100% de la referencia.													
15	Constante	Valor de OUT-05 Const%SalAna1.														
<p>Permiten ajustar la magnitud y el desnivel. Los elementos de salida se seleccionan como frecuencia y la operación se realiza del siguiente modo:</p> $SalAna1 = \frac{Frecuencia}{FrecM?} \times Gan\ SalAna1 + Bias\ SalAna1$ <p>El siguiente gráfico ilustra los cambios de la salida de tensión analógica (SA1) que dependen de los valores de OUT-02 (Ganancia SA1) y los valores OUT-3 (Bias SA1). El Eje Y es la tensión de salida analógica (0-10 V), y el eje X es el valor% del elemento de salida.</p> <p>Por ejemplo, si la frecuencia máxima fijada en DRV-20 (Frec. Máx) es de 60 Hz y la frecuencia de salida actual es de 30 Hz, entonces el valor del eje x en la siguiente gráfica es del 50%.</p>																
<p>OUT-02 AO1 Gain, OUT-03 AO1 Bias</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">OUT-02 Ganancia SA1</th> </tr> <tr> <th colspan="2"></th> <th>100,0% (Valor de Fábrica)</th> <th>80,0%</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">OUT-03 AO1 Bias</td> <td>0,0% Valor de Fábrica</td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td>20,0%</td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>			OUT-02 Ganancia SA1				100,0% (Valor de Fábrica)	80,0%	OUT-03 AO1 Bias	0,0% Valor de Fábrica			20,0%			
		OUT-02 Ganancia SA1														
		100,0% (Valor de Fábrica)	80,0%													
OUT-03 AO1 Bias	0,0% Valor de Fábrica															
	20,0%															
OUT-04 AO1 Filter	Define la constante de tiempo del filtro de la salida analógica.															
OUT-05 AO1 Const %	Si la salida analógica en OUT-01 (Modo SA1) se ajusta a 15 (Constante), la salida de tensión analógica depende de los valores de parámetros (0-100%).															
OUT-06 AO1 Monitor	Permite monitorear el valor de la salida analógica, el cual está representado en un porcentaje basado en los 10V de tensión de salida máxima.															

Características Avanzadas

5.33.2. Salida de Pulso Analógica

La selección del elemento de salida y el ajuste del tamaño del pulso puede realizarse para el borne TO (Salida de Pulso).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	33	Salida multifunción 1	Q1 define	39 TO	0-38	-
	61	Ajuste de salida de pulso	TO Mode	0 Frecuencia	0-15	-
	62	Ganancia de salida de pulso	TO Gain	100,0	-1000,0-1000,0	%
	63	Bias de salida de pulso	TO Bias	0,0	-100.0-100.0	%
	64	Filtro de salida de pulso	TO Filter	5	0-10000	mseg
	65	Salida constante de salida de pulso 2	TO Const%	0,0	0,0-100,0	%
	66	Monitoreo salida de pulso	TO Monitor	0,0	0,0-100,0	%

Detalles de Configuración de Salida de Pulso Analógica

Código	Descripción
OUT-62 TO Gain, OUT-63 TO Bias	<p>Permiten ajustar el valor y la compensación. Si la frecuencia se selecciona como una salida, la operación se realiza del siguiente modo:</p> $TO = \frac{Frecuencia}{FrecMax} \times Ganancia TO + Bias TO$ <p>El siguiente gráfico ilustra los cambios de la salida de pulsos (TO) que dependen de los valores de OUT-62 (Ganancia TO) y los valores OUT-63 (Bias TO). El Eje Y es la tensión de salida analógica (0-10 V), y el eje X es el valor% del elemento de salida.</p> <p>Por ejemplo, si la frecuencia máxima fijada en DRV-20 (Frec. Máx) es de 60 Hz y la frecuencia de salida actual es de 30 Hz, entonces el valor del eje x en la siguiente gráfica es del 50%.</p>

Código	Descripción															
OUT-62 TO Gain, OUT-63 TO Bias	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2"></th> <th colspan="2">OUT-62 Ganancia TO</th> </tr> <tr> <th colspan="2"></th> <th>100,0% (Valor de Fábrica)</th> <th>80,0%</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">OUT-63 TO Bias</td> <td>0,0% Valor de Fábrica</td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td>20,0%</td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>			OUT-62 Ganancia TO				100,0% (Valor de Fábrica)	80,0%	OUT-63 TO Bias	0,0% Valor de Fábrica			20,0%		
			OUT-62 Ganancia TO													
			100,0% (Valor de Fábrica)	80,0%												
	OUT-63 TO Bias	0,0% Valor de Fábrica														
20,0%																
OUT-64 TO Filter	Define la constante de tiempo del filtro de la salida analógica.															
OUT-65 TO Const %	Si la salida analógica se ajusta a constante, la salida de pulso analógica depende de los valore de parámetros.															
OUT-66 TO Monitor	Permite monitorear el valor de la salida analógica. Muestra el pulso de salida máximo (32kHz) como porcentaje (%) del estándar.															

Nota

Modo OUT-08 Ganancia SA2 y OUT-09 Sintonización Bias SA2 en salida de 4-20mA

- 0 Ajuste OUT-07 (Modo SA2) a constante, y ajuste OUT-11 (SA2 Const%) a 0,0%.
- 1 Ajuste OUT-09 (Bias SA2) al 20,0% y luego verifique la salida de corriente. La salida de 4mA se debe mostrar.
- 2 Si el valor es inferior a 4mA, aumente gradualmente OUT-09 (Bias SA2) hasta medir 4mA. Si el valor es superior a 4mA, disminuir gradualmente OUT-09 (Bias SA2) hasta medir 4mA.
- 3 Ajuste OUT-11 Const%SA2 a 100,0%
- 4 Ajuste OUT-08 (Ganancia SA2) de 80,0% y mida la salida de corriente a 20 mA. Si el valor es menos de 20 mA, aumente gradualmente OUT-08 (Ganancia AO2) hasta medir 20mA. Si el valor es mayor a 20 mA, disminuya gradualmente OUT-08 (Ganancia AO2) hasta medir 20mA.

Las funciones para cada código son idénticas a las descripciones de las salidas de 0-10 V de tensión con un rango de salida de 4-20 mA.

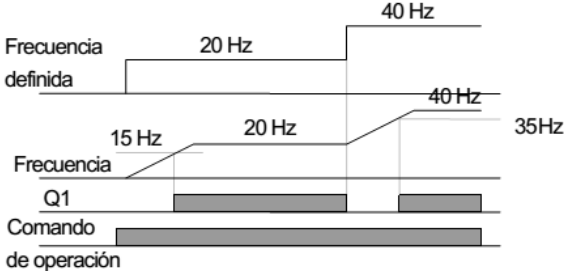
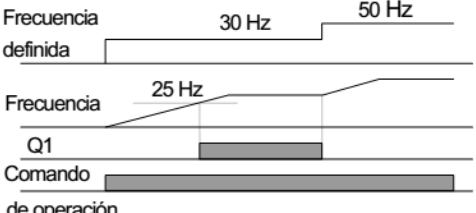
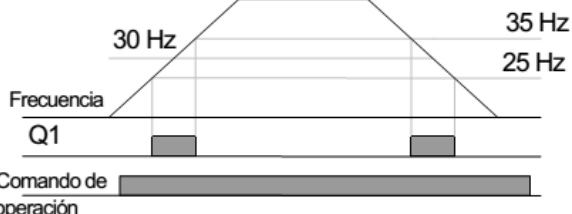
5.34. Salida Digital

5.34.1. Configuración del Relé y Borne de Salida Multifunción

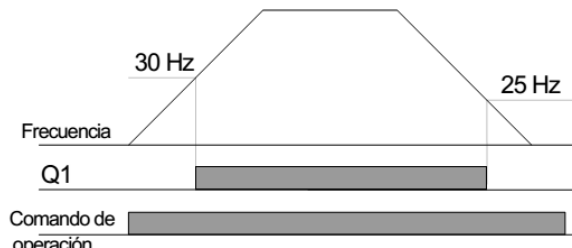
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	30	Elemento de salida de falla	Trip Out Mode	010	-	bit
	31	Ajuste relé multifunción 1	Relay 1	29 Disparo	-	-
	33	Ajuste salida multifunción 1	Q1 Define	14 Marcha	-	-
	41	Monitoreo salida multifunción	DO Status	-	0-11	bit
	57	Frecuencia de detección	FDT Frequency	30,00	0,00 – Frecuencia máxima	Hz
	58	Banda de frecuencia de detección	FDT Band	10,00		
IN	65-71	Configuración de borne Px	Px Define	16 Cambio	-	-

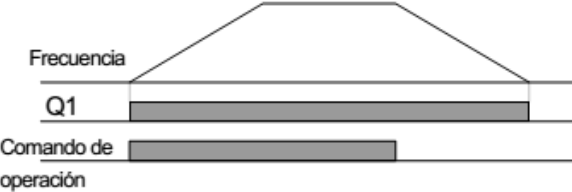
Detalles de Configuración del Relé y Borne de Salida Multifunción

Código	Descripción						
OUT-31 Relay1	Define las opciones de salida del relé (Relé 1).						
OUT-33 Q1 Define	Selecciona opciones de salida para borne de salida multifunción (Q1). Q1 es la salida de colector abierto TR.						
OUT-41 DO Status	Define terminal de salida y funciones de los relés de acuerdo con OUT-57 FDT (Frecuencia), OUT-58 (FDT Band) los ajustes y las condiciones de disparo por Defecto.						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Ninguno</td> <td>Sin señal de salida.</td> </tr> <tr> <td>1 FDT-1</td> <td>Inspecciona si la frecuencia de salida del variador ha alcanzado la frecuencia definida por el usuario. Comienza a operar cuando se ha cumplido la siguiente condición: Valor absoluto (frecuencia definida – frecuencia de salida) < amplitud de frecuencia detectada/2 La amplitud de frecuencia detectada se define como se indica a continuación; la ilustración muestra la amplitud de frecuencia definida en 10Hz.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0 Ninguno	Sin señal de salida.	1 FDT-1	Inspecciona si la frecuencia de salida del variador ha alcanzado la frecuencia definida por el usuario. Comienza a operar cuando se ha cumplido la siguiente condición: Valor absoluto (frecuencia definida – frecuencia de salida) < amplitud de frecuencia detectada/2 La amplitud de frecuencia detectada se define como se indica a continuación; la ilustración muestra la amplitud de frecuencia definida en 10Hz.
	Configuración	Función					
0 Ninguno	Sin señal de salida.						
1 FDT-1	Inspecciona si la frecuencia de salida del variador ha alcanzado la frecuencia definida por el usuario. Comienza a operar cuando se ha cumplido la siguiente condición: Valor absoluto (frecuencia definida – frecuencia de salida) < amplitud de frecuencia detectada/2 La amplitud de frecuencia detectada se define como se indica a continuación; la ilustración muestra la amplitud de frecuencia definida en 10Hz.						

Código	Descripción	
		
	2	<p>FDT-2</p> <p>Se activa cuando la frecuencia definida por el usuario es igual a Detect Frec y se da simultáneamente la condición 0 FDT-1 antes descrita.</p> <p>$[\text{valor absoluto (frecuencia definida - frecuencia detectada)} < \text{amplitud de frecuencia detectada}/2] \& [\text{FDT-1}]$</p> <p>En este caso se asume que la amplitud de la frecuencia detectada es 10Hz y la frecuencia detectada es 30Hz.</p> 
	3	<p>FDT-3</p> <p>Se activa cuando la frecuencia de operación cumple con la siguiente condición:</p> <p>$\text{Valor absoluto (frecuencia detectada - frecuencia de salida)} < \text{amplitud de frecuencia detectada}/2$</p> <p>La amplitud de frecuencia detectada se define como se indica a continuación; la ilustración muestra la amplitud de frecuencia definida en 10Hz.</p> 
	4	<p>FDT-4</p> <p>Puede operar definiendo las condiciones de aceleración y deceleración al mismo tiempo.</p>

Características Avanzadas

Código	Descripción	
		<p>Aceleración: frecuencia de operación \geq frecuencia detectada</p> <p>Deceleración: frecuencia de operación $>$ (frecuencia detectada – frecuencia detectada de ancho/2)</p> <p>La amplitud de frecuencia detectada se define como se indica a continuación; la ilustración muestra la amplitud de frecuencia definida en 10Hz</p>  <p>30 Hz</p> <p>25 Hz</p> <p>Frecuencia</p> <p>Q1</p> <p>Comando de operación</p>
5	Sobrecarga	Se activa cuando el motor recibe sobrecarga.
6	IOL	Se activa en caso de falla por protección (característica de tiempo inverso) contra sobrecarga del variador.
7	Subcarga	Se activa en caso de advertencia por carga insuficiente.
8	Advertencia Ventilador	Con 8 Ven Alarma definido en la salida multifunción se activará cuando haya un problema con el ventilador.
9	Entrada en pérdida	Se activa en caso de entrada en pérdida causada por sobrecarga del motor.
10	Sobretensión	Se activa si la tensión de alimentación de CC del variador supera la tensión de la acción de protección.
11	Baja Tensión	Se activa si la tensión de alimentación de CC del variador es inferior al nivel de la acción de protección por baja Tensión.
12	Sobrecalentamiento	Se activa si el ventilador de enfriamiento del variador no funciona.
13	Pérdida de Comando	Se activa en caso de perderse el comando del borne de entrada analógica y el comando de comunicación RS-485 de la bornera del variador. Cuando la opción de comunicación y la tarjeta de opción E/S extendida están instaladas también se activa en caso de perderse el comando del borne de entrada analógica y el comando de comunicación en la opción.
14	Marcha	Se activa cuando el variador genera tensión con el comando de operación aplicado. No se activa durante el frenado de CC.

Código	Descripción	
		
15	Paro	Se activa cuando el comando de operación está desactivado y no hay tensión de salida del variador.
16	Estable	Se activa durante la operación a velocidad constante.
17	Línea variador	Se activa cuando el motor es manejado por la línea del variador
18	Línea Com	Se activa cuando el motor es manejado por fuente de energía comercial. Para más detalles, consulte la sección 5.18. Transición de Alimentación en la página 177 .
19	Búsqueda velocidad	Se activa cuando el variador opera en búsqueda de velocidad. Para más detalles consulte la sección 5.14. Operación de Búsqueda de Velocidad en la página 168 .
22	Listo	Se activa cuando el variador está operando normalmente y está listo para operar a la espera del comando externo de operación.
28	Salida temporizador	Con esta función se activa la salida del punto de contacto después de un determinado período utilizando el borne de entrada multifunción. Consulte la sección 5.29. Ajustes del Temporizador en la página 188 .
29	Disparo	Se activa después de un disparo por falla. Consulte la sección 5.31. Control On/Off de Salida Multifunción en la página 191 .
31	Adv FD %ED	Consulte la sección 6..2.5. Configuración de Resistencia de Frenado Dinámico en la página 202 .
34	Control On/Off	Se activa usando u valor de entrada analógica como estándar. Consulte la sección 5.31. Control On/Off de Salida Multifunción en la página 191 .
35	Control de Freno	Activa una señal de liberación de freno. 5.30. Control de Freno en la página 189 .

Características Avanzadas







Código	Descripción		
	40	Operación KEB	Si hay una interrupción de la alimentación, la tensión de la conexión de CC baja y se produce falla de baja tensión que da como resultado un bloqueo de la salida. Esta función mantiene la tensión de la conexión de CC mediante el control de la frecuencia de salida del variador mientras dura la interrupción, contribuyendo a mantener durante más tiempo el intervalo entre la interrupción instantánea y el falla de baja tensión.

5.34.2. Salida de Disparo por Falla usando el Borne Multifunción y el Relé

El variador puede activar un estado de disparo por falla usando el borne de salida multifunción (Q1) y un relé (Relé 1).

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	30	Elemento de salida de falla	Trip Out Mode	010	-	bit
	31	Ajuste relé multifunción 1	Relay 1	29	Disparo	-
	33	Ajuste salida multifunción 1	Q1 Define	14	Marcha	-
	53	Retardo On salida de disparo por falla	TripOut OnDly	0,00	0,00-100,00	seg
	54	Retardo Off salida de disparo por falla	TripOut OffDly	0,00	0,00-100,00	seg

Detalles de Configuración Salida de Disparo por Falla usando el Borne Multifunción y el Relé

Código	Descripción																			
OUT-30 Trip Out Mode	El retardo de disparo por falla opera en base a a configuración de salida de disparos por falla.																			
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Elemento</th> <th>Estado Bit (On)</th> <th>Estado Bit (Off)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)	Teclado LCD															
	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)																	
	Teclado LCD																			
	Seleccione 29 Modo Disparo en OUT-31, 33 después de seleccionar el borne y el relé que se utilizarán para la salida de falla. El borne y el relé se activan cuando se produce una falla del variador. Su activación puede definirse según el tipo de falla, como se indica a continuación																			
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="3">Configuración</th> <th>Función</th> </tr> <tr> <th>Bit 3</th> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td>√</td> <td>Se activa en caso de falla de baja tensión</td> </tr> <tr> <td></td> <td>√</td> <td></td> <td>Se activa en caso de falla, excepto falla de baja tensión</td> </tr> <tr> <td>√</td> <td></td> <td></td> <td>Se activa en caso de falla de rearranque automático (Pr.08-09)</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración			Función	Bit 3	Bit 2	Bit 1				√	Se activa en caso de falla de baja tensión		√		Se activa en caso de falla, excepto falla de baja tensión	√			Se activa en caso de falla de rearranque automático (Pr.08-09)
Configuración			Función																	
Bit 3	Bit 2	Bit 1																		
		√	Se activa en caso de falla de baja tensión																	
	√		Se activa en caso de falla, excepto falla de baja tensión																	
√			Se activa en caso de falla de rearranque automático (Pr.08-09)																	
OUT-31 Relay1	Define la salida de relé (Relé 1).																			

Código	Descripción
OUT-33 Q1 Define	Selecciona la salida del borne de salida multifunción (Q1). Q1 es la salida de colector abierto TR.
OUT-53 TripOut On Dly, OUT-54 TripOut OffDly	La salida del relé o borne multifunción de falla se activa después del período definido en OUT-53, en caso de producirse una falla. Cuando se ingresa la reposición, el punto de contacto se desactiva después del período definido en OUT-53.

5.34.3. Configuración del Tiempo de Retardo del Borne de Salida Multifunción

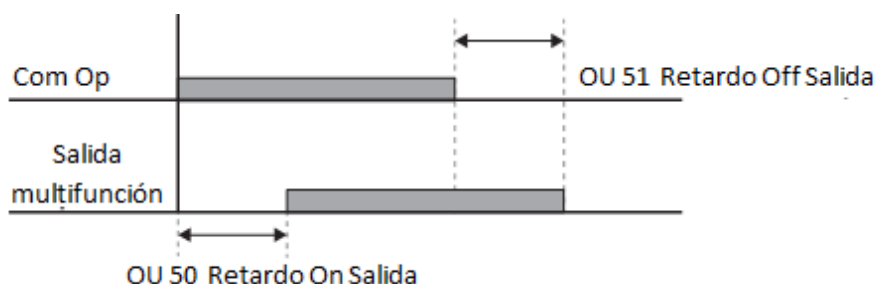
Define los tiempos de retardo On y retador Off por separado para controlar los tiempos de salida y de operación del relé. El tiempo de retardo definido en el código OUT-50-51 se aplica al terminal de salida multifunción (Q1) y el relé (Relé 1), excepto cuando la función de salida multifuncional está en el modo de disparo por falla.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
OUT	50	Retardo On salida multifunción	DO On Delay	0,00	0,00-100,00	seg
	51	Retardo Off salida multifunción	DO Off Delay	0,00	0,00-100,00	seg
	52	Selección de borne de salida multifunción	DO NC/NO Sel	00*	00-11	bit

Detalles de Configuración del Tiempo de Retardo del Borne de Salida Multifunción

Código	Descripción						
OUT-52 DO NC/NO Se	Selecciona el tipo de punto de contacto del relé y el borne de salida multifunción. Si la tarjeta de opción E/S extendida está instalada se añadirán tres bits para el tipo de punto de contacto de la bornera. Si el bit apropiado se define en 0 opera como punto de contacto A (NA) y si se define en 1 opera como punto de contacto B (NC). Comenzando por el bit de la derecha se muestran los ajustes de Relé 1 y Q1.						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Elemento</th> <th>Estado Bit (On)</th> <th>Estado Bit (Off)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)	Teclado LCD		
	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)				
Teclado LCD							

Características Avanzadas



5.35. Configuración de Idioma del Teclado

Seleccione el idioma que se mostrará en el teclado LCD. EL teclado S/W Ver 1.04 y posteriores cuentan con selecciones de idioma.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad	
CNF	01	Selección idioma del teclado	Language Sel	0	Inglés	-	-
				1	Ruso		
				2	Español		
				3	Italiano		
				4	Turco		

5.36. Monitoreo del Estado de Operación

La condición de la operación del variador se puede monitorear usando el teclado LCD. Si se selecciona la opción de monitorización en el modo de configuración (CNF), un máximo de cuatro elementos se puede monitorizar simultáneamente. El modo de monitorización muestra tres elementos diferentes en el teclado LCD, pero sólo un elemento se puede mostrar en la ventana de estado a la vez.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad	
CNF	20	Muestra ventana de display de condición de elemento	Anytime Para	0	Frecuencia	-	-
	21	Display de modo de monitoreo 1	Monitor Line-1	0	Frecuencia	-	Hz
	22	Display de modo de monitoreo 2	Monitor Line-2	2	Corriente de salida	-	A
	23	Display de modo de monitoreo 3	Monitor Line-3	3	Tensión de salida	-	V
	24	Inicialización modo de monitoreo	Mon Mode Init	0	No	-	-

Detalles de Configuración del Monitoreo del Estado de Operación

Código	Descripción		
CNF-20 AnyTime Para	<p>Seleccione los datos para mostrar en la parte superior derecha de la pantalla del teclado LCD. Elija los ajustes de los parámetros en base a la información que se mostrará. Códigos de CNF-20-23 comparten las mismas opciones de ajuste como se indica en la siguiente tabla.</p>		
	Configuración	Función	
	0	Frequency	Durante la parada se visualiza la frecuencia definida y durante la operación se visualiza la frecuencia de salida actualmente operativa en unidades de Hz.
	1	Speed	Igual al anterior (0); se visualiza en unidades de rpm.
	2	Output Current	Muestra la magnitud de la corriente de salida.
	3	Output Voltage	Muestra la tensión de salida.
	4	Output Power	Muestra la potencia de salida.
	5	WHour Counter	Muestra la electricidad consumida por el variador.
	6	DCLink Voltage	Muestra la tensión de la alimentación de CC. dentro del variador. Durante la parada representa el valor máximo de la tensión de entrada de CC..
	7	DI Status	Muestra el estado de los bornes de entrada del variador. Desde la derecha están representados como P1, P2... P11.
	8	DO Status	Muestra el estado de los bornes de salida del variador. Desde la derecha están representados como Relé 1, Relé 2, Q1.
	9	V1 Monitor[V]	Muestra los valores que entran en V1, el borne de entrada de tensión del variador, en unidades de tensión.
	10	V1 Monitor[%]	Muestra la unidad de tensión anterior en porcentaje. Si entran -10~0~+10V se representa como -100~0~100%.
	13	V2 Monitor[V]	Muestra la entrada de tensión del borne V2 de la tarjeta de opción E/S cuando se utiliza la opción de E/S extendida.
	14	V2 Monitor[%]	Muestra la entrada de tensión V2 en porcentaje.
	15	I2 Monitor[mA]	Muestra la entrada de corriente del borne I2 de la tarjeta de opción E/S cuando se utiliza la opción de E/S extendida.
	16	I2 Monitor[%]	Muestra la entrada de corriente del borne I2 en porcentaje.
	17	PID Output	Muestra la salida del controlador PID.
	18	PID Ref Value	Muestra la referencia del controlador PID.
	19	PID Fdb Value	Muestra la realimentación del controlador PID.
	20	Torque	Si el método de comando de referencia de par definido en DRV-08 es distinto del teclado (0 ó 1) se visualiza la referencia de par.

Características Avanzadas

Código	Descripción		
	21	Torque Limit	Si el método de definición del límite de par definido en CON-53 es distinto del teclado (0 ó 1) se visualiza el límite de par.
	23	Spd Limit	Si el método de limitación de la velocidad definido en CON-62 en el modo de control de par es distinto del teclado (0 ó 1) se visualiza la magnitud del límite de velocidad.
	24	Velocidad de carga	Muestra la velocidad de carga en la escala y unidad que el usuario desea. Muestra la velocidad de carga en los valores a los que se aplican ADV-61 (Gan Vel Dplay) y ADV-62 (Escala Dplay) en las unidades de rpm o rpm definidas en ADV-63 (Unidad Vel).
CNF-21-23 Monitor Line-x	Seleccionan los elementos que se visualizarán en el modo Monitoreo. El modo Monitoreo se visualiza la primera vez que se aplica la alimentación y pueden verse simultáneamente los tres elementos de las líneas de monitoreo 1-3.		
CNF-24 Mon Mode Init	La selección de 1 (Sí) inicializa CNF-20-23.		

Configuración de Display de Velocidad de Carga

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
ADV(M2)	61(40)	Ganancia velocidad recuento giros	Load Spd Gain	-	100,0	1-600,0[%]	-
	62(41)	Escala velocidad recuento giros	Load Spd Scale	0	x 1	0-4	Hz
	63(42)	Unidad velocidad recuento giros	Load Spd Unit	2	rpm	0-1	A

Detalles de Configuración de Display de Velocidad de Carga

Código	Descripción
ADV-61(M2-40) Load Spd Gain	Si se selecciona elemento de supervisión de velocidad 24 de carga y si el eje del motor y la carga están conectados con la correa, el número real de revoluciones se puede visualizar mediante el cálculo de la relación de la polea.
ADV-62(M2-41) Load Spd Scale	Selecciona el número de decimales que el monitoreo muestra el punto 24 de carga de velocidad (de x1-x0.0001).
ADV-63(M2-42) Load Spd Unit	Selecciona la unidad de elemento de supervisión 24 Velocidad en vacío. Selecciona entre las RPM (revoluciones por minuto) y MPM (metro por minuto) para la unidad. Por ejemplo, si la velocidad de la línea es de 300 [mpm] en 800 [rpm], defina ADV61 (Cargar Spd Ganancia) para "37,5%" para visualizar la velocidad de la línea. Además, establecer ADV62 (Escala de carga Sped) a "X 0.1" para visualizar el valor del primer punto décima I. Y establecer ADV63 (carga unitaria SPD) para mpm. Ahora, el elemento de supervisión 24 Velocidad en vacío se visualiza en la pantalla del teclado como 300.0 mpm en lugar de 800 rpm.

Nota

Consumo de potencia del variador

Los valores se calcularon utilizando la tensión y corriente. La potencia se calcula cada segundo y los resultados se acumulan. La definición de CNF-62 (Reinicio recuento WH) en 1 (Sí) restablecerá el consumo de potencia acumulado. El consumo de energía se visualiza como se muestra a continuación:

- Menos de 1,000 kW: Las unidades están en kW, que se muestra en formato de 999,9 kW.
- 1-99 MW: Las unidades están en MW, que se muestra en formato de 99,99 MWh.
- 100-999 MW: Las unidades están en MW, que se muestra en formato 999,9 MW.
- Más de 1.000 MW: Las unidades están en MW, que se muestra en formato de 9.999 MWh y se pueden mostrar hasta 65.535 MW. (Valores superior 65,535MW se restablecerá el valor a 0, y las unidades volverán a kW. Se muestra en formato 999,9 kW).

5.37. Monitoreo del Tiempo de Operación

Monitorea el tiempo de operación del variador y el ventilador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
CNF	70	Tiempo acumulado de operación del variador	On-time	0/00/00 00:00		-	min
	71	Tiempo acumulado de operación del variador	Run-time	0/00/00 00:00		-	min
	72	Inicialización del tiempo acumulado de operación del variador	Time Reset	0	No	0-1	-
	74	Tiempo acumulado de operación del ventilador de enfriamiento	Fan time	0/00/00 00:00		-	min
	75	Inicialización del Tiempo acumulado de operación del ventilador de enfriamiento	Fan Time Resert	0	No	0-1	-

Características Avanzadas

Detalles de Configuración del Monitoreo del Tiempo de Operación

Código	Descripción
CNF-70 On-time	El tiempo acumulado mientras el variador recibe alimentación. La información se visualiza del siguiente modo: aa:mm (mes) :dd:hh:mm (minutos) 0 / 00 / 00 00 : 00
CNF-71 Run-time	Muestra el tiempo acumulado de salida de tensión del variador con entrada de comando de operación. La información en el display se muestra igual que para el tiempo acumulado (Tmpto Encendido).
CNF-72 Time Reset	Si se define en 1 Sí se suprimen ambos tiempos acumulados de alimentación (Tmpto Encendido) y de operación (Tmpto Marcha) y la visualización es 0/00/00 00:00.
CNF-74 Fan time	Muestra el tiempo total de encendido del ventilador de enfriamiento del variador. La información en el display se muestra igual que para el tiempo acumulado total.
CNF-75 Fan Time Reset	Si se define en 1 Sí, ambos tiempos totales de encendido y de marcha se suprimen y la visualización es 0/00/00 00:00.

6. Características de Protección

Las funciones de protección que ofrecen los variadores de la serie S100 se dividen en dos grandes grupos. Uno es para casos de recalentamiento y daños y el otro es para proteger el variador propiamente dicho y prevenir su mal funcionamiento.

6.1. Protección del Motor

6.1.1. Prevención Termoelectrónica - Recalentamiento del Motor (ETH)

La función termoelectrónica (ETH) predice automáticamente los aumentos de temperatura utilizando la corriente de salida del variador, sin sensor de temperatura, y proporciona protección adecuada para la característica térmica de tiempo inverso del motor.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	40	Selección disparo por fallas prevención termoelectrónica	ETH Trip Sel	0	Ninguno	0-2	-
	41	Tipo motor ventilador de enfriamiento	Motor Cooling	0	Auto Vent	-	-
	42	Calificación minuto uno termoelectrónica	ETH 1min	150		120-200	%
	43	Calificación continua prevención termoelectrónica	ETH Cont	120		50-150	%

Características de Protección

Detalles de Configuración de Función de Prevención Termoelectrónica (ETH)

Código	Descripción								
PRT-40 ETH Trip Sel	<p>Define la operación del variador en caso de activarse la protección termoelectrónica. En el teclado se visualiza el estado de falla como T-Thermal.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Ninguno La función termoelectrónica no está activa.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Marcha Libre La salida del variador se bloquea y el motor no funciona en marcha libre.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Deceleración Se produce la parada después de la deceleración.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	Ninguno La función termoelectrónica no está activa.	1	Marcha Libre La salida del variador se bloquea y el motor no funciona en marcha libre.	2	Deceleración Se produce la parada después de la deceleración.
Configuración	Función								
0	Ninguno La función termoelectrónica no está activa.								
1	Marcha Libre La salida del variador se bloquea y el motor no funciona en marcha libre.								
2	Deceleración Se produce la parada después de la deceleración.								
PRT-41 Motor Cooling	<p>Selecciona el método de operación del ventilador de enfriamiento instalado en el motor.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Auto Vent Con el ventilador de enfriamiento conectado al eje del motor, el efecto de enfriamiento varía según la velocidad de rotación. La mayoría de los motores de inducción comunes tienen una estructura de este tipo.</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Vent Forzada Esta estructura suministra alimentación separada al ventilador de enfriamiento. Se aplica a cargas que deben operar durante períodos prolongados a baja velocidad y el motor tiene una estructura así exclusivamente para el variador.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Corriente nominal continua (Hz)</p> <p>100 95 65</p> <p>20 60</p> <p>Frecuencia (Hz)</p> <p>PRT-41=1 PRT-41=0</p>	Configuración	Función	0	Auto Vent Con el ventilador de enfriamiento conectado al eje del motor, el efecto de enfriamiento varía según la velocidad de rotación. La mayoría de los motores de inducción comunes tienen una estructura de este tipo.	1	Vent Forzada Esta estructura suministra alimentación separada al ventilador de enfriamiento. Se aplica a cargas que deben operar durante períodos prolongados a baja velocidad y el motor tiene una estructura así exclusivamente para el variador.		
Configuración	Función								
0	Auto Vent Con el ventilador de enfriamiento conectado al eje del motor, el efecto de enfriamiento varía según la velocidad de rotación. La mayoría de los motores de inducción comunes tienen una estructura de este tipo.								
1	Vent Forzada Esta estructura suministra alimentación separada al ventilador de enfriamiento. Se aplica a cargas que deben operar durante períodos prolongados a baja velocidad y el motor tiene una estructura así exclusivamente para el variador.								
PRT-42 ETH 1 min	<p>Ingresar el valor de corriente que puede circular de manera continuada durante un minuto sobre la base de la corriente nominal (BAS-13) del motor.</p>								
PRT-43 ETH Cont	<p>Define la magnitud de la corriente a la que se activa la función de protección termoelectrónica. La operación ininterrumpida está disponible sin protección por debajo del valor definido.</p> <p>Corriente</p> <p>PRT-42 PRT-43</p> <p>60</p> <p>Tiempo disparo termoe. (segundos)</p>								

6.1.2. Disparo y Advertencia Temprana de Sobrecarga

Esta función se utiliza para emitir una advertencia y realizar la detección de problemas cuando el motor está sometido a sobrecarga en relación con la corriente nominal del motor. Se puede definir la magnitud de corriente para que se produzca la advertencia y la detección de problemas.

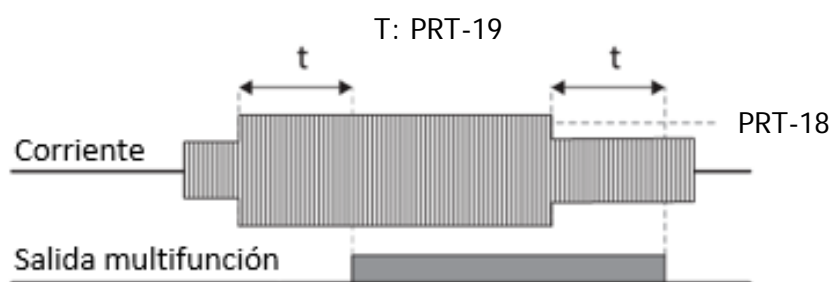
Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	04	Ajuste nivel de carga	Load Duty	1	Carga Pesada	-	-
	17	Selección alarma sobrecarga	OL Warn Select	1	Sí	0-1	-
	18	Nivel alarma sobrecarga	OL Warn Level	150		30-180	%
	19	Tiempo alarma sobrecarga	OL Warn Time	10,0		0-30	seg
	20	Movimiento al disparo por sobrecarga	OL Trip Select	1	Marcha Libre	-	
	21	Nivel disparo sobrecarga	OL Trip Level	180		30-200	%
	22	Tiempo disparo sobrecarga	OL Trip Time	60,0		0-60,0	seg
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	5	Sobrecarga	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Detalles de Configuración de Disparo y Advertencia Temprana de Sobrecarga

Código	Descripción		
PRT-04 Load Duty	Selecciona el nivel de carga.		
	Configuración		Función
	0	Carga Normal	Para cargas bajas, como ventiladores y bombas (tolerancia de sobrecarga: 120% de corriente nominal de carga baja por 1m)
1	Carga Pesada	Para cargas altas, como elevadores, grúas y dispositivos de estacionamiento (tolerancia de sobrecarga: 150% de la corriente nominal de carga pesada por 1 minuto).	

Características de Protección

Código	Descripción								
PRT-04 Load Duty	Selecciona el nivel de carga.								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Carga Normal</td> <td>Para cargas bajas, como ventiladores y bombas (tolerancia de sobrecarga: 120% de corriente nominal de carga baja por 1m)</td> </tr> <tr> <td>1 Carga Pesada</td> <td>Para cargas altas, como elevadores, grúas y dispositivos de estacionamiento (tolerancia de sobrecarga: 150% de la corriente nominal de carga pesada por 1 minuto).</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0 Carga Normal	Para cargas bajas, como ventiladores y bombas (tolerancia de sobrecarga: 120% de corriente nominal de carga baja por 1m)	1 Carga Pesada	Para cargas altas, como elevadores, grúas y dispositivos de estacionamiento (tolerancia de sobrecarga: 150% de la corriente nominal de carga pesada por 1 minuto).		
	Configuración	Función							
0 Carga Normal	Para cargas bajas, como ventiladores y bombas (tolerancia de sobrecarga: 120% de corriente nominal de carga baja por 1m)								
1 Carga Pesada	Para cargas altas, como elevadores, grúas y dispositivos de estacionamiento (tolerancia de sobrecarga: 150% de la corriente nominal de carga pesada por 1 minuto).								
PRT-17 OL Warn Select	La señal de advertencia se emite utilizando el borne de salida multifunción de la bornera o el relé cuando se aplica una carga del nivel de advertencia de sobrecarga. Se activa si se selecciona 1 (Sí) y no se activa si se selecciona 0 (No).								
PRT-18 OL Warn Level, PRT-19 OL Warn Time	La salida multifunción (Relé 1, Q1) emite la señal de advertencia si la corriente que circula por el motor supera el valor definido en el nivel de alarma de sobrecarga (OL Warn Level) y si la corriente sigue circulando durante el tiempo definido en alarma de sobrecarga (OL Warn Time). El borne de salida multifunción y el relé emiten señales si se selecciona Sobrecarga en OUT-31-33. La salida del variador no se bloquea.								
PRT-20 OL Trip Select	Selecciona la acción protectora del variador en caso de un disparo por falla de sobrecarga.								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 Ninguno</td> <td>No se realiza ninguna acción para proteger contra sobrecarga.</td> </tr> <tr> <td>1 Marcha Libre</td> <td>La salida del variador se bloquea en caso de falla de sobrecarga. El motor funciona en marcha libre.</td> </tr> <tr> <td>3 Deceleración</td> <td>En caso de falla se produce la deceleración hasta parar.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0 Ninguno	No se realiza ninguna acción para proteger contra sobrecarga.	1 Marcha Libre	La salida del variador se bloquea en caso de falla de sobrecarga. El motor funciona en marcha libre.	3 Deceleración	En caso de falla se produce la deceleración hasta parar.
	Configuración	Función							
	0 Ninguno	No se realiza ninguna acción para proteger contra sobrecarga.							
1 Marcha Libre	La salida del variador se bloquea en caso de falla de sobrecarga. El motor funciona en marcha libre.								
3 Deceleración	En caso de falla se produce la deceleración hasta parar.								
PRT-21 OL Trip Level, PRT-22 OL Trip Time	La salida del variador se bloquea o se produce la deceleración hasta parar según el modo definido en PRT-.17, si la corriente que circula en el motor supera el valor definido en el nivel de disparo por sobrecarga (OL Trip Level) y si la corriente sigue circulando durante el tiempo definido en tiempo de disparo por sobrecarga (OL Trip Time).								



Nota

La señal de sobrecarga de una sobrecarga se produce antes de la ocurrencia del disparo por fallas de sobrecarga. La señal de advertencia de sobrecarga no funcionará en una situación de disparo por falla por sobrecarga, si el nivel de alarma por sobrecarga (OL Warn Level) y el tiempo de alarma de sobrecarga (OL Warn Time) se definen por encima del nivel de disparo por sobrecarga (OL Trip Level) y el tiempo de disparo por sobrecarga (OL Trip Time).

6.1.3. Prevención de Entrada en Pérdida (bloqueo) y Frenado de Flujo







La función de prevención de entrada en pérdida (bloqueo) evita que el motor entre a pérdida por sobrecargas. Si se produce una entrada a pérdida por una sobrecarga, la frecuencia de operación del variador se ajusta automáticamente. En la entrada en pérdida por sobrecarga se produce la circulación de sobrecorriente en el motor, posiblemente causando el recalentamiento o daños al motor, interrumpiendo el proceso del sistema del lado de carga del motor.

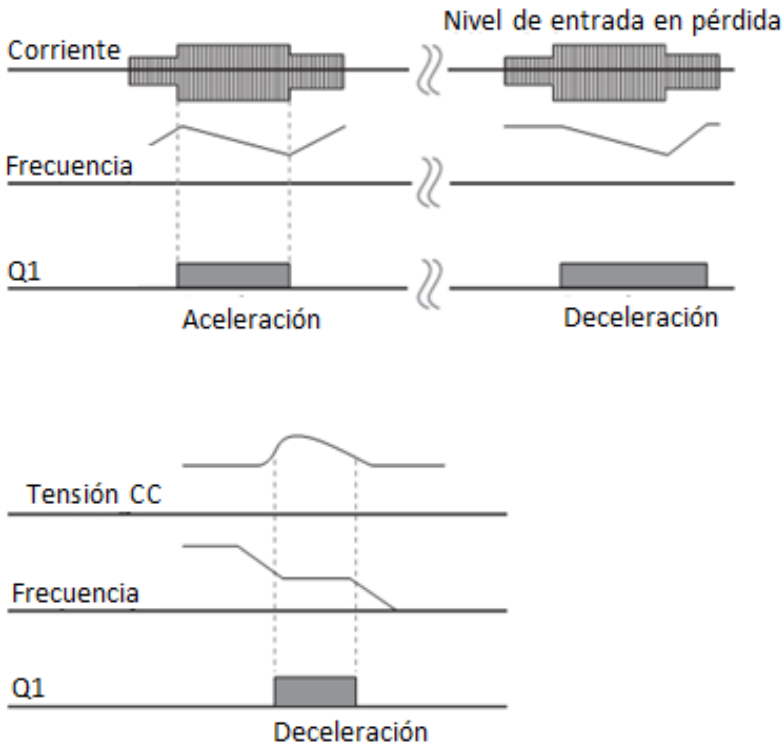
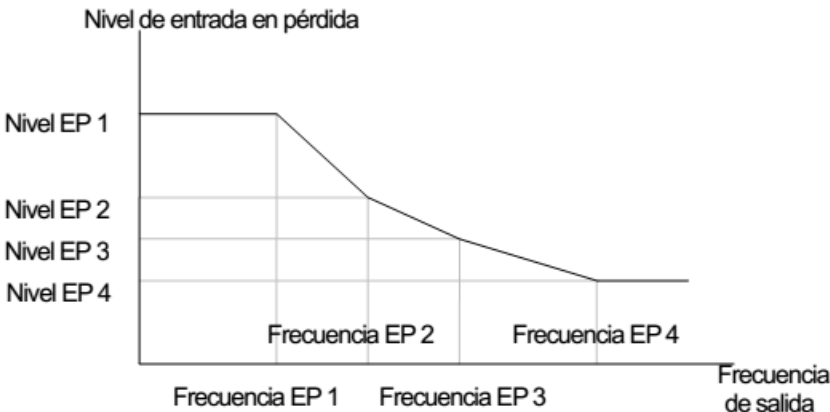
Para proteger el motor contra las fallas de sobrecarga, la frecuencia de salida se ajusta automáticamente, en función del tamaño de la carga.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	50	Prevención de bloqueo y frenado de flujo	Stall Prevent	0000		-	bit
	51	Frecuencia de entrada en pérdida/bloqueo 1	Stall Freq 1	60,00		Frec Arranque -Frec Ent. Pér1	Hz
	52	Nivel de entrada en pérdida/bloqueo 1	Stall Level 1	180		30-250	%
	53	Frecuencia de entrada en pérdida/bloqueo 2	Stall Freq 2	60,00		Frec Ent. Pér1- Frec Ent. Pér3	Hz
	54	Nivel de entrada en pérdida/bloqueo 2	Stall Level 2	180		30-250	%
	55	Frecuencia de entrada en pérdida/bloqueo 3	Stall Freq 3	60,00		Frec Ent. Pér2- Frec Ent. Pér4	Hz
	56	Nivel de entrada en pérdida/bloqueo 3	Stall Level 3	180		30-250	%
	57	Frecuencia de entrada en pérdida/bloqueo 4	Stall Freq 4	60,00		Frec Ent. Pér3- Frec Máxima	Hz
	58	Nivel de entrada en pérdida/bloqueo 4	Stall Level 4	180		30-250	%
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	9	Entrada en pérdida /bloqueo	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Características de Protección

Detalles de Configuración de Prevención de Entrada en Pérdida/bloqueo y Frenado de Flujo

Código	Descripción																														
PRT-50 Stall Prevent	<p>La acción de prevención de la entrada en pérdida puede seleccionarse durante la aceleración, deceleración o en la operación a velocidad constante. Si el segmento LCD está en la posición superior, el bit apropiado está definido. Si el segmento LCD está en la posición inferior, la operación no se produce.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Elemento</th> <th>Estado Bit (On)</th> <th>Estado Bit (Off)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)	Teclado LCD																										
	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)																												
	Teclado LCD																														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="4">Configuración</th> <th>Función</th> </tr> <tr> <th>Bit 4</th> <th>Bit 3</th> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> <th></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td>√</td> <td>Prevención de entrada en pérdida durante la aceleración</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>√</td> <td></td> <td>Prevención de entrada en pérdida durante la operación constante</td> </tr> <tr> <td></td> <td>√</td> <td></td> <td></td> <td>Prevención de entrada en pérdida durante la deceleración</td> </tr> <tr> <td>√</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>Frenado de flujo durante la deceleración</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración				Función	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1					√	Prevención de entrada en pérdida durante la aceleración			√		Prevención de entrada en pérdida durante la operación constante		√			Prevención de entrada en pérdida durante la deceleración	√				Frenado de flujo durante la deceleración
	Configuración				Función																										
	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1																											
				√	Prevención de entrada en pérdida durante la aceleración																										
			√		Prevención de entrada en pérdida durante la operación constante																										
		√			Prevención de entrada en pérdida durante la deceleración																										
	√				Frenado de flujo durante la deceleración																										
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0001</td> <td>Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la aceleración</td> <td>La aceleración se detiene y la deceleración comienza si la corriente de salida del variador durante la aceleración supera el nivel de entrada en pérdida definido (PRT-52, 54, 56, 58). Si la corriente continua a un nivel más alto que el nivel de entrada en pérdida se produce la deceleración hasta la frecuencia de arranque (DRV-r.19). La aceleración se reanuda si la corriente baja a un nivel inferior al definido durante la operación de prevención de entrada en pérdida.</td> </tr> <tr> <td>0010</td> <td>Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la operación constantes</td> <td>La frecuencia de salida se reduce automáticamente para producir deceleración si la corriente supera el nivel de entrada en pérdida definido durante la operación a velocidad constante, del mismo modo que en la función de prevención de entrada en pérdida durante la aceleración. La aceleración se reanuda si la corriente de carga baja a un nivel inferior al definido.</td> </tr> <tr> <td>0100</td> <td>Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la deceleración</td> <td>La tensión de CC de la parte de alimentación de CC se mantiene por debajo de un determinado nivel y se produce la deceleración para prevenir el disparo por sobretensión durante la deceleración. Por lo tanto, el tiempo de deceleración podría ser más prolongado que el tiempo definido de acuerdo con la carga.</td> </tr> <tr> <td>1000</td> <td>Frenado de flujo durante la deceleración</td> <td>Cuando se usa el frenado de flujo, el tiempo de deceleración se puede reducir porque la energía regenerativa se gasta en el motor.</td> </tr> <tr> <td>1100</td> <td>Prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo durante la deceleración</td> <td>La prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo operan en conjunto durante la deceleración para lograr la deceleración más corta y estable.</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración		Función	0001	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la aceleración	La aceleración se detiene y la deceleración comienza si la corriente de salida del variador durante la aceleración supera el nivel de entrada en pérdida definido (PRT-52, 54, 56, 58). Si la corriente continua a un nivel más alto que el nivel de entrada en pérdida se produce la deceleración hasta la frecuencia de arranque (DRV-r.19). La aceleración se reanuda si la corriente baja a un nivel inferior al definido durante la operación de prevención de entrada en pérdida.	0010	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la operación constantes	La frecuencia de salida se reduce automáticamente para producir deceleración si la corriente supera el nivel de entrada en pérdida definido durante la operación a velocidad constante, del mismo modo que en la función de prevención de entrada en pérdida durante la aceleración. La aceleración se reanuda si la corriente de carga baja a un nivel inferior al definido.	0100	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la deceleración	La tensión de CC de la parte de alimentación de CC se mantiene por debajo de un determinado nivel y se produce la deceleración para prevenir el disparo por sobretensión durante la deceleración. Por lo tanto, el tiempo de deceleración podría ser más prolongado que el tiempo definido de acuerdo con la carga.	1000	Frenado de flujo durante la deceleración	Cuando se usa el frenado de flujo, el tiempo de deceleración se puede reducir porque la energía regenerativa se gasta en el motor.	1100	Prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo durante la deceleración	La prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo operan en conjunto durante la deceleración para lograr la deceleración más corta y estable.													
Configuración		Función																													
0001	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la aceleración	La aceleración se detiene y la deceleración comienza si la corriente de salida del variador durante la aceleración supera el nivel de entrada en pérdida definido (PRT-52, 54, 56, 58). Si la corriente continua a un nivel más alto que el nivel de entrada en pérdida se produce la deceleración hasta la frecuencia de arranque (DRV-r.19). La aceleración se reanuda si la corriente baja a un nivel inferior al definido durante la operación de prevención de entrada en pérdida.																													
0010	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la operación constantes	La frecuencia de salida se reduce automáticamente para producir deceleración si la corriente supera el nivel de entrada en pérdida definido durante la operación a velocidad constante, del mismo modo que en la función de prevención de entrada en pérdida durante la aceleración. La aceleración se reanuda si la corriente de carga baja a un nivel inferior al definido.																													
0100	Prevención de entrada en pérdida/bloqueo durante la deceleración	La tensión de CC de la parte de alimentación de CC se mantiene por debajo de un determinado nivel y se produce la deceleración para prevenir el disparo por sobretensión durante la deceleración. Por lo tanto, el tiempo de deceleración podría ser más prolongado que el tiempo definido de acuerdo con la carga.																													
1000	Frenado de flujo durante la deceleración	Cuando se usa el frenado de flujo, el tiempo de deceleración se puede reducir porque la energía regenerativa se gasta en el motor.																													
1100	Prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo durante la deceleración	La prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo operan en conjunto durante la deceleración para lograr la deceleración más corta y estable.																													

Código	Descripción
	 <p>The diagram illustrates the relationship between current, frequency, and Q1 level during motor acceleration and deceleration. The top section shows a full cycle: during acceleration, current and frequency increase, and Q1 level is active; during deceleration, current and frequency decrease, and Q1 level is active. The bottom section provides a detailed view of the deceleration phase, showing a peak in DC voltage, a decrease in frequency, and the Q1 level being active.</p>
<p>PRT-51 Stall Freq 1- PRT-58 Stall Level 4</p>	<p>Permiten definir el nivel de prevención de entrada en pérdida/bloqueo para cada banda de frecuencia, de acuerdo con el tipo de carga. Asimismo, permiten definir el nivel de entrada en pérdida arriba de la frecuencia base. Los límites inferior y superior se definen en la secuencia numérica de la frecuencia de entrada en pérdida. Por ejemplo, el rango de ajuste de Lim DinFrec 2 está entre Lim DinFrec 1 (límite inferior) y Lim DinFrec 3 (límite superior).</p>  <p>The graph shows the 'Nivel de entrada en pérdida' (Stall Level) as a function of 'Frecuencia de salida' (Output Frequency). The y-axis represents the stall level, with four discrete levels: Nivel EP 1, Nivel EP 2, Nivel EP 3, and Nivel EP 4. The x-axis represents the output frequency, with four key points: Frecuencia EP 1, Frecuencia EP 2, Frecuencia EP 3, and Frecuencia de salida. The curve starts at Nivel EP 1 for frequencies up to Frecuencia EP 1, then decreases through Nivel EP 2 and Nivel EP 3, and finally levels off at Nivel EP 4 for frequencies above Frecuencia EP 3.</p>

Características de Protección

Nota

La protección de parada en pérdida y el frenado de flujo operan juntos solamente durante la deceleración. Active el tercer y cuarto bits de Pr.50 (Prevención de parada en pérdida) para lograr una deceleración más corta y más estable sin disparar una falla por sobretensión para cargas con alta inercia y tiempos de deceleración cortos. No utilice esta función cuando se necesita una deceleración frecuente de la carga, ya que el motor puede sobrecalentarse y estropearse fácilmente.

Cuando se opera la resistencia de frenado, el motor puede vibrar bajo la operación de frenado de flujo. En este caso, apague el frenado de flujo (PRT-50).

⚠ Precaución

- El tiempo de deceleración podría superar el tiempo definido de acuerdo con la carga si la función de prevención de entrada en pérdida se define durante la deceleración. El tiempo de aceleración real se prolonga más que el tiempo de aceleración definido porque la deceleración se interrumpe si la función de prevención de entrada en pérdida se activa durante la aceleración.
- Cuando el motor está operando, el Nivel de Entrada en Pérdida 1 aplica y determina la operación de protección de entrada en pérdida.







6.2. Protección del Variador y la Secuencia

6.2.1. Protección de Fase Abierta

La función de protección de fase abierta se utiliza para prevenir la sobrecorriente en el borne de entrada del variador debida a la apertura de la fase de alimentación de entrada. Si se abre una fase en la conexión entre el motor y la salida del variador, el motor podría entrar en pérdida por insuficiencia de par.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
PRT	05	Protección fase abierta entrada/salida	Phase Loss Chk	00	-	bit
	06	Banda de tensión de entrada fase abierta	IPO V Band	40	1-100V	V


Detalles de Configuración de Protección de Fase Abierta de Entrada y Salida

Código	Descripción										
PRT-05 Phase Loss Chk, PRT-06 IPO V Band	Cuando opera una fase abierta del variador del variador, las configuraciones de entrada y salida se muestran en forma diferente. Si el segmento LCD está en la posición superior, el bit apropiado está definido. Si el segmento LCD está en la posición inferior, la operación no se produce.										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Elemento</th> <th>Estado Bit (On)</th> <th>Estado Bit (Off)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Teclado LCD</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)	Teclado LCD						
	Elemento	Estado Bit (On)	Estado Bit (Off)								
	Teclado LCD										
<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Configuración</th> <th rowspan="2">Función</th> </tr> <tr> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>√</td> <td>Protección fase abierta de salida</td> </tr> <tr> <td>√</td> <td></td> <td>Protección fase abierta de entrada</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración		Función	Bit 2	Bit 1		√	Protección fase abierta de salida	√		Protección fase abierta de entrada
Configuración		Función									
Bit 2	Bit 1										
	√	Protección fase abierta de salida									
√		Protección fase abierta de entrada									

Características de Protección

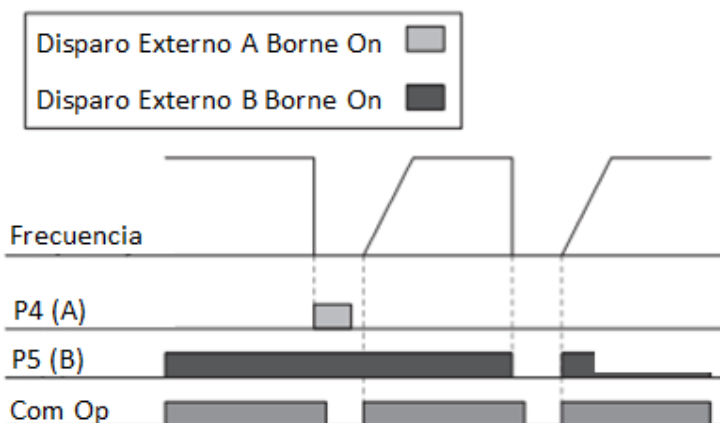
6.2.2. Señal de Disparo Externo

Definiendo en 4 (Disparo Externo) entre las funciones del borne de entrada multifunción se puede parar el variador en caso de haber un problema con el sistema.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Opciones de ajuste del borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	4	Disparo Externo	-	-
	87	Selección contacto de entrada multifunción	DI NC/NO Sel			-	bit

Detalles de Configuración de Señal de Disparo Externo

Código	Descripción																								
IN-.87 DI NC/NO Sel	Permite seleccionar el tipo de punto de contacto de entrada. Si la marca del punto del interruptor está en la posición inferior es el punto de contacto A (Normalmente Abierto) y si está arriba opera como punto de contacto B (Normalmente Cerrado). Los bornes de cada bit se indican a continuación.																								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>11</th> <th>10</th> <th>9</th> <th>8</th> <th>7</th> <th>6</th> <th>5</th> <th>4</th> <th>3</th> <th>2</th> <th>1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Borne</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>P7</td> <td>P6</td> <td>P5</td> <td>P4</td> <td>P3</td> <td>P2</td> <td>P1</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	Borne					P7	P6	P5	P4	P3	P2	P1
	Bit	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1													
Borne					P7	P6	P5	P4	P3	P2	P1														



6.2.3. Protección Sobrecarga del Variador

Si circula más corriente que la corriente nominal del variador, la función de protección se activa para proteger al variador de acuerdo con la característica de tiempo inverso.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	9	IOL	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Nota

El borne de salida multifunción puede proporcionar una salida de señal de alarma adelantada antes de que opere la función de protección de sobrecarga del variador (IOLT). Cuando el tiempo de sobrecorriente alcanza 60% del permitido (150%, 1 min), se proporciona una salida de señal de alarma (salida de la señal a 150%, 36seg).

6.2.4. Pérdida de Comando de Velocidad

Si la velocidad se define mediante la entrada analógica de la bornera, la opción de comunicación o el teclado puede seleccionarse la acción del variador cuando se pierde el comando de velocidad, por ejemplo, debido a un corte en la línea de señales.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	12	Modo de operación pérdida de comando de velocidad	Lost Cmd Mode	1	Marcha Libre	-	-
	13	Tiempo para determinar la pérdida de comando de velocidad	Lost Cmd Time	1,0		0,1-120	seg
	14	Frecuencia de operación en caso de pérdida de comando de velocidad	Lost Preset F	0,00		Frecuencia de Arranque-Frecuencia Máxima	Hz
	15	Nivel de decisión de pérdida de entrada analógica	AI Lost Level	0	Mitad de X1		-
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	13	Sin Comando	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Características de Protección

Detalles de Configuración de Pérdida de Comando de Velocidad

Código	Descripción		
PRT-12 Lost Cmd Mode	Selecciona la acción del variador en caso de pérdida del comando de velocidad.		
	Configuración	Función	
	0	Ninguno	El comando de velocidad es la frecuencia de operación directamente, sin acciones de protección.
	1	Marcha Libre	El variador bloquea la salida con el motor funcionando en marcha libre.
	2	Decel	Se produce la deceleración hasta parar durante el tiempo definido en PRT-07 (Tiempo decel Disparo).
	3	Entrada Fija	Continúa operando al valor de entrada promedio durante los últimos 10 segundos hasta el momento en que se detectó la pérdida del comando de velocidad.
	4	Salida Fija	Continúa operando al valor de salida promedio durante los últimos 10 segundos hasta el momento en que se detectó la pérdida del comando de velocidad.
5	Pérdida Presel	Opera a la frecuencia definida en PRT-.14 (Lost Preset F).	
PRT-15 AI Lost Level, PRT-13 Lst Cmd Time	Definen el nivel de tensión en la pérdida del comando de velocidad y el tiempo de evaluación para la entrada analógica.		
	Configuración	Función	
	0	Mitad de x1	Basado en los valores definidos en IN-08 e IN-12, la operación de protección arranca cuando la señal de entrada se reduce a la mitad del valor inicial del ajuste de la entrada analógica usando el comando de velocidad (Código de Frec del grupo DRV) y continua por el tiempo (tiempo de decisión de pérdida de velocidad) definido en PRT-13 (Tiempo Com Per). Por ejemplo, si el comando de velocidad está definido en 2 (V1) en el código de Frec en el grupo DRV, e IN-06 (Polaridad V1) a 0 (Unipolar), la acción de protección se activa cuando la entrada de tensión está por debajo de la mitad del valor definido en IN-08 Tens V1 x1.
1	Menos de X1	Si una señal inferior al valor mínimo de entrada analógica definida como comando de velocidad continúa durante el tiempo definido en PRT-13 Tmpo PerRefVel se activa la acción de protección. Los valores estándar son los definidos en IN-08 e IN-2 del grupo de entrada de la bornera	
PRT-14 Lost Preset F	Si el método de operación (PRT-12 ModPerSeñalRef) está definido en 5 Pérdida Presel, en caso de pérdida del comando de velocidad se activa la acción de protección definiendo la frecuencia para que la operación continúe.		

Características de Protección

6.2.5. Configuración de Resistencia de Frenado Dinámico (DB)

En la serie S100, el circuito de resistencia de frenado está incorporado en el variador.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	66	Configuración de la resistencia de frenado	DB Warn %ED	10		0-30	%
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	31	DB Warn %ED	-	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define				

Detalles de Configuración de la Resistencia de Frenado Dinámico

Código	Descripción
PRT-.66 DB Warn %ED	<p>Define el índice de uso de la unidad de resistencia (%ED: Tiempo de conexión). Este índice define la relación de operación de la resistencia de frenado en un ciclo operativo. La resistencia de frenado continuo puede aplicarse durante 15 segundos y después de transcurridos los 15 segundos, el variador deja de emitir la señal de uso de la resistencia de frenado.</p> $\%ED = \frac{T_{desac}}{T_{acel} + T_{constante} + T_{desac} + T_{parada}} \times 100[\%]$ <p>[Ejemplo 1]</p> $\%ED = \frac{T_{desac}}{T_{desac} + T_{constante1} + T_{acel} + T_{constante2}} \times 100[\%]$

Código	Descripción
	<div style="text-align: center;"> </div> <p>[Ejemplo 2]</p> <ul style="list-style-type: none"> • T_acel: Tiempo previo de aceleración a la frecuencia definida • T_constante: Tiempo de accionamiento a velocidad constante, a la frecuencia definida • T_desac: Tiempo de disminución a frecuencias inferiores a la frecuencia de velocidad constante o el tiempo que lleva parar desde la frecuencia de velocidad constante • T_parada: Tiempo que permanece ocioso hasta el próximo arranque

⚠ Precaución

Debe tenerse cuidado al utilizar la resistencia de frenado por encima de la potencia eléctrica consumida (vatios) de la unidad de resistencia de frenado porque podría generarse un incendio causado por recalentamiento de la resistencia. Si utiliza una unidad de resistencia con sensor térmico puede utilizar la salida del sensor como señal de falla externo del borne de entrada multifunción.

6.3. Advertencia y Falla por Carga Insuficiente

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	04	Selección de nivel de carga	Load Duty	0	Carga Normal	-	
	25	Selección advertencia carga insuficiente	UL Warn Sel	1	Sí	0-1	-
	26	Tiempo advertencia carga insuficiente	UL Warn Time	10,0		0-600	seg
	27	Selección disparo carga insuficiente	UL Trip Sel	1	Marcha Libre	-	-
	28	Temporizador disparo carga insuficiente	UL Trip Time	30,0		0-600	seg
	29	Nivel de límite superior de carga insuficiente	UL LF Level	30		10-100	%
	30	Nivel de límite inferior de carga insuficiente	UL BF Level	30		10-100	%

Detalles de Configuración de Advertencia y Falla por Carga Insuficiente

Código	Descripción
PRT-27 UL Trip Sel	Define el método de operación del variador en caso de falla por carga insuficiente. Si se define en 0 (Ninguno), no detecta la falla por carga insuficiente. Si se define en 1 (Marcha Libre) mantiene la salida en situación de falla por carga insuficiente. Si está definido en 2 (Decel) produce la parada después de desacelerar.
PRT-25 UL Warn Sel	Define la advertencia de carga insuficiente. Definir a 1 (Sí) y si el borne de salida multifunción (OUT-31 y 33) está en 7 (Sub Carga), las señales son emitidas en condición de advertencia de carga insuficiente.
PRT-26 UL Warn Time, PRT-28 UL Trip Time	La función de protección se activa si la condición de nivel de carga insuficiente antes descrita continúa durante el tiempo de advertencia o el tiempo de falla. Esta función no se activa durante la operación de ahorro de energía ADV-50 (Modo AhoEner).
PRT-29 UL LF Level, PRT-30 UL BF Level	<ul style="list-style-type: none"> Configuración Carga Pesada <ul style="list-style-type: none"> No compatible con PRT-29. En PRT.30, el nivel de carga insuficiente se decide según la corriente nominal del motor. <p>Corriente de salida</p> <p>PRT - 30</p> <p>Desliz. nominal x 2</p> <p>Frecuencia de salida</p>

Código	Descripción
	<ul style="list-style-type: none"> Configuración Carga Normal En PRT-29, el índice de carga insuficiente se decide según una frecuencia de operación dos veces la velocidad de deslizamiento nominal del motor (BAS-12 Desl Nominal). En PRT-30, el nivel de carga insuficiente se decide según la frecuencia de base definida en DRV-18 (Frec Base). Un límite superior e inferior se basa en la corriente nominal del variador. <p>Corriente de salida</p> <p>Frecuencia de salida</p>

6.3.1. Detección de Falla del Ventilador

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
PRT	79	Selección de falla del ventilador de enfriamiento	FAN Trip Mode	0	Disparo	
OUT	31	Elemento Relé 1 multifunción	Relay 1	8	Alarma Ventilador	-
	33	Elemento 1 salida multifunción	Q1 Define			

Detalles de Configuración de la Detección de Falla del Ventilador

Código	Descripción						
PRT-79 FAN Trip Mode	Define el modo de falla del ventilador de enfriamiento.						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Disparo</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Alarma</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	Disparo	1	Alarma
	Configuración	Función					
0	Disparo						
1	Alarma						
<p>Se bloquea la salida del variador y el disparo del ventilador se muestra cuando se detecta un error en el ventilador de enfriamiento.</p> <p>Cuando OUT-33 (Definir Q1) y OUT-31 (Relé 1) se definen en 8 (Alarma de Ventilador), se emite la señal de error del ventilador y la operación continúa.</p>							
OUT-33 Q1 Define, OUT-31 Relay1	Si se selecciona 8 (Alarma de Ventilador) como borne de salida multifunción o relé, la señal de falla de ventilador se libera y la operación continúa. Sin embargo, si la temperatura en el variador supera un determinado nivel, la salida se bloquea debido a la falla en el ventilador de enfriamiento.						

Características de Protección

6.3.2. Diagnóstico de Vida Útil de Componentes

Registro de una referencia de capacitancia para la inspección

Nota

Para llevar a cabo un diagnóstico del capacitor, debe medirse y registrarse una referencia de capacitancia estableciendo de PRT-61 (CAP Diag) a 1 (Ref Diag) cuando se utiliza el variador por primera vez. El valor de referencia medido se guarda en PRT-63 y se utiliza como referencia para el diagnóstico la vida útil del capacitor.

Consulte las siguientes instrucciones para medir una capacidad de referencia.

1. Defina una corriente diagnóstico de capacitador adecuada en función de la potencia nominal del variador en PRT-60 (CAP DiagCurr).
 - La corriente de diagnóstico del capacitor es una corriente directa que se aplica al capacitor para inspección, y se define como un porcentaje de la salida nominal del variador. Debido a que el valor se define en base a la salida del variador, defina un valor apropiado si el motor tiene una corriente nominal menor.
2. En PRT-62 (Nivel de intercambio CAP), defina el nivel de advertencia de reemplazo del capacitor en un valor entre 50,0% y 95,0%.
3. 3 Ajuste PRT-61 (PAC) Diag a "1" (Ref Diag). A continuación, sale el conjunto de corriente continua definida en PRT-60 (CAP DiagCurr).
 - El diagnóstico del capacitor sólo está disponible cuando se detiene el variador.
 - Si PRT-61 se ajusta a 1 (Ref Diag), el valor que se muestra en PRT-63 refleja el 100% de la capacidad medida.
 - Si va a realizar un diagnóstico del capacitor usando PRT-61 (CAP Diag), la capacitancia inicial debe ser medida cuando se utiliza el variador por primera vez. Una capacitancia medida en un variador utilizado conduce a resultados de la inspección inexactos debido a un valor de capacitancia referencia incorrecta.
4. Apague la entrada al variador.
5. Encienda el variador cuando se produce una falla de baja tensión (LVT).
6. Observe el valor que se muestra en PRT-63 (CAP Diag Nivel) .Cuando PRT-61 se ajusta en "1" (Ref Diag), PRT-63 muestra el 100% de la capacidad.

[Detalles del Diagnóstico del Capacitor]

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste		Unidad
PRT	60	Nivel de corriente de diagnóstico de capacidad	CAP. DiagPerc	0,0	10,0-100,0		%
	61	Modo diagnóstico CAP	CAP. Diag	0	0	Ninguno	%

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste		Unidad
					1	Diag Ref	
					2	Diag Pre	
					3	Diag Inic	
	62	Nivel Cambio CAP	CAP Exchange Level	0	50,0-95,0		%
	63	Nivel Diagnóstico CAP	CAP Diag Level	0	0,0-100,0		%

Inspección de la vida del capacitor e inicialización de la referencia de capacitancia

Consulte las siguientes instrucciones para inspeccionar la vida del capacitor e inicializar la referencia de capacitancia.

Nota

Para llevar a cabo un diagnóstico del capacitor, debe medirse y registrarse una referencia de capacitancia estableciendo de PRT-61 (CAP Diag) a 1 (Ref Diag) cuando se utiliza el variador por primera vez. El valor de referencia medido se guarda en PRT-63 y se utiliza como referencia para el diagnóstico la vida útil del capacitor.

1. En un variador cuyo tiempo de ejecución ha alcanzado el tiempo acumulado para el reemplazo del capacitor, ajuste PRT-61 (CAP Diag) a 2 (Pre Diag).
2. Compruebe el valor que se muestra en Pr-63 (CAP Diag Nivel). Si el valor que se muestra en PRT-63 es menor que el valor ajustado en PRT-62 (CAP. Nivel 1), se producirá una advertencia de reemplazo Capacitor (CAP Exchange).
3. Si bien la advertencia de reemplazo del capacitor sigue, confirme que el primer bit en PRT-89 (Estado variador) esté definido.
4. Ajuste PRT-62 a 0,0%. SE dará a conocer el aviso de sustitución del capacitor (Cambio CAP).
5. Ajuste PRT-61 a 3 (CAP. Init) y asegúrese de que el valor mostrado en la PRT-63 cambió a 0,0%.

Diagnóstico de Vida Útil para Ventiladores

Introducir el código de PRT-87 (nivel de aviso de cambio Ventilador) (%). Una vez alcanzado el uso seleccionado (%) (de un total de 50.000 horas), el mensaje de advertencia de cambio del ventilador aparecerá en la salida multifuncional o el teclado.

El nivel de uso del ventilador total (%) aparece en Pr-86. Cuando el intercambio de los ventiladores, que podría inicializar el valor acumulado a 0 mediante el establecimiento de la CNF-75 (Inicialización de tiempo acumulado de los ventiladores de enfriamiento) a 1.

Características de Protección

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	86	Porcentaje acumulado de uso del ventilador	FAN Time Perc	0,0		0,0-6553,5	%
	87	Nivel de aviso de cambio del ventilador	FAN Exchange level	90,0		0,0-100,0	%
CNF	75	Inicializar tiempo de operación de ventiladores de enfriamiento	FAN Time Rst	0	No	-	-
				1	Sí		
OUT	31	Relé multifunción 1	Relay 1	38	Cambio Ventilador		-
	32	Relé multifunción 2	Relay 2				
	33	Salida0 multifunción 1	Q1 Define				

6.3.3. Disparo por Falla de Baja Tensión

Si la tensión CC interna cae por debajo de un determinado nivel porque la tensión de entrada del variador está bloqueada, el variador bloquea la salida y muestra una indicación de falla de baja.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	81	Tiempo de retardo de decisión de disparo por baja tensión	LVT Delay	0,0		0-60	seg
OUT	31	Relé multifunción 1	Relay 1	11	Baja Tensión		-
	33	Salida0 multifunción 1	Q1 Define				

Detalles de Configuración del Disparo por Falla de Baja Tensión

Código	Descripción
PRT-.81 LVT Delay	Si el código de valor está definido en 11 (Baja Tensión), en caso de producirse una falla de baja tensión, la salida del variador se bloquea y se maneja como una falla después del período definido. Puede emitirse una señal de advertencia de falla de baja tensión utilizando la salida multifunción o el relé. Sin embargo, en caso de producirse esta señal, el tiempo de Retardo de Baja Tensión no se aplica.

6.3.4. Bloqueo de Salida por el Borne Multifunción

Cuando el borne de salida multifunción se define como el borne de señal de bloqueo de salida y la señal ingresa al borne, la operación se detiene.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Opciones de ajuste del borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	5	BX	-	-

Detalles de Configuración del Bloqueo de Salida por el Borne Multifunción

Código	Descripción
IN-65 -71 Px Define	Si se define la función del borne de salida multifunción en №5 BX y éste ingresa durante la operación, el variador bloquea la salida y se visualiza BX en el display del teclado. Debe monitorearse la información sobre la frecuencia y la corriente en el momento de producirse la entrada de BX. La aceleración se reanuda cuando el borne BX se desactiva con una entrada de comando de operación.

6.3.5. Cancelación del Estado de Falla

Reiniciar el variador usando el teclado el el borne de entrada analógica para cancelar el estado de falla.


Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
IN	65-71	Opciones de ajuste del borne Px	Px Define (Px: P1-P7)	3	RST	-	-

Detalles de Configuración de la Cancelación del Estado de Falla

Código	Descripción
IN-65 -71 Px Define	Para cancelar el estado de falla pulse la tecla [Stop/Reset] del teclado o utilice el borne de entrada multifunción. El estado de falla se cancela si se ingresa el borne en caso de falla después de haber definido la función del borne de entrada multifunción en №3 (RST).

6.3.6. Estado de Diagnóstico del Variador

Verifique el diagnóstico de los componentes o dispositivos del variador para verificar si necesitan ser reemplazados.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste		Unidad
PRT	89	Aviso de reemplazo de Ventilador, CAP	Inverter State		Bit	00-10	Bit
					00	-	
					01	Aviso CAP	
					10	Aviso Ventil	

6.3.7. Modo de Operación en Caso de Falla de la Tarjeta de Opción

Si hay un problema con la comunicación entre la tarjeta de opción y el gabinete del variador o si la tarjeta de opción se separa durante la operación seleccione el estado de acción del variador.

Características de Protección

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
PRT	80	Modo de operación en caso de falla de la tarjeta de opción	Opt Trip Mode	0	Ninguno	0-3	-
				1	Marcha Libre		
				2	Decel		

Detalles de Configuración del Modo de Operación en Caso de Falla de la Tarjeta de Opción

Código	Descripción		
PRT-80 Opt Trip Mode	Configuración		Función
	0	Ninguno	Sin operación.
	1	Marcha Libre	La salida del variador se bloquea y la información de la falla se visualiza en el teclado
	2	Decel	El equipo decelera al valor definido en Pr.07 (Tmpto Decel Dis)

6.3.8. Disparo por Falta de Motor

Si se aplica un comando de operación con el motor no conectado al borne de salida del variador se libera la señal de Falta No Motor para proteger el sistema.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
RT	31	Operación en disparo por falta de motor	No Motor Trip	0	Ninguno	-	-
	32	Nivel de corriente disparo por falta de motor	No Motor Level	5		1-100	%
	33	Tiempo de detección de falta de motor	No Motor Time	3,0		0,1-10	seg

Detalles de Configuración del Disparo por Falta de Motor

Código	Descripción
PRT-32 No Motor Level, PRT-33 No Motor Time	La Falta Falta de Motor ocurre cuando la corriente de salida del variador, en relación con la corriente nominal (BAS-13), sigue estando por debajo de PRT-32 (Niv sin Motor) durante PRT-33 (Tmpto sin Motor).

Precaución

Si BAS-07 (Patrón V/F) está definido en 1 (Cuadrático), defina PRT-32 (Niv sin Motor) en un valor inferior al valor definido al momento de la entrega de fábrica. De lo contrario podría ocurrir una Falta por Falta de Motor porque la corriente de salida es baja en el arranque inicial.

6.3.9. Disparo por Falla de Baja Tensión 2

Si se establece el código de PRT-82 (Selección LV2) en Sí (1), se visualiza la notificación de disparo cuando se produce una falla de baja tensión. En este caso, incluso si la tensión del capacitor es superior al nivel de disparo, no se recupera el disparo LV2. Para recuperar el disparo, restablecer el variador. No se guardará la historia de los disparos.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro	Rango de Ajuste	Unidad
PRT	82	Selección LV2	LV2 Enable	Sí (1)	0/1	-

6.4. Lista de Fallas/Advertencias

La siguiente lista muestra los tipos de fallas y advertencias que pueden ocurrir durante el uso del variador S100. Consulte la sección *6. Características de Protección* en la página *209* para obtener más información acerca de fallas y advertencias.

Categoría		Display LCD	Detalles
Falla mayor	Tipo enclavamiento	Over Current1	Disparo por sobrecorriente
		Over Voltage	Disparo por sobretensión
		External Trip	Disparo por una señal externa
		NTC Open	Disparo por falla del sensor de temperatura
		Over Current2	Disparo por falla corriente ARM
		Option Trip- x*	Disparo por falla de opcional*
		Over Heat	Disparo por falla por sobrecalentamiento
		Out Phase Open	Disparo por falla de fase abierta de entrada
		In Phase Open	Disparo por falla de fase abierta de salida
		Inverter OLT	Disparo por falla de sobrecarga del variador
		Ground Trip	Disparo por falla de tierra
		Fan Trip	Disparo por falla del ventilador
		E- Thermal	Disparo por falla de sobrecalentamiento del motor
		Pre- PID Fail	Falla de operación Pre-PID
		IO Board Trip	Disparo por falla en la conexión del Panel E/S
		Ext-Brake	Disparo por falla de freno externo
		No Motor Trip	Disparo por falla de falta de motor
		Low Voltage 2	Disparo por falla de baja tensión durante la operación
	ParaWrite Trip**	Disparo por falla en el parámetro de escritura de par	
	Tipo nivel	Level type	Disparo por falla de baja tensión
BX		Disparo por falla de parada de emergencia	

Características de Protección

Categoría		Display LCD	Detalles
	Tipo nivel	Level type	Disparo por falla de baja tensión
		BX	Disparo por falla de parada de emergencia
		Lost Command	Disparo por pérdida de comando
		Safety A(B) Err	Disparo por contacto de seguridad A(B)
	Daño de hardware	EEP Err	Error de memoria externa
		ADC Off Set	Error de entrada analógica
		Watch Dog-1	Disparo por falla de Watch Dog
		Watch Dog-2	
Falla menor	Over Load	Disparo por falla de sobrecarga del motor	
	Under Load	Disparo por falla de subcarga del motor	
Advertencia	Lost Command	Advertencia de disparo por pérdida de comando	
	Over Load	Advertencia de sobrecarga	
	Under Load	Advertencia de subcarga	
	Inverter OLT	Advertencia de sobrecarga del variador	
	Fan Warning	Advertencia de operación del ventilador	
	DB Warn %ED	Advertencia del índice de frenado de resistencia	
	Retry Tr Tune	Error de sintonización constante de tiempo del rotor	
	CAP Exchange	Advertencia de reemplazo de capacitor	
FAN Exchange	Advertencia de reemplazo del ventilador		

*Aplica sólo cuando se usa una placa opcional.

7. Características de Comunicación RS-485

Esta sección en el manual del usuario explica cómo controlar el variador con un PLC o una computadora a larga distancia utilizando las características de comunicación RS-485. Para utilizar las funciones de comunicación RS-485, conecte los cables de comunicación y ajuste los parámetros de comunicación en el variador. Consulte los protocolos y parámetros de comunicación para configurar y utilizar las características de comunicación RS-485.

7.1. Estándares de Comunicación

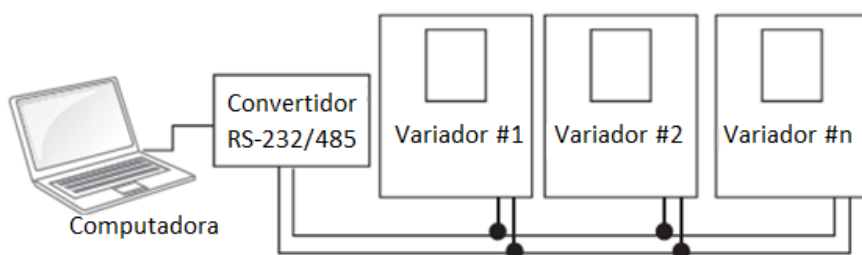
Siguiendo los estándares de comunicación RS-485, los productos S100 intercambian datos con un PCL y una computadora. Los estándares de comunicación RS-485 soportan el sistema de enlace multipunto y ofrecen una interfaz que es muy resistente al ruido. Consulte la tabla siguiente para obtener más información acerca de los estándares de comunicación.

Elemento	Estándar
Método de comunicación/ Tipo de transferencia	Tipo bus, sistema de enlace multipunto RS-485
Serie del variador	S100
Número de variadores conectados/ Distancia de transferencia	Máximo 16 variadores / Máximo: 1.200m (distancia recomendada: entro de los 700m)
Cable de comunicación recomendado	0,75mm ² (18AWG), cable de par retorcido del tipo blindado
Tipo de instalación	Conectar bornes específicos (S+/S-/SG) en la bornera de control
Alimentación	Utilizar la alimentación que está aislada de la parte interna del variador como alimentación para comunicación (suministrada del variador)
Velocidad de comunicación	Seleccionar entre 1.200/2.400/9.600/19.200/38.400 bps
Procedimiento de control	Sistema de comunicación no sincronizado
Sistema de comunicación	Sistema half duplex
Sistema de letras	Modbus-RTU: Binario LS Bus: ASCII
Longitud de bit de parada	1 bit/2 bits
Suma de verificación	2 bytes
Comprobación de paridad	Ninguna/Par/Impar

7.2. Configuración del Sistema de Comunicación

En un sistema de comunicación RS-485, el PLC o la computadora es el dispositivo maestro y el variador es el dispositivo esclavo. Cuando se utiliza una computadora como maestro, el variador RS-232 debe estar integrado a la computadora, de forma tal que pueda comunicarse con el variador a través del convertidor RS-232/RS-485. Las especificaciones y operaciones de los convertidores pueden variar dependiendo del fabricante, pero las funciones básicas son idénticas. Consulte el manual del usuario del fabricante para conocer detalles de características y especificaciones.

Conectar los cables y configurar los parámetros de comunicación en el variador según se indica en la siguiente ilustración de la configuración del sistema de comunicación.



7.2.1. Conexión de Línea de Comunicación

Asegúrese de que el variador se apague por completo, y luego conecte la línea de comunicación RS-485 a los bornes S+/S-/Sg de la bornera. El número máximo de variadores que pueden conectarse es 16. Para las líneas de comunicación, utilizar cables de par trenzado blindado (STP).

La longitud máxima de la línea de comunicación es de 1.200 metros, pero se recomienda utilizar no más de 700 metros para garantizar una comunicación estable. Utilice un repetidor para mejorar la velocidad de comunicación cuando se utilice una línea de comunicación superior a los 1.200 metros o cuando se utilicen un gran número de dispositivos. Un repetidor es eficaz cuando la comunicación regular no se encuentra disponible debido a la interferencia de ruido.

⚠ Precaución

Al realizar el conexionado de la línea de comunicación, asegúrese de que los bornes SG en el PLC y el variador se encuentran conectados. Los bornes SG evitan los errores de comunicación debido a la interferencia de ruido electrónico.

7.2.2. Configuración de Parámetros de Comunicación

Antes de proceder con el establecimiento de las configuraciones de comunicación, asegúrese de que las líneas de comunicación están conectadas correctamente. Encienda el variador y configure los parámetros de comunicación.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	01	ID variador de comunicación integrada	Int485 St ID	1		1-250	-
	02	Protocolo de comunicación integrada	Int485 Proto	0	ModBus RTU	0-2	-
	03	Velocidad de comunicación integrada	Int485 BaudR	3	9600	0-7	-
	04	Trama de comunicación integrada	Int485 Mode	0	D8/PN/S1	0-3	-
	05	Retardo de transmisión luego de la recepción	Resp Delay	5		0-1000	mseg

Detalles de Configuración de los Parámetros de Comunicación

Código	Descripción																	
COM-01 Int485 St ID	Define la ID de la estación del variador entre 1 y 250.																	
COM-02 Int485 Proto	Define uno de los dos protocolos incorporados: Modbus-RTU o LS INV 485.																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Modbus-RTU</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>LS INV 485</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	Modbus-RTU	2	LS INV 485											
	Configuración	Función																
0	Modbus-RTU																	
2	LS INV 485																	
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>1.200 bps</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>2.400 bps</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>4.800 bps</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>9.600 bps</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>19.200 bps</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>38.400 bps</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>56K bps</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>115K bps</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	1.200 bps	1	2.400 bps	2	4.800 bps	3	9.600 bps	4	19.200 bps	5	38.400 bps	6	56K bps	7	115K bps
Configuración	Función																	
0	1.200 bps																	
1	2.400 bps																	
2	4.800 bps																	
3	9.600 bps																	
4	19.200 bps																	
5	38.400 bps																	
6	56K bps																	
7	115K bps																	
COM-04 Int485 Mode	Define una configuración de comunicación. Define la longitud de datos, el método de confirmación de paridad y el número de bits de parada.																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Configuración</th> <th>Función</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>D8/PN/S1</td> </tr> </tbody> </table>	Configuración	Función	0	D8/PN/S1													
Configuración	Función																	
0	D8/PN/S1																	

Características de Comunicación RS-485

Código	Descripción		
	1	D8/PN/S2	Datos de 8 bits/sin comprobación de paridad/2 bits de parada.
	2	D8/PE/S1	Datos de 8 bits/comprobación de paridad de número par/1 bit de parada.
	3	D8/PO/S1	Datos de 8 bits/comprobación de paridad de número impar/1 bit de parada.
COM-05 Resp Delay	<p>Define el tiempo de respuesta para que el (variador) esclavo reaccione al pedido del maestro. El tiempo de respuesta se usa en un sistema donde el maestro no puede manejar la rápida respuesta del esclavo. La comunicación entre el dispositivo maestro y el esclavo puede mantenerse regular si este código de función se define apropiadamente.</p>		

7.2.3. Configuración del Comando de Operación y la Frecuencia

Para seleccionar la comunicación RS-485 integrada como fuente de comando, ajuste el código DRV-06 a 3 (Int485). A continuación, establezca los parámetros de área común para el comando de operación y la frecuencia a través de la comunicación.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
Operación	06	Fuente de comando	Cmd Source*	3	RS-485	0-5	-
	07	Método de ajuste de frecuencia	Freq Ref Src	6	RS-485	0-12	-

7.2.4. Operación de Protección de Pérdida de Comando

Configura los estándares de evaluación de pérdida de comando y operaciones de protección en caso de que un problema con la comunicación dure un período de tiempo determinado.

Detalles de Configuración de la Operación de Protección de Pérdida de Comando

Código	Descripción		
PRT-12 Lost Cmd Mode, PRT-13 Lost Cmd Time	Selecciona el movimiento del variador cuando hay un problema de comunicación que exceda el tiempo definido en PRT-13.		
	Configuración	Función	
	0	Ninguno	El comando de velocidad es directamente la frecuencia de operación, sin movimientos de protección.
	1	Marcha Libre	El variador bloquea la salida. El motor continúa funcionando en Marcha Libre.
	2	Decel	Decelera hasta parar al tiempo establecido en PRT-07 (Tiempo Decel Disparo).
	3	Entrada Fija	El variador calcula el valor de entrada promedio para los 10 segundos antes de la pérdida de velocidad y lo usa como referencia de velocidad.
	4	Salida Fija	El variador calcula el valor de salida promedio para los 10 segundos antes de la pérdida de velocidad y lo usa como referencia de velocidad.
5	Pérdida Presel	Opera a la frecuencia definida en PRT-14 (Pérd Presel F).	

7.2.5. Configuración de Entrada Multifunción Virtual

Permiten controlar la entrada multifunción mediante una dirección de comunicación (0h0385). La función definida operará en cada bit después de definir los códigos COM-70-77 y luego de definir el BIT que establece la función deseada en 1, en 0h0322. La multifunción virtual opera independientemente de las entradas multifunción analógicas IN-65-71 y es imposible superponer la definición. Se puede comprobar el estado de la entrada multifunción virtual en COM-86 (Estado Entr Dig Virtual). Antes de configurar las entradas multifunción virtuales, defina el código DVR-06 según la fuente de comando.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	70-77	Entrada multifunción de comunicación x	Virtual DI x (x: 1-8)	0	Ninguno	0-49	-
	86	Monitoreo entrada multifunción de comunicación	Virt DI Status	-	-	-	-

Ejemplo: Si quiere enviar el comando Fx controlando el área de comando de entrada multifunción virtual mediante RS-485, la función Fx se dispara si se ingresa 0h0001 en 0h0322 después de definir COM-70 en FX.

Nota

Los siguientes son valores y funciones que se aplican a 0h0322:

Configuración	Función
0h0001	Operación en avance (Fx)
0h0003	Operación en retroceso (Rx)
0h0000	Parada

7.2.6. Guardado de Parámetros Definidos por Comunicación

Si se apaga el variador luego de establecer los parámetros del área común o los parámetros del teclado mediante la comunicación y se pone en funcionamiento el variador, se pierden los cambios y los valores modificados mediante la comunicación vuelven al estado previo cuando se enciende el variador.

Si selecciona Sí en CNF-48, todos los valores actualmente definidos se guardan en el variador y permanecerán sin cambios, incluso aunque se encienda y apague la unidad.

Si define la dirección 0h03E0 en 0 mediante la comunicación y luego en 1, todos los valores de parámetros actualmente definidos se guardan en el variador y permanecerán sin cambios, incluso aunque se encienda y apague la unidad. Sin embargo, si se define en 1 y se conmuta a 0, la función no opera. Los parámetros definidos mediante comunicación sólo se pueden guardar usando un teclado LCD.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
				0	No		
CNF	48	Guardar parámetros	Parameter Save	0	No	0-1	-
				1	Sí		

7.2.7. Mapa Completo de Memoria para Comunicación

Área de Comunicación	Mapa de Memoria	Detalles
Área de comunicación común compatible	0h0000-0h00FF	Área compatible con iS5, iP5A, iV5, iG5A
Área de tipo de registro de parámetro	0h0100-0h01FF	Área registrada en COM-31-38 y COM-51-58
	0h0200-0h023F	Área registrada para el Grupo Usuario
	0h0240-0h027F	Área registrada para el Grupo Macro
	0h0280-0h02FF	Reservado
Área de comunicación común de S100	0h0300-0h037F	Área de monitoreo del variador
	0h0380-0h03DF	Área de control del variador
	0h03E0-0h03FF	Área de control de la memoria del variador
	0h0400-0h0FFF	Reservado
	0h1100	Grupo DRV
	0h1200	Grupo BAS
	0h1300	Grupo ADV
	0h1400	Grupo CON
	0h1500	Grupo IN
	0h1600	Grupo OUT
	0h1700	Grupo COM
	0h1800	Grupo APP
	0h1B00	Grupo PRT
0h1C00	Grupo M2	

7.2.8. Grupo de Parámetros para la Transmisión de Datos

Mediante la definición de un grupo de parámetros para la transmisión de datos, se pueden utilizar en la comunicación las direcciones de comunicación registradas en el grupo de funciones de comunicación (CM). El grupo de parámetros para la transmisión de datos se puede definir para transmitir múltiples parámetros en una sola trama de comunicación por vez.

Grupo	Código	Nombre	Display LCD	Configuración Parámetro		Rango de Ajuste	Unidad
COM	31-38	Dirección x de comunicación salida	Para Status-x	-	-	0000-FFFF	Hex
	51-58	Dirección x de comunicación entrada	Para Control-x	-	-	0000-FFFF	Hex

Parámetros del Grupo CM Registrados

Dirección	Parámetro	Contenido Asignado por Bit
0h0100-0h107	Parámetro de Estado-1 – Parámetro de Estado-8	Valor del código de comunicación del parámetro registrado en COM-31-38 (Sólo lectura).
0h0110-0h117	Parámetro de Control-1 – Parámetro de Control-8	Valor del código de comunicación del parámetro registrado en COM-51-58 (Acceso lectura/escritura).

Nota

Al registrar un parámetro de control, defina los parámetros de velocidad de operación (0h0005, 0h0380, 0h0381) y comando de operación (0h0006, 0h0382) en la entrada más alta en la trama de control de parámetro. Por ejemplo, cuando la trama de control de parámetro tiene 5 elementos (Para Control-x), registre la velocidad de operación en Para Control-4 y el comando de operación en Para Control-5.

7.3. Protocolo de Comunicación

La comunicación RS-485 integrada es compatible con los protocolos LS INV 485 y Modbus-RTU.

7.3.1. Protocolo LS INV 485

El dispositivo esclavo (variador) responde al pedido de lectura y escritura del dispositivo maestro (PLC o PC).

Pedido

ENQ	Estación No.	CMD	Datos	SUM	EOT
1 byte	2 bytes	1 byte	n bytes	2 bytes	1 byte

Respuesta Normal

ACK	Estación No.	CMD	Datos	SUM	EOT
1 byte	2 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Respuesta de Error

NAK	Estación No.	CMD	Código de Error	SUM	EOT
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	2 bytes	1 byte

- Los pedidos comienzan con ENQ y terminan con EOT.
- Las respuestas normales comienzan con ACK y terminan con EOT.
- Las respuestas de error comienzan con NAK y terminan con EOT.
- El número de estación se refiere al número de variador y está representado por 2 bytes en ASCII-HEX, representación hexadecimal que utiliza caracteres 0-9 y A-F.
- CMD: En mayúsculas (si es error en minúsculas). Consulte la siguiente tabla.

Carácter	ASCII-HEX	Comando
'R'	52h	Lectura
'W'	57h	Escritura
'X'	58h	Pedido de registro de monitoreo
'Y'	59h	Implementación de registro de monitoreo

- Datos: ASCII-HEX (por ejemplo, si el valor de datos es 3000: 3000 → '0'B'B'8'h → 30h 42h 42h 38h).
- Código de error: ASCII (consulte la sección [7.3.1.4 Código de Error](#) en la página [245](#)).

Características de Comunicación RS-485

- Tamaño de la memoria intermedia de transmisión/recepción: Transmisión= 39 bytes, Recepción= 44 bytes.
- Memoria intermedia de registro de monitoreo: 8 Palabras.
- SUM: Inspección mediante suma para comprobar errores de comunicación
SUM = total de los 8 bits más bajos para la Estación No., comando y datos (Estación No. + CMD + datos) en ASCII-HEX.
Por ejemplo, un pedido de lectura de uno de 3000 números de dirección:
SUM = '0'+ '1'+ 'R'+ '3'+ '0'+ '0'+ '0'+ '1' = 05h+30h+31h+52h+33h+30h+30h+30h+31h= **1A7h** (Valor de control excluido: ENQ, ACK, NAK, etc.)

ENQ	Estación No.	CMD	Dirección	Número de Direcciones	SUM	EOT
05h	'01'	'R'	'3000'	'1'	'A7'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	4 bytes	1 byte	2 bytes	1 byte

Nota

Función de difusión (broadcasting)

Se utiliza para impartir un comando al mismo tiempo a todos los variadores conectados en una red. Al ingresar el comando en la Estación No. 255, cada variador recibe y responde a ésta, aunque no sea su propio número de estación definido. Sin embargo, no se emite respuesta para los comandos transmitidos por difusión.

7.3.1.1. Detalle del Protocolo de Lectura

Pedido de Lectura: Lee un número n de datos de palabras consecutivamente de la dirección XXXX.

ENQ	Estación No.	CMD	Dirección	Número de Direcciones	SUM	EOT
05h	'01'- 'FA'	'R'	'XXXX'	'1'- '8'= n	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	4 bytes	1 byte	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 12. Los caracteres se muestran entre comillas (').

Respuesta Normal de Lectura

ACK	Estación No.	CMD	Datos	SUM	EOT
06h	'01'- 'FA'	'R'	'XXXX'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= (7 x n x 4): un máximo de 39.

Respuesta de Error de Lectura

NAK	Estación No.	CMD	Código de Error	SUM	EOT
15h	'01'-'FA'	'R'	'**'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 9.

7.3.1.2. Detalle del Protocolo de Escritura

Pedido de Escritura: Escribe un número n de datos de palabras consecutivamente de la dirección XXXX.

ENQ	Estación No.	CMD	Dirección	Número de Direcciones	Datos	SUM	EOT
05h	'01'-'FA'	'W'	'XXXX'	'1'-'8'= n	'XXXX...'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	4 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= (12 + n + x+4): un máximo de 44.

Respuesta Normal de Escritura

ACK	Estación No.	CMD	Datos	SUM	EOT
06h	'01'-'FA'	'W'	'XXXX...'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= (7 x n x 4): un máximo de 39.

Respuesta de Error de Escritura

NAK	Estación No.	CMD	Código de Error	SUM	EOT
15h	'01'-'FA'	'W'	'**'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 9.

Características de Comunicación RS-485

7.3.1.3. Detalle del Protocolo de Registro de Monitoreo Escritura

El pedido de registro de monitoreo se realiza para designar el tipo de datos que necesitan monitorearse continuamente y actualizarse periódicamente.

Pedido de Registro de Monitoreo: Pedido de registro de número n de dirección (donde n se refiere al número de direcciones. Las direcciones no tienen que ser necesariamente consecutivas).

ENQ	Estación No.	CMD	Dirección	Número de Direcciones	Datos	SUM	EOT
05h	'01'-'FA'	'X'	'XXXX'	'1'-'8'= n	'XXXX...'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	4 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= (8 + n + x+4): un máximo de 40.

Respuesta Normal de Registro de Monitoreo

ACK	Estación No.	CMD	SUM	EOT
06h	'01'-'FA'	'X'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 7.

Respuesta de Error de Registro de Monitoreo

NAK	Estación No.	CMD	Código de Error	SUM	EOT
15h	'01'-'FA'	'X'	'**'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 9.

Respuesta de Implementación de Registro de Monitoreo: Pedido de lectura de los datos del número de dirección registrado mediante el pedido de registro de monitoreo.

ENQ	Estación No.	CMD	SUM	EOT
05h	'01'-'FA'	'Y'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 7.

Respuesta Normal de Implementación de Registro de Monitoreo

ACK	Estación No.	CMD	Datos	SUM	EOT
06h	'01'-'FA'	'Y'	'XXXX...'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	n x 4 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= (7 + n + x+4): un máximo de 39.

Respuesta de Error de Implementación de Registro de Monitoreo

NAK	Estación No.	CMD	Código de Error	SUM	EOT
15h	'01'-'FA'	'Y'	'**'	'XX'	04h
1 byte	2 bytes	1 byte	2 bytes	2 bytes	1 byte

Total de bytes= 9.

7.3.1.4. Código de Error

Código	Abreviación	Descripción
FUNCIÓN ILEGAL	IF	Cuando el esclavo no puede implementar la función recibida porque no existe.
DIRECCIÓN DE DATOS ILEGAL	IA	Cuando la dirección recibida no es válida en el esclavo.
VALOR DE DATOS ILEGAL	ID	Cuando los datos recibidos no son válidos en el esclavo.
ERROR DE MODO DE ESCRITURA	WM	Sólo lectura o prohibición de cambio durante la operación.
ERROR DE TRAMA	FE	Cuando el tamaño de la trama no coincide.

7.3.1.5. Código ASCII

Carácter	Hex	Carácter	Hex	Carácter	Hex
A	41	q	71	@	40
B	42	r	72	[5B
C	43	s	73	\	5C
D	44	t	74]	5D
E	45	u	75		5E
F	46	v	76		5F
G	47	w	77		60
H	48	x	78	{	7B
I	49	y	79		7C
J	4A	z	7A	}	7D
K	4B	0	30	-	7E
L	4C	1	31	BEL	07
M	4D	2	32	BS	08
N	4E	3	33	CAN	18
O	4F	4	34	CR	0D
P	50	5	35	DC1	11
Q	51	6	36	DC2	12
R	52	7	37	DC3	13
S	53	8	38	DC4	14
T	54	9	39	DEL	7F

Características de Comunicación RS-485

Carácter	Hex	Carácter	Hex	Carácter	Hex
U	55	space	20	DEL	10
V	56	!	21	EM	19
W	57	"	22	ACK	06
X	58	#	23	ENQ	05
Y	59	\$	24	EOT	04
Z	5A	%	25	ESC	1B
a	61	&	26	ETB	17
b	62	'	27	ETX	03
c	63	(28	FF	0C
d	64)	29	FS	1C
e	65	*	2A	GS	1D
f	66	+	2B	HT	09
g	67	,	2C	LF	0A
h	68	-	2D	NAK	15
i	69	.	2E	NUL	00
j	6A	/	2F	RS	1E
k	6B	:	3A	S1	0F
l	6C	;	3B	SO	0E
m	6D	<	3C	SOH	01
n	6E	=	3D	STX	02
o	6F	>	3E	SUB	1A
p	70	?	3F	SYN	16
				US	1F
				VT	0B

7.3.2. Protocolo Modbus-RTU

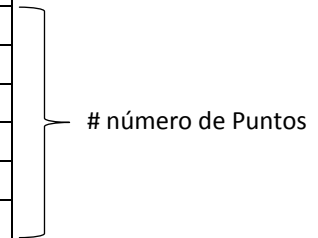
7.3.2.1. Código de Función y Protocolo (unidad: byte)

En la siguiente sección, la estación No. es el valor definido en COM-01 s (Int485 St ID), y la dirección de arranque es la dirección de comunicación (el tamaño de la dirección de arranque es en bytes). Para obtener más información acerca de las direcciones de comunicación, consulte la sección [7.4. Parámetros del Área Común Compatible](#) en la página [250](#).

Código de Función #03: Registro de Lectura Fija

Nombre del Campo de Consulta
Estación No.
Función (0x03)
Dirección Inicial Alto
Dirección Inicial Bajo
Número Puntos Alto
Número Puntos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

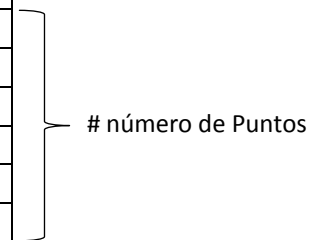
Nombre del Campo de Respuesta
Estación No.
Función (0x03)
Recuento Bytes
Datos Alto
Datos Bajo
...
...
Datos Alto
Datos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto



Código de Función #04: Registro de Entrada de Lectura

Nombre del Campo de Consulta
Estación No.
Función (0x04)
Dirección Inicial Alto
Dirección Inicial Bajo
Número Puntos Alto
Número Puntos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

Nombre del Campo de Respuesta
Estación No.
Función (0x04)
Recuento Bytes
Datos Alto
Datos Bajo
...
...
Datos Alto
Datos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto



Características de Comunicación RS-485

Código de Función #06: Registro de Lectura Fija

Nombre del Campo de Consulta
Estación No.
Función (0x06)
Dirección Inicial Alto
Dirección Registro Bajo
Datos Predefinidos Alto
Datos Predefinidos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

Nombre del Campo de Respuesta
Estación No.
Función (0x06)
Dirección Registro Alto
Dirección Registro Bajo
Datos Predefinidos Alto
Datos Predefinidos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

Código de Función #16 (hex 0h10): Registro Múltiple Predefinido

Nombre del Campo de Consulta
Estación No.
Función (0x10)
Dirección Inicial Alto
Dirección Inicial Bajo
Número de Registro Alto
Número de Registro Bajo
Recuento Bytes
Datos Alto
Datos Bajo
...
...
Datos Alto
Datos Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

Nombre del Campo de Respuesta
Estación No.
Función (0x10)
Dirección Inicial Alto
Dirección Inicial Bajo
Número de Registro Alto
Número de Registro Bajo
CRC Bajo
CRC Alto

} # número de Puntos

Código de Excepción

Código
01: FUNCIÓN ILEGAL
02: DIRECCIÓN DE DATOS ILEGAL
03: VALOR DE DATOS ILEGAL
06: DISPOSITIVO ESCLAVO OCUPADO

Respuesta

Nombre del Campo
Estación No.
Función*
Código de Excepción
CRC Bajo
CRC Alto

* El valor de función usa el bit más alto de todos los valores de consulta.

Ejemplo de Comunicación Modbus-RTU en Uso

Cuando el tiempo de Acel (Dirección de comunicación 0x1103) se cambia a 5,0 seg y el tiempo de Decel (Dirección de Comunicación 0x1104) se cambia a 10,0 seg.

Transmisión de Trama de Maestro a Esclavo (Pedido)

Elemento	Estación No.	Función	Dirección Inicial	Número de Registro	Recuento de Bytes	Datos 1	Datos 2	CRC
Hex	0x01	0x10	0x1102	0x0002	0x04	0x0032	0x0064	0x1202
Descripción	COM-01 Int485 St ID	Registro Múltiple Preselec	Dirección Inicial-1 (0x1103-1)	-	-	50 (Tmpto Acel 5,0 seg)	100 (Tmpto Decel 10,0 seg)	-

Transmisión de Trama de Esclavo a Maestro (Respuesta)

Elemento	Estación No.	Función	Dirección Inicial	Número de Registro	CRC
Hex	0x01	0x10	0x1102	0x0002	0xE534
Descripción	COM-01 Int485 St ID	Registro Múltiple Preselec	Dirección Inicial-1 (0x1103-1)	-	-

7.4. Parámetros del Área Común Compatible

Los siguientes son parámetros del área común compatibles con iS5, iP5A, iV5 e iG5A.

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	L/E	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0000	Modelo de variador	-	-	L	6:S100	
0h0001	Capacidad del variador	-	-	L	0: 0,75 kW , 1: 1,5 kW , 2: 2,2 kW 3: 3,7 kW, 4: 5,5 kW, 5: 7,5 kW 6: 11 kW, 7: 15 kW, 8: 18,5 kW 9: 22 kW 256: 0,4 kW, 257: 1,1 kW, 258: 3,0 kW 259: 4,0 kW	
0h0002	Tensión de entrada del variador	-	-	L	0: producto 220V 1: producto 440V	
0h0003	Versión	-	-	L	Ejemplo 0h0100: Versión 1,00 Ejemplo 0h0101: Versión 1,01	
0h0004	Reservado	-	-	L/E		
0h0005	Frecuencia comando	0,01	Hz	L/E		
0h0006	Comando de operación (opción)	-	-	L	B15	Reservado
					B14	0: Frecuencia de teclado
					B13	1: Par de teclado
					B12	2-16: Secuencial de bornera
					B11	17: Subir 18: Bajar
					B10	19: CONSTANTE
				L/E	B9	22: V1, 24: V2, 25: I2 26: Reservado 27: RS-485 incorporado 28: Opción comunicación 30: JOG, 31: PID
					B8	0: Teclado
					B7	1: FX/RX-1
						2: FX/RX-2
					B6	3: RS-485 incorporado
						4: Opción comunicación
					B5	Reservado
B4	Parada de emergencia					
B3	E: Liberación de disparo (0->1) L: Estado de disparo					
B2	Operación en retroceso (R)					
B1	Operación en avance (A)					
B0	Parada (P)					
0h0007	Tiempo aceleración	0,1	seg	L/E	-	

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	L/E	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0008	Tiempo deceleración	0,1	seg	L/E	-	
0h0009	Corriente de salida	0,1	A	L	-	
0h000A	Frecuencia de salida	0,01	Hz	L	-	
0h000B	Tensión de salida	1	V	L	-	
0h000C	Tensión conexión CC	1	V	L	-	
0h000D	Potencia de salida	0,1	kW	L	-	
0h000E	Estado de operación	-	-	L	-	
0h000E	Estado de operación	-	-	L	B15	0: Remoto, 1: Local de teclado
					B14	1: Comando frecuencia por com. (tipo incorporado, opción)
					B13	1: Comando marcha por com. (tipo incorporado, opción)
					B12	Comando de marcha en dirección de retroceso
					B11	Comando de marcha en dirección de avance
					B10	Señal de apertura del freno
					B9	Modo Jog
					B8	Parada
					B7	Frenado de CC
					B6	Velocidad alcanzada
					B5	Deceleración
					B4	Aceleración
					B3	Disparo por falla -Opera de acuerdo con el valor definido en Pr.30
					B2	Operación en retroceso
B1	Operación en avance					
B0	Parada					
0h000F	Información del disparo por fallas	-	-	R	B15	Reservado
					B14	Reservado
					B13	Reservado
					B12	Reservado
					B11	Reservado
					B10	Diagnóstico hardware
					B9	Reservado
					B8	Reservado
					B7	Reservado
					B6	Reservado
					B5	Reservado
					B4	Reservado
					B3	Disparo de tipo de nivel
					B2	Reservado
B1	Reservado					
B0	Disparo de tipo de enclavamiento					

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	L/E	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0010	Información del borne de entrada	-	-	L	B15-7	Reservado
					B6	P7
					B5	P6
					B4	P5
					B3	P4
					B2	P3
					B1	P2
					B0	P1
0h0011	Información del borne de salida	-	-	R	B15	Reservado
					B14	Reservado
					B13	Reservado
					B12	Reservado
					B11	Reservado
					B10	Reservado
					B9	Reservado
					B8	Reservado
					B7	Reservado
					B6	Reservado
					B5	Reservado
					B4	Reservado
					B3	Reservado
					B2	Reservado
B1	MO					
B0	Relé 1					
0h0012	V1	0,01	%	L	Entrada de tensión V1	
0h0013	V2	0,01	%	L	Entrada de tensión V2	
0h0014	I2	0,01	%	L	Entrada de corriente I2	
0h0015	Velocidad de giro del motor	1	rpm	L	Visualización de la velocidad de giro del motor	
0h0016-0h0019	Reservado	-	-	-	-	
0h001A	Selección Hz/rpm	-	-	L	0: Unidad Hz 1: Unidad rpm	
0h001B	Visualización de polos del motor	-	-	L	Visualización de polos del motor seleccionado	

7.5. Parámetros del Área Común Extendida del S100

7.5.1. Parámetros del Área de Monitoreo (Sólo Lectura)

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0300	Modelo de variador	-	-	S100: 0006h	
0h0301	Capacidad del variador	-	-	0,4 kW: 1900h, 0,75 kW: 3200h 1,1 kW: 4011h, 1,5 kW: 4015h 2,2 kW: 4022h, 3,0 kW: 4030h 3,7 kW: 4037h, 4,0 kW: 4040h 5,5 kW: 4055h, 7,5 kW: 4075h 11 kW: 40B0h, 15 kW: 40F0h 18,5 kW: 4125h, 22 kW: 4160h 30 kW: 41E0h, 37 kW: 4250h 45 kW: 42D0h, 55 kW: 4370h 75 kw : 44B0h	
0h0010	Tensión de entrada del variador/tipo de alimentación (monofásica, trifásica)/ método de enfriamiento	-	-	100V monofásica, autoenfriamiento: 0120h, 200V trifásica, enfriamiento forzado: 0231h	
				100V monofásica, enfriamiento forzado: 0121h, 400V monofásica, autoenfriamiento: 0420h	
				200V monofásica, autoenfriamiento: 0220h, 400V trifásica, autoenfriamiento: 0430h	
				200V trifásica, autoenfriamiento: 0230h, 400V monofásica, enfriamiento forzado: 0421h	
				200V monofásica, enfriamiento forzado: 0221h, 400V trifásica, enfriamiento forzado: 0431h	
0h0303	Versión de software del Variador	-	-	(Ejemplo) 0h0100: Versión 1,00	
				0h0101: Versión 1,01	
0h0304	Reservado	-	-	-	
0h0305	Estado de operación del variador	-	-	B15	0: Estado normal
				B14	4: Estado de advertencia
				B13	8: Estado de falla (opera según el valor definido en Pr.30)
				B12	
				B11	-
				B8	
				B7	1: Búsqueda de velocidad
				B6	2: Aceleración
B5	3: Velocidad constante 4: Deceleración				

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
				B4	5: Parada con deceleración 6: OCS de hardware 7: OCS de software 8: Operación de dwell
				B3	0: Parada
				B2	1: Operación en avance
				B1	2: Operación en retroceso
				B0	3: Operación de CC (control de velocidad 0)
0h0306	Fuente del comando de frecuencia de operación del variador	-	-	B15	Fuente del comando de operación 0: Teclado 1: Opción de comunicación 2: Secuencia del Usuario 3: RS-485 incorporado 4: Bornera
				B14	
				B13	
				B12	
				B11	
				B10	
				B9	
				B8	
				B7	Fuente del comando de frecuencia 0: Velocidad de teclado 1: Par de teclado 2-4: Velocidad Subir/Bajar 5: V1, 7: V2, 8: I2 9: Pulso 10: RS-485 incorporado 11: Opción de comunicación 12: Secuencia del Usuario 13:: Jog 14: PID 25-39: Frecuencia de velocidad secuencial (multipaso)
				B6	
				B5	
				B4	
				B3	
				B2	
				B1	
B0					
0h0307	Versión de software del teclado	-	-	(Ejemplo) 0h0100: Versión 1,00	
0h0308	Versión de título de teclado	-	-	(Ejemplo) 0h0100: Versión 1,01	
0h0309-0h30F	Reservado	-	-	-	
0h0310	Corriente de salida	0,1	A	-	
0h0311	Frecuencia de salida	0,01	Hz	-	
0h0312	RPM de salida	0	rpm	-	
0h0313	Velocidad de realimentación del motor	0	rpm	-32768 rpm-32767 rpm (direccional)	
0h0314	Tensión de salida	1	V	-	
0h0315	Tensión de la conexión CC	1	V	-	

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0316	Potencia de salida	0,1	kW	-	
0h0317	Par de salida	0,1	%	-	
0h0318	Referencia PID	0,1	%	-	
0h0319	Realimentación PID	0,1	%	-	
0h031A	Número de polos del motor No. 1	-	-	Muestra el número de polos para el primer motor	
0h031B	Número de polos del motor No. 2	-	-	Muestra el número de polos para el segundo motor	
0h031C	Número de polos del motor seleccionado	-	-	Muestra el número de polos para el primer motor seleccionado	
0h031D	Selección entre Hz/rpm	-	-	0: Hz, 1: rpm	
0h031E-0h031F	Reservado	-	-	-	
0h0320	Información de entrada digital			B15	Reservado
				-	-
				B7	Reservado
				B6	P7 (Placa E/S)
				B5	P6 (Placa E/S)
				B4	P5 (Placa E/S)
				B3	P4 (Placa E/S)
				B2	P3 (Placa E/S)
				B1	P2 (Placa E/S)
B0	P1 (Placa E/S)				
0h0321	Información de salida digital			B15	Reservado
				-	Reservado
				B4	Reservado
				B3	Reservado
				B2	Reservado
				B1	Q1
				B0	Relé 1
0h0322	Información de entrada digital virtual			B15	Reservado
				-	-
				B8	Reservado
				B7	Entrada digital virtual 8 (CM.77)
				B6	Entrada digital virtual 7 (CM.76)
				B5	Entrada digital virtual 6 (CM.75)
				B4	Entrada digital virtual 5 (CM.74)
				B3	Entrada digital virtual 4 (CM.73)
				B2	Entrada digital virtual 3 (CM.72)
B1	Entrada digital virtual 2 (CM.71)				
B0	Entrada digital virtual 1 (CM.70)				
0h0323	Display del motor seleccionado	-	-	0: Motor No. 1 / 1: Motor No. 2	

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0324	AI1	0,01	%	Entrada analógica V1 (Placa E/S)	
0h0325	Reservado	0,01	%		
0h0326	AI3	0,01	%	Entrada analógica V2 (Placa E/S)	
0h0327	AI4	0,01	%	Entrada analógica I2 (Placa E/S)	
0h0328	AO1	0,01	%	Salida analógica 1 (Placa E/S)	
0h0329	AO2	0,01	%	Salida analógica 2 (Placa E/S)	
0h032A	AO3	0,01	%	Reservado	
0h032B	AO4	0,01	%	Reservado	
0h032C	Reservado	-	-	-	
0h032D	Temperatura del módulo del variador	1	°C	-	
0h032E	Consumo de potencia del variador	1	kWh	-	
0h032F	Consumo de potencia del variador	1	MWh	-	
0h0330	Información de disparo de tipo enclavamiento-1	-	-	B15	Disparo por fusible abierto
				B14	Disparo por recalentamiento
				B13	Cortocircuito ARM
				B12	Disparo externo
				B11	Disparo por sobretensión
				B10	Disparo por sobrecorriente
				B9	Disparo de sensor de temperatura
				B8	Reservado
				B7	Reservado
				B6	Disparo por fase abierta de entrada
				B5	Disparo por fase abierta de salida
				B4	Disparo por falla de tierra
				B3	Disparo termoelectrónico
				B2	Disparo por sobrecarga del variador
				B1	Disparo por carga insuficiente
B0	Disparo por sobrecarga				
0h0331	Información de disparo de tipo enclavamiento-2	-	-	B15	Reservado
				B14	Reservado
				B13	Corte de salida del variador por entrada de bornera en opción de seguridad (después de 90kW)
				B12	Reservado

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
				B11	Reservado
				B10	Tarjeta de opción defectuosa
				B9	Disparo por motor no conectado
				B8	Disparo de freno externo
				B7	Defecto de contacto de placa de E/S básica
				B6	Falla pre-PID
				B5	Error en escritura de parámetro
				B4	Reservado
				B3	Disparo de ventilador
				B2	Disparo PTC (sensor térmico)
				B1	Reservado
				B0	Disparo por error de encoder
0h0332	Información de disparo de tipo de nivel	-	-	B15	Reservado
				-	-
				B8	Reservado
				B7	Reservado
				B6	Reservado
				B5	Seguridad A
				B4	Seguridad B
				B3	Pérdida de comando de teclado
				B2	Pérdida de comando
				B1	LV
B0	BX				
0h0333	Información de disparo de diagnóstico de hardware	-	-	B15	Reservado
				-	Reservado
				B6	Reservado
				B5	Cola completa
				B4	Reservado
				B3	Error de watchdog-1
				B2	Error de watchdog-2
				B1	Error de EEPROM
B0	Error de ADC				
0h0334	Información de advertencia	-	-	B15	Reservado
				-	Reservado
				B10	Reservado
				B9	Falla de sintonización automática
				B8	Pérdida de teclado
				B7	Conexionado incorrecto del encoder
				B6	Instalación incorrecta del encoder
				B5	DB
B4	Operación del ventilador				

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
				B3	Pérdida de comando
				B2	Sobrecarga del variador
				B1	Carga insuficiente
				B0	Sobrecarga
0h0335-0h033F	Reservado	-	-	-	
0h0340	Días de encendido	0	Día	Total de días de encendido del variador.	
0h0341	Minutos de encendido	0	Min	Total de minutos, excepto total de días de encendido del variador.	
0h0342	Días de funcionamiento	0	Día	Total de días de funcionamiento del variador	
0h0343	Minutos de funcionamiento	0	Min	Total de minutos, excepto total de días de funcionamiento.	
0h0344	Días del ventilador	0	Día	Total de días de funcionamiento del ventilador.	
0h0345	Minutos del ventilador	0	Min	Total de minutos, excepto total de días del ventilador.	
0h0346-0h0348	Reservado	-	-	-	
0h0349	Reservado	-	-	-	
0h034A	Opción 1	-	-	0: Ninguno, 9: CAN Abierto	
0h034B	Reservado	-	-		
0h034C	Reservado				

7.5.2. Parámetros del Área de Control (Lectura/Escritura)

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
0h0380	Comando de frecuencia	0,01	Hz	Definición de la frecuencia de comando	
0h0381	Comando RPM	1	rpm	Definición de las RPM de comando	
0h0382	Comando de operación	-	-	B7	Reservado
				B6	Reservado
				B5	Reservado
				B4	Reservado
				B3	0→1: parada de Marcha Libre
				B2	0→1: liberación de disparo
				B1	0: comando de retroceso 1: comando de avance
				B0	0: comando de parada 1: comando de funcionamiento
Ejemplo: comando de operación en avance: 0003h, comando de operación en retroceso: 0001h					
0h0383	Tiempo de aceleración	0,1	seg	Definición del tiempo de aceleración	
0h0384	Tiempo de deceleración	0,1	seg	Definición del tiempo de deceleración	
0h0385	Control de entrada digital virtual (0: OFF, 1: ON)	-	-	B15	Reservado
				-	Reservado
				B8	Reservado
				B7	Entrada digital virtual 8 (CM.77)
				B6	Entrada digital virtual 7 (CM.76)
				B5	Entrada digital virtual 6 (CM.75)
				B4	Entrada digital virtual 5 (CM.74)
				B3	Entrada digital virtual 4 (CM.73)
				B2	Entrada digital virtual 3 (CM.72)
				B1	Entrada digital virtual 2 (CM.71)
B0	Entrada digital virtual 1 (CM.70)				
0h0386	Control de salida digital (0: OFF, 1: ON)	-	-	B15	Reservado
				B14	Reservado
				B13	Reservado
				B12	Reservado
				B11	Reservado
				B10	Reservado
				B9	Reservado
				B8	Reservado
				B7	Reservado
				B6	Reservado
B5	Reservado				

Características de Comunicación RS-485

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Asignación de Contenidos por Bit	
				Bit	Contenido
				B4	Reservado
				B3	Reservado
				B2	Reservado
				B1	Q1 (Placa E/S extendida, OU.36: Ninguno)
				B0	Relé 1 (Placa E/S, OU.31: Ninguno)
0h0387	Reservado	-	-	Reservado	
0h0388	Referencia PID	0,1	%	Comando de referencia PID	
0h0389	Valor realimentación PID	0,1	%	Valor de realimentación PID	
0h038A	Corriente nominal del motor	0,1	A	-	
0h038B	Tensión nominal del motor	1	V	-	
0h038C-0h038F	Reservado			-	
0h0390	Referencia de par	0,1	%	Comando de par	
0h0391	Límite par positivo avance	0,1	%	Límite par positivo avance	
0h0392	Límite par negativo avance	0,1	%	Límite par regenerativo en avance	
0h0393	Límite par positivo retroceso	0,1	%	Límite par positivo retroceso	
0h0394	Límite par negativo retroceso	0,1	%	Límite par regenerativo en retroceso	
0h0395	Sesgo de par	0,1	%	Bias de par	
0h0396-0h0399	Reservado	-	-		
0h039A	Parámetro Siempre	-	-	Definición del valor de CNF.20* (consulte la sección <u>5.36. Monitoreo del Estado de Operación</u> en la página 204)	
0h039B	Línea de Monitoreo-1	-	-	Definición del valor de CNF.21* (consulte la sección <u>5.36. Monitoreo del Estado de Operación</u> en la página 204)	
0h039C	Línea de Monitoreo-2	-	-	Definición del valor de CNF.22* (consulte la sección <u>5.36. Monitoreo del Estado de Operación</u> en la página 204)	
0h039D	Línea de Monitoreo-3	-	-	Definición del valor de CNF.23* (consulte la sección <u>5.36. Monitoreo del Estado de Operación</u> en la página 204)	

Nota

Una frecuencia establecida a través de la comunicación con la dirección de frecuencia de área común (0h0380, 0h0005) no se guarda incluso cuando se utiliza con el parámetro de la función de guardar. Para guardar una frecuencia modificada para usar después de un ciclo de alimentación, siga estos pasos:

1. Ajuste DRV-07 a Teclado-1 y seleccione una frecuencia objetivo aleatorio.
2. Ajuste la frecuencia a través de la comunicación en la dirección de frecuencia del área de parámetros (0h1101).
3. Realice el guardado de parámetros (0h03E0: '1') antes de apagar la alimentación. Después del ciclo de encendido, se muestra la frecuencia definida antes de apagar el equipo.

7.5.3. Parámetros del Área de Control de la Memoria del Variador (Lectura/Escritura)

Dirección de Comunicación	Parámetro	Escala	Unidad	Modificable durante la operación	Función
0h03E0	Guardar parámetro	-	-	X	0: No, 1: Sí
0h03E1	Inicialización de modo Monitoreo	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03E2	Inicialización de parámetro	-	-	X	0: No, 1: Todos los grupo, 2: Grupo Drv, 3: Grupo bA, 4: Grupo Ad, 5: Grupo Cn, 6: Grupo In, 7: Grupo OU, 8: Grupo CM, 9: Grupo AP, 12: Grupo Pr, 13: Grupo M2 Se prohíbe el ajuste durante interrupciones por disparo.
0h03E3	Visualiz. parámetro modificado	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03E4	Reservado	-	-	-	-
0h03E5	Borrar toda la historia de fallas	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03E6	Borrar los códigos de usuarios registrados	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03E7	Modo Parámetro oculto	0	Hex	O	Escritura: 0- 9999
					Lectura: 0: desbloquear, 1: bloquear
0h03E8	Bloqueo de edición de parámetros	0	Hex	O	Escritura: 0- 9999
					Lectura: 0: desbloquear, 1: bloquear
0h03E9	Definición fácil parámetro inicial	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03EA	Inicializ. de energía consumida	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03EB	Inicializ. tiempo de operación acumulado del variador	-	-	O	0: No, 1: Sí
0h03EC	Inicializ. tiempo de operación acumulado del ventilador	-	-	O	0: No, 1: Sí

Nota

- Al establecer parámetros en el área de control de la memoria del variador, los valores se reflejan en la operación del variador y se guardan. Los parámetros establecidos en otras áreas a través de la comunicación se reflejan en la operación del variador, pero no se guardan. Todos los valores de ajuste se borran después de un ciclo de potencia y vuelven a valor anterior. Cuando se definan parámetros a través de la comunicación, asegúrese de que haya finalizado el guardado antes de apagar el variador.
- Ajuste los parámetros con mucho cuidado. Defínalos en 0 mediante la comunicación y luego entre otros valores. Si ingresa un valor distinto a 0 cuando está definido en un valor distinto de 0, la respuesta será un mensaje de error. Si lee este parámetro mediante la comunicación sabrá cuáles son los valores definidos previamente.
- Las direcciones 0h03E7 y 0h03E8 son parámetros para ingresar la clave. Cuando se ingresan las claves, la condición cambiará de Bloqueado a Desbloqueado, y viceversa. Cuando el mismo valor de parámetro se ingresa en forma continua, el parámetro se ejecuta sólo una vez. Por lo tanto, si se vuelve a ingresar el mismo valor, primero cámbielo por otro y luego vuelva a ingresar el valor anterior. Por ejemplo, si desea ingresar 244 dos veces, siga este orden: 244→0→244.

⚠ Precaución

Puede tomar más tiempo definir los valores de parámetro en el área de control de la memoria del variador porque todos los datos se guarda en el variador. Tenga cuidado ya que la comunicación puede perderse durante la configuración de parámetros de si ésta se realiza durante un período prolongado de tiempo.

8. Tabla de funciones

En este capítulo se enumeran todos los ajustes del variador de la serie S100. Ajuste los parámetros requeridos de acuerdo con las siguientes referencias. Si una entrada de valor de ajuste está fuera de rango, los siguientes mensajes aparecerán en el teclado. En estos casos, el variador no funcionará con la tecla [ENT].

- Valor de ajuste no asignado: **rd**
- Repetición del valor de ajuste (relacionado con entrada multifunción, referencia PID, realimentación PID):
OL
- Valor de ajuste no permitido (seleccione el valor, V2, I2): no

8.1. Grupo de Accionamiento (PAR→DRV)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	9	O	O	O	p.52	
01	0h1101	Consigna de frecuencia	Cmd Frequency	Frecuencia Arran- Frecuencia Máxima (Hz)	0.00	O	O	O	p.66	
02	0h1102	Comando de par	Cmd Torque	-180-180[%]	0.0	O	X	O	-	
03	0h1103	Tiempo de aceleración	Acc Time	0,0-600,0(seg)	20.0	O	O	O	p.89	
04	0h1104	Tiempo de deceleración	Dec Time	0,0-600,0(seg)	30.0	O	O	O	p.89	
06	0h1106	Fuente de comando	Cmd Source	0	Teclado	1: Fx/Rx-1	X	O	O	p.81
				1	Fx/Rx-1					
				2	Fx/Rx-2					
				3	RS-485					
				4	Bus Campo					
				5	UserSeqLink					
07	0h1107	Fuente referencia de frecuencia	Freq Ref Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	X	O	O	p.66
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				6	RS-485					
				8	Bus Campo					
				9	UserSeqLink					
				12	Pulso					
08	0h1108	Método de comando de par	Trq Ref Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	X	X	O	p.165
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				8	Bus Campo					
				9	UserSeqLink					
				12	Pulso					
09	0h1109	Modo de control	Control Mode	0	V/F	0: V/F	X	O	O	p.97 p.140 p.154
				2	Comp desliz					
				4	Sensorless IM					
10	0h110A	Control de Par	Torque Control	0	Sí	0: No	X	X	O	p.164
				1	No					
11	0h110B	frecuencia jog	Jog Frequency	0,00, Frecuencia Arran-Frecuencia Máxima (Hz)		10,00	O	O	O	p.131
12	0h110C	Tiempo de acel en operación jog	Jog Acc Time	0,0-600,0(s)		20,00	O	O	O	p.131
13	0h110D	Tiempo de decel en operación jog	Jog Dec Time	0,0-600,0(s)		30,00	O	O	O	p.131
14	0h110E	Capacidad del motor	Motor Capacity	0: 0,2kW 1: 0,4kW 2: 0,75kW 3: 1,1kW 4: 1,5kW 5: 2,2kW 6: 3,0kW 7: 3,7kW 8: 4,0kW 9: 5,5kW 10: 7,5kW		Varía según la capacidad del motor	X	O	O	p.150

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				11: 11,0kW 12: 15,0kW 13: 18,5kW 14: 22,0kW 15: 30,0Kw 16: 37kW 17: 45,0kW 18: 55,0kW 19: 75kW 20: 90kW					
15	0h110F	Opciones refuerzo par	Torque Boost	0 Manual 1 Auto1 2 Auto2	0: Manual	X	O	X	-
16 ¹	0h1110	Refuerzo de par en avance	Fwd Boost	0,0-15,0(%)	2,0	X	O	X	p.101
17 ¹	0h1111	Refuerzo de par en retroceso	Rev Boost	0,0-15,0(%)	2,0	X	O	X	p.101
18	0h1112	Frecuencia base	Base Freq	30,00-400,00(Hz)	60,00	X	O	O	p.97
19	0h1113	Frecuencia de arranque	Start Freq	0,01-10,00 (Hz)	0,50	X	O	O	p.97
20	0h1114	Frecuencia máxima	Max Freq	40,00-400,00(Hz) [V/F, Comp Desliz] 40,00-120,00(Hz) [Sensorless IM]	60,00	X	O	O	p.108
21	0h1115	Selección de unidad de velocidad	Hz/Rpm Sel	0 Visual. Hz 1 Visual. Rpm	0: Hz	O	O	O	p.78
22 ²	0h1116	Gan Par (+)	(+)Trq Gain	50,0 – 150,0 [%]	100,0	O	X	O	-
23 ²	0h1117	Gan Par (-)	(-)Trq Gain	50,0 – 150,0 [%]	100,0	O	X	O	-
24 ²	0h1118	0 Gan Par (-)	(-)Trq Gain0	50,0 – 150,0 [%]	80,0	O	X	O	-
25 ²	0h1119	Comp Par (-)	(-)Trq Offset	0,0 – 100,0 [%]	40,0	O	X	O	-
80	0h1150	Selección rangos en entrada de potencia	-	Seleccione rangos que muestra el variador en la entrada de potencia	0: Frecuencia marcha	O	O	O	-

¹ Se muestra cuando DRV-15 se ajusta a 0 (Manual) o 2 (Auto2).

² Se muestra cuando DRV-10 se ajusta a 1 (Sí).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				0	Frecuencia marcha				
				1	Tiempo Acel				
				2	Tiempo Decel				
				3	Fuente de Comando				
				4	Fuente de referencia de frecuencia				
				5	Frecuencia secuencial 1				
				6	Frecuencia secuencial 2				
				7	Frecuencia secuencial 3				
				8	Corriente de salida				
				9	RPM del motor				
				10	Tensión CC del variador				
				11	Señal Selec Usuario (DRV-81)				
				12	Actualmente fuera de servicio				
				13	Selección de dirección de giro				
				14	Corriente de salida 2				
				15	RPM del motor 2				
				16	Tensión CC del variador 2				
				17	Señal Selec Usuario 2 (DRV-81)				

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
81	0h1151	Selección código monitoreo	-	Monitoreo código seleccionado por usuario		0:Tensión salida	0	0	0	-
				0	Tensión salida (V)					
				1	Alimentación salida (kW)					
				2	Par (kgf*m)					
89	0h03E3	Visualización parámetro cambiado	-	0	Ver todo	0: Ver todo	0	0	0	p.184
				1	Ver cambio					
90	0h115A	Funciones tecla [ESC]	-	0	Mover a posición inicial	0: Ninguno	X	0	0	p.84 p.134
				1	Tecla JOG					
				2	Local/ Remoto					
91	0h115B	Copia inteligente	SmartCopy	0	Ninguno	0: Ninguno	X/A	0	0	-
				1	Desc int					
				3	Carg int					
93	0h115D	Inicialización parámetros	-	0	No	0: No	X	0	0	p.181
				1	Todos los grupos					
				2	Grupo DRV					
				3	Grupo BAS					
				4	Grupo ADV					
				5	Grupo CON					
				6	Grupo IN					
				7	Grupo OUT					
				8	Grupo COM					
				9	Grupo APP					
				12	Grupo PRT					
13	Grupo M2									
94	0h115E	Registro de clave		0-9999		-	0	0	0	p.182
95	0h115F	Configuración bloqueo parámetro		0-9999		-	0	0	0	p.183
97	0h1161	Versión de software	-			-	-	0	0	-
98	0h1162	Mostrar versión tablero E/S	IO S/W Ver			-	-	0	0	-
99	0h1163	Mostrar versión H/W tablero E/S	IO H/W Ver	0	E/S Múltiple	E/S Estándar	-	0	0	-
				1	E/S Estándar					
				2	E/S Estándar (M)					

Tabla de Funciones

8.2. Grupo de Funciones Básicas (PAR→BAS)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	1	Salto a código	Jump code	1-99	20	O	O	O	p.52	
01	0h1201	Fuente de referencia auxiliar	Aux Ref Src	0	Ninguno	0:Ninguno	X	O	O	p.127
				1	V1					
				3	V2					
				4	I2					
				6	Pulso					
02 ³	0h1202	Tipo de cálculo del comando auxiliar	Aux Calc Type	0	$M+(G*A)$	0:M+(GA)	X	O	O	p.127
				1	$Mx(G*A)$					
				2	$M/(G*A)$					
				3	$M+[M*(G*A)]$					
				4	$M+G*2(A-50\%)$					
				5	$Mx[G*2(A-50\%)]$					
				6	$M/[G*2(A-50\%)]$					
				7	$M+M*G*2(A-50\%)$					
03 ³	0h1203	Gan Ref Aux	Aux Ref Gain	-200,0-200,0(%)	100,0	O	O	O	p.127	
04	0h1204	2da fuente de comando	Cmd 2nd Src	0	Teclado	1:Fx/Rx-1	X	O	O	p.111
				1	Fx/Rx-1					
				2	Fx/Rx-2					
				3	RS-485					
				4	Bus Campo					
05	0h1205	2da fuente de frecuencia	Freq 2nd Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	O/A	O	O	p.111
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				8	Bus Campo					
				9	UserSeqLink					
				12	Pulso					

⁶ Se muestra cuando BAS-01 se ajusta a 0 (Ninguno).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
05	0h1205	2da fuente de frecuencia	Freq 2nd Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	0	0	0	p.111
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				8	Bus Campo					
				9	UserSeqLink					
06	0h1206	Fuente comando par 2	Trq 2nd Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	0	X	0	
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				8	Bus Campo					
				9	UserSeqLink					
07	0h1207	Patrón V/F	V/F Pattern	0	Lineal	0: Lineal	X	0	X	p.97
				1	Cuadrático					
				2	VF usuario					
				3	Cuadrático 2					
08	0h1208	Frecuencia estándar Acel/Decel	Ramp T Mode	0	Frec. Máx	0: Frec. Máx	X	0	0	p.89
				1	Frec delta					
09	0h1209	Definición de unidad de tiempo	Time Scale	0	0,01 seg	1: 0,1 seg	X	0	0	p.89
				1	0,1 seg					
				2	1 seg					
10	0h120A	Frecuencia potencia entrada	60/50 Hz Sel	0	60Hz	0: 60Hz	X	0	0	p.179
				1	50Hz					
11	0h120B	Número de polos	Pole Number	2-48		Depende del ajuste del motor	X	0	0	p.140
12	0h120C	Velocidad de desl nominal	Rated Slip	0-3000(Rpm)			X	0	0	p.140
13	0h120D	Corriente nominal del motor	Rated Curr	1,0-1000,0(A)			X	0	0	p.140
14	0h120E	Corriente sin carga motor	Noload Curr	0,0-1000,0(A)			X	0	0	p.140
15	0h120F	Tensión nominal del motor	Rated Volt	170-480(V)		0	X	0	0	p.102
16	0h1210	Eficiencia del motor	Efficiency	70-100(%)		Depende del ajuste del motor	X	0	0	p.140

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
17	0h1211	Relación inercial de carga	Inertia Rate	0-8		X	O	O	p.140	
18	0h1212	Ajuste visual de potencia	Trim Power %	70-130(%)		O	O	O	-	
19	0h1213	Tensión de alimentación de entrada	AC Input Volt	170-480V	220/380V	O	O	O	p.179	
20	-	Sintonización automática	Auto Tuning	0	Ninguno	0: Ninguno	X	X	O	p.150
				1	Todos (Tipo giro)					
				2	Todos (Tipo estático)					
				3	Rs+Lsigma (Tipo giro)					
				6	Tr(Tipo estático)					
21	-	Resistencia del estator	Rs	Depende del ajuste del motor	Depende del ajuste del motor	X	X	O	p.150	
22	-	Inductancia de fuga	Lsigma			X	X	O	p.150	
23	-	Inductancia del estator	Ls			X	X	O	p.150	
24 ⁴	-	Constante de tiempo del rotor	Tr	25-5000(mseg)	-	X	X	O	p.150	
25 ⁴	-	Escala inductancia del estator	Ls Scale	50-150[%]	100	X	X	O	-	
26 ⁴	-	Escala constante de tiempo del rotor	Tr Scale	50-150[%]	100	X	X	O	-	
31 ⁴		Escala inductancia regeneración	Ls Regen Scale	70-100[%]	80	X	X	O	-	
41 ⁵	0h1229	Frecuencia usuario 1	User Freq 1	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	15,00	X	O	X	p.99	
42 ⁵	0h122A	Tensión usuario 1	User Volt 1	0-100	25	X	O	X	p.99	
43 ⁵	0h122B	Frecuencia usuario 2	User Freq 2	0,00-0,00- Frecuencia máxima(Hz)	30,00	X	O	X	p.99	

⁴ Se muestra cuando DVR-09 se ajusta a 4 (Sensorless IM).

⁵ Se muestra cuando BAS-07 o M2.25 se ajustan a 2 (V/F Usuario).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
44 ⁵	0h122C	Tensión usuario 2	User Volt 2	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	50	X	O	X	<u>p.99</u>
45 ⁵	0h122D	Frecuencia usuario 3	User Freq 3	0-100	45,00	X	O	X	<u>p.99</u>
46 ⁵	0h122E	Tensión usuario 3	User Volt 3	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	75	X	O	X	<u>p.99</u>
47 ⁵	0h122F	Frecuencia usuario 4	User Freq 4	0-100	Frecuencia máxima	X	O	X	<u>p.99</u>
48 ⁵	0h1230	Tensión usuario 4	User Volt 4	0-100(%)	100	X	O	X	<u>p.99</u>
50 ⁶	0h1232	Frecuencia Secuencial 1	Step Freq-1	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	10,00	O	O	O	<u>p.79</u>
51 ⁶	0h1233	Frecuencia Secuencial 2	Step Freq-2	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	20,00	O	O	O	<u>p.79</u>
52 ⁶	0h1234	Frecuencia Secuencial 3	Step Freq-3	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	30,00	O	O	O	<u>p.79</u>
53 ⁶	0h1235	Frecuencia Secuencial 4	Step Freq-4	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	40,00	O	O	O	<u>p.79</u>
54 ⁶	0h1236	Frecuencia Secuencial 5	Step Freq-5	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	50,00	O	O	O	<u>p.79</u>
55 ⁶	0h1237	Frecuencia Secuencial 6	Step Freq-6	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	Frecuencia máxima	O	O	O	<u>p.79</u>
56 ⁶	0h1238	Frecuencia Secuencial 7	Step Freq-7	0,00- Frecuencia máxima(Hz)	Frecuencia máxima	O	O	O	<u>p.79</u>
70	0h1246	Tiempo aceleración secuencial 1	Acc Time-1	0,0-600,0 (s)	20,0	O	O	O	<u>p.91</u>
71	0h1247	Tiempo deceleración secuencial 1	Dec Time-1	0,0-600,0 (s)	20,0	O	O	O	<u>p.91</u>

⁶ Se muestra cuando uno de IN-65-71 se ajusta a Velocidad-L/M/H.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
72 ⁷	0h1248	Tiempo aceleración secuencial 2	Acc Time-2	0,0-600,0 (s)	30,0	0	0	0	<u>p.91</u>
73 ⁷	0h1249	Tiempo deceleración secuencial 2	Dec Time-2	0,0-600,0 (s)	30,0	0	0	0	<u>p.91</u>
74 ⁷	0h124A	Tiempo aceleración secuencial 3	Acc Time-3	0,0-600,0 (s)	40,0	0	0	0	<u>p.91</u>
75 ⁷	0h124B	Tiempo deceleración secuencial 3	Dec Time-3	0,0-600,0 (s)	40,0	0	0	0	<u>p.91</u>
76 ⁷	0h124C	Tiempo aceleración secuencial 4	Acc Time-4	0,0-600,0 (s)	50,0	0	0	0	<u>p.91</u>
77 ⁷	0h124D	Tiempo deceleración secuencial 4	Dec Time-4	0,0-600,0 (s)	50,0	0	0	0	<u>p.91</u>
78 ⁷	0h124E	Tiempo aceleración secuencial 5	Acc Time-5	0,0-600,0 (s)	40,0	0	0	0	<u>p.91</u>
79 ⁷	0h124F	Tiempo deceleración secuencial 5	Dec Time-5	0,0-600,0 (s)	40,0	0	0	0	<u>p.91</u>
80 ⁷	0h1250	Tiempo aceleración secuencial 6	Acc Time-6	0,0-600,0 (s)	30,0	0	0	0	<u>p.91</u>
81 ⁷	0h1251	Tiempo deceleración secuencial 6	Dec Time-6	0,0-600,0 (s)	30,0	0	0	0	<u>p.91</u>
82 ⁷	0h1252	Tiempo aceleración secuencial 7	Acc Time-7	0,0-600,0 (s)	20,0	0	0	0	<u>p.91</u>
83 ⁷	0h1253	Tiempo deceleración secuencial 7	Dec Time-7	0,0-600,0 (s)	20,0	0	0	0	<u>p.91</u>

⁷ Se muestra cuando uno de In.65-71 se ajusta a Xcel-L/M/H.

8.3. Grupo de Funciones Extendidas (PAR→ADV)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99		24	O	O	O	<u>p.52</u>
01	0h1301	Patrón de Aceleración	Acc Pattern	0	Lineal	0: Lineal	X	O	O	<u>p.94</u>
02	0h1302	Patrón de Deceleración	Dec Pattern	1	Curva S		X	O	O	<u>p.94</u>
03 ⁸	0h1303	Pendiente de inicio de aceleración curva S	Acc S Start	1-100(%)		40	X	O	O	<u>p.94</u>
04 ⁸	0h1304	Pendiente de fin de aceleración curva S	Acc S End	1-100(%)		40	X	O	O	<u>p.94</u>
05 ⁹	0h1305	Pendiente de inicio de deceleración curva S	Dec S Start	1-100(%)		40	X	O	O	<u>p.94</u>
06 ⁹	0h1306	Pendiente de fin de deceleración curva S	Dec S End	1-100(%)		40	X	O	O	<u>p.94</u>
07	0h1307	Modo Arranque	Start Mode	0	Acel	0: Acel	X	O	O	<u>p.103</u>
				1	Arranque CC					
08	0h1308	Modo Parada	Stop Mode	0	Decel	0: Decel	X	O	O	<u>p.104</u>
				1	Frenado CC					
				2	Marcha libre					
				4	Frenado Potencia					
09	0h1309	Selección de dirección de prevención de giro	Run Prevent	0	Ninguno	0: Ninguno	X	O	O	<u>p.86</u>
				1	Prev Avance					
				2	Prev Retroceso					

⁸ Se muestra cuando ADV-01 se ajusta a 1 (Curva S).

⁹ Se muestra cuando ADV-02 se ajusta a 1 (curva S).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				0	No					
10	0h130A	Arranque con alimentación	Power-on Run	0	No	0: No	O	O	O	p.87
				1	Sí					
12 ¹⁰	0h130C	Tiempo de frenado de CC en el arranque	DC- Start Time	0,00-60,00(s)		0,00	X	O	O	p.103
13	0h130D	Cantida de CC aplicada	DC Inj Level	0-200(%)		50	X	O	O	p.103
14 ¹¹	0h130E	Tiempo previo de bloqueo de salida de frenado de CC	DC-Block Time	0,00-60,00(s)		0,10	X	O	O	p.104
15 ¹¹	0h130F	Tiempo de frenado de CC	DC- Brake Time	0,00-60,00(s)		1,00	X	O	O	p.104
16 ¹¹	0h1310	% de frenado de CC	DC- Brake Level	0-200(%)		50	X	O	O	p.104
17 ¹¹	0h1311	Frecuencia de frenado de CC	DC- Brake Freq	Frecuencia de arranque – 60Hz		5,00	X	O	O	p.104
20	0h1314	Frecuencia dwell de aceleración	Acc Dwell Freq	Frecuencia de arranque – Frecuencia Máxima(Hz)		5,00	X	O	O	p.138
21	0h1315	Tiempo de aceleración en dwell	Acc Dwell Time	0,0-60,0(s)		0,0	X	O	O	p.138
22	0h1316	Frecuencia dwell de deceleración	Dec Dwell Freq	Frecuencia de arranque – Frecuencia Máxima(Hz)		5,00	X	O	O	p.138
23	0h1317	Tiempo de deceleración en dwell	Dec Dwell Time	0,0-60,0(s)		0,0	X	O	O	p.138
24	0h1318	Límite de frecuencia	Freq Limit	0	No	0: No	X	O	O	p.108
				1	Sí					
25 ¹²	0h1319	Límite de frecuencia inferior	Freq Limit Lo	0,00- Frecuencia límite superior (Hz)		0,50	O	O	O	p.108
26 ¹²	0h131A	Límite de frecuencia superior	Freq Limit Hi	Frecuencia límite inferior – Frecuencia máxima (Hz)		Frecuencia máxima	X	O	O	p.108
27	0h131B	Salto de frecuencia	Jump Freq	0	No	0: No	X	O	O	p.110
				1	Sí					

¹⁰ Se muestra cuando ADV-07 se ajusta a 1 (Arranque CC).

¹¹ Se muestra cuando ADV-08 se ajusta a 1 (Frenado CC).

¹² Se muestra cuando ADV-24 se ajusta a 1 (Sí).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
28 ¹³	0h131C	Límite inferior frecuencia de salto 1	Jump Lo 1	0,00-Límite superior frecuencia salto 1 (Hz)	10,00	O	O	O	p.110	
29 ¹³	0h131D	Límite superior frecuencia de salto 1	Jump Hi 1	Límite inferior de frecuencia de salto1 -Frecuencia máxima (Hz)	15,00	O	O	O	p.110	
30 ¹³	0h131E	Límite inferior frecuencia de salto 2	Jump Lo 2	0,00-Límite superior frecuencia salto 2 (Hz)	20,00	O	O	O	p.110	
31 ¹³	0h131F	Límite superior frecuencia de salto 2	Jump Hi 2	Límite inferior de frecuencia de salto2 -Frecuencia máxima (Hz)	25,00	O	O	O	p.110	
32 ¹³	0h1320	Límite inferior frecuencia de salto 3	Jump Lo 3	0,00-Límite superior frecuencia salto 3 (Hz)	30,00	O	O	O	p.110	
33 ¹³	0h1321	Límite superior frecuencia de salto 3	Jump Hi 3	Límite inferior de frecuencia de salto3 -Frecuencia máxima (Hz)	35,00	O	O	O	p.110	
41 ¹⁴	0h1329	Corriente de apertura del freno	BR Rls Curr	0,0-180,0 (%)	50,0	O	O	O	p.189	
42 ¹⁴	0h132A	Tiempo de retardo de apertura del freno	BR Rls Dly	0,00-10,00 (sec)	1,00	X	O	O	p.189	
44 ¹⁴	0h132C	Frecuencia en avance de apertura del freno	BR Rls Fwd Fr	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	1,00	X	O	O	p.189	
45 ¹⁴	0h132D	Frecuencia en retroceso de apertura del freno	BR Rls Rev Fr	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	1,00	X	O	O	p.189	
46 ¹⁴	0h132E	Tiempo de retardo de cierre del freno	BR Eng Dly	0,00-10,00 (sec)	1,00	X	O	O	p.189	
47 ¹⁴	0h132F	Frecuencia de cierre del freno	BR Eng Fr	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	2,00	X	O	O	p.189	
50	0h1332	Operación en ahorro de energía	E-Save Mode	0	Ninguno	0: Ninguno	X	O	X	p.164
				1	Manual					
				2	Auto					
51 ¹⁵	0h1333	Magnitud de ahorro de energía	Energy Save	0-30%	0	O	O	X	p.164	

¹³ Se muestra cuando ADV-27 se ajusta a 1 (Sí).

¹⁴ Se muestra cuando OUT-31 u OUT-33 se ajusta a 35 (Control Frenado).

¹⁵ Se muestra cuando ADV-50 se ajusta a 0 (Ninguno).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
60	0h133C	Frecuencia de cambio de tiempo Acel/Decel	Xcel Change Fr	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	0,00	X	O	O	p.93	
61	0h133D	Ganancia de la visualización de revoluciones	Load Spd Gain	0,1-6000,0[%]	100,0	O	O	O	-	
62	0h133E	Escala visualización de revoluciones	Load Spd Scale	0	x 1	0: x 1	O	O	O	-
				1	x 0,01					
				2	x 0,001					
				3	x 0,0001					
				4	x 0,00001					
63	0h133F	Unidad visualización de revoluciones	Load Spd Unit	0	Rpm	0: rpm	O	O	O	-
				1	mpm					
64	0h1340	Control del ventilador de enfriamiento	FAN Control	0	Durante marcha	0: Durante la Marcha	O	O	O	p.178
				1	Siempre activo					
				2	Control temperatura					
65	0h1341	Guardar frecuencia de operación subir/bajar	U/D Save Mode	0	No	0: No	O	O	O	p.134
				1	Sí					
66	0h1342	Opciones control activado / desactivado contacto de salida	On/Off Ctrl Src	0	Ninguno	0: Ninguno	X	O	O	p.134
				1	V1					
				3	V2					
				4	I2					
				6	Pulso					
67	0h1343	Nivel activado de punto de contacto de salida	On-Ctrl Level	nivel desactivado punto de contacto salida- 100,00%	90,00	X	O	O	p.191	
68	0h1344	Nivel desactivado de punto de contacto de salida	Off-Ctrl Level	-100,00- nivel activado punto de contacto salida (%)	10,00	X	O	O	p.191	
70	0h1346	Selección operación parada seguridad	Run En Mode	0	Habilitar siempre	0: Habilitar Siempre	X	O	O	p.137
				1	Depende de la entrada digital					
71 ¹⁶	0h1347	Método de parada parada de seguridad	Run Dis Stop	0	Marcha Libre	0: Marcha Libre	X	O	O	p.137
				1	Parada rápida					
				2	Reanudar parada rápida					
72 ¹⁶	0h1348	Tiempo deceleración parada de seguridad	Q-Stop Time	0,0-600,0 (seg)	5,0	O	O	O	p.137	

¹⁶Se muestra cuando ADV-70 se ajusta a 1 (Depende de la Entrada Digital).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				0	1					
74	0h134A	Selección de evitar regeneración	RegenAvd Sel	0	No	0: No	X	O	O	p.192
				1	Sí					
75	0h134B	Nivel de tensión de operación de evitar regeneración	RegenAvd Level	200V: 300-400V		350	X	O	O	p.192
				400V: 600-800V		700				
76 ¹⁷	0h134C	Restricción de frecuencia de compensación de regeneración	CompFreq Limit	0,00-10,00Hz		1,00	X	O	O	p.192
77 ¹⁷	0h134D	Ganancia P de evitar regeneración	RegenAvd Pgain	0,0-100,0%		50,0	O	O	O	p.192
78 ¹⁷	0h134E	Ganancia I de evitar regeneración	RegenAvd Igain	20-30000(mseg)		500	O	O	O	p.192
79	0h134F	Nivel activación unidad frenado dinámico	DB Turn On Lev	200V: Mín ²² -400[V]		390[V]	X	O	O	-
				400V: Mín ²² -800[V]		780[V]				
80	0h1350	Selección modo fuego	Fire Mode Sel	0	Ninguno	0: Ninguno	X	O	X	p.123
				1	Modo Disparo					
				2	Prueba Modo Disparo					
81 ¹⁹	0h1351	Frecuencia modo fuego	Fire Mode Freq	0,00-60,00(Hz)		60,00	X	O	X	p.123
82 ¹⁹	0h1352	Dirección marcha modo fuego	Fire Mode Dir	0	Avance	0: Avance	X	O	X	p.123
				1	Retroceso					
83 ¹⁹		Contador operación modo fuego	Fire Mode Cnt	No puede modificarse		-	-	-	-	p.123

¹⁷ Se muestra cuando ADV-74 se ajusta a 1 (Sí).

¹⁸ Valor tensión CC (convierte BAS-19 Tensión entrada CA) + 20V (Tipo 200V) o + 40V (Tipo 400V).

¹⁹ Se muestra cuando ADV-80 se ajusta a 1 (Sí).

Tabla de Funciones

8.4. Grupo de Funciones de Control (PAR→CON)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99		4	O	O	O	p.52	
04	0h1404	Frecuencia portadora	Carrier Freq	C	30-45 kW	V/F: 1,0-10,0(kHz) SL: 2,0-10,0(kHz)	3,0	O	O	O	p.173
					55-75 kW	V/F: 1,0-7,0(kHz) SL: 2,0-5,0(kHz)					
				N	30-45 kW	V/F: 1,0-5,0(kHz) SL: 2,0-5,0(kHz)	2,0	O	O	O	p.173
					55-75 kW	V/F: 1,0-3,0(kHz) SL: 2,0-3,0(kHz)					
05	0h1405	Modo de conmutación	PWM Mode	0	PWM normal	0: PWM normal	X	O	O	p.173	
				1	PWM de fuga mínima						
09	0h1409	Tiempo de flujo inicial	PreExTime	0,00-60,00(seg)		1,00	X	X	O	p.157	
10	0h140A	Alimentación de flujo inicial	Flux Force	100,0-300,0(%)		100,0	X	X	O	p.157	
11	0h140B	Tiempo de sostenimiento permanente de operación	Hold Time	0,00-60,00(seg)		0,00	X	X	O	p.157	

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				0	1					
20	0h1414	Definición de visualización de ganancia Sensorless2	SL2 G View Sel	0	No	0: No	O	X	O	p.157
				1	Sí					
21	0h1415	Ganancia proporcional del control de velocidad Sensorless 1	ASR-SL P Gain1	0-5000(%)		Depende del ajuste del motor	O	X	O	p.157
22	0h1416	Ganancia integral del control de velocidad Sensorless 1	ASR-SL I Gain1	10-9999(mseg)			O	X	O	p.157
23 ²⁰	0h1417	Ganancia proporcional del control de velocidad Sensorless 2	ASR-SL P Gain2	1,0-1000,0(%)		Depende del ajuste del motor	O	X	O	p.157
24 ²⁰	0h1418	Ganancia integral del control de velocidad Sensorless 2	ASR-SL I Gain2	1,0-1000,0(%)			O	X	O	p.157
25 ²⁰	0h1419	Ganancia integral del control de velocidad Sensorless 0	ASR-SL I Gain0	10-9999(mseg)			O	X	O	-
26 ²⁰	0h141A	Ganancia proporcional del estimador de flujo	Flux P Gain	10-200(%)			O	X	O	p.157
27 ²⁰	0h141B	Ganancia integral del estimador de flujo	Flux I Gain	10-200(%)			O	X	O	-
28 ²⁰	0h141C	Ganancia proporcional del estimador de velocidad	S-Est P Gain1	0-32767			O	X	O	p.157

²⁰ Se muestra cuando DRV-09 se ajusta a 4 (Sensorless IM) y CON-20 se ajusta a 1 (Sí).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
29 ²⁰	0h141D	Ganancia integral del estimador de velocidad 1	S-Est I Gain1	100-1000		O	X	O	p.157	
30 ²⁰	0h141E	Ganancia integral del estimador de velocidad 2	S-Est I Gain2	100-10000		O	X	O	p.157	
31 ²⁰	0h141F	Ganancia proporcional del controlador de velocidad Sensorless	ACR SL P Gain	10-1000		O	X	O	p.157	
32 ²⁰	0h1420	Ganancia integral del controlador de velocidad Sensorless	ACR SL I Gain	10-1000		O	X	O	p.157	
48	-	Ganancia P del controlador de corriente	ACR P Gain	0-10000	1200	O	X	O	-	
49	-	Ganancia I del controlador de corriente	ACR I Gain	0-10000	120	O	X	O	-	
52	0h1434	Filtro de salida del controlador de par	Torque Out LPF	0-2000(mseg)	0	X	X	O	p.157	
53	0h1435	Opciones de ajuste de límite de par	Torque Lmt Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	X	X	O	p.15
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				8	Field Bus					
				9	UserSeqLink					
12	Pulso									
54 ²¹	0h1436	Límite compensación de par en avance	FWD +Trq Lmt	0,0-200,0(%)	180	O	X	O	p.157	

²¹ Se muestra cuando DRV-09 se ajusta a 4 (Sensorless IM). Esto cambiará el valor inicial del parámetro en ADV-74 (Límite de par) a 150%.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
55 ²¹	0h1437	Límite de par regenerativo en avance	FWD -Trq Lmt	0,0-200,0(%)	180	O	X	O	p.157	
56 ²¹	0h1438	Límite de par de compensación en retroceso	REV +Trq Lmt	0,0-200,0(%)	180	O	X	O	p.157	
57 ²¹	0h1439	Límite de par regenerativo en retroceso	REV -Trq Lmt	0,0-200,0(%)	180	O	X	O	p.157	
62 ²¹	0h143E	Ajuste del límite de velocidad	Speed Lmt Src	0	Teclado-1	0: Teclado-1	X	X	O	-
				1	Teclado-2					
				2	V1					
				4	V2					
				5	I2					
				6	RS-485					
				7	Field Bus					
				8	UserSeqLink					
63 ²¹	0h143F	Límite de velocidad en avance	FWD Speed Lmt	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	60,00	O	X	O	-	
64 ²¹	0h1440	Límite de velocidad en retroceso	REV Speed Lmt	0,00- Frecuencia máxima (Hz)	60,00	O	X	O	-	
65 ²¹	0h1441	Ganancia de límite de velocidad	Speed Lmt Gain	100-5000[%]	500	O	X	O	-	
70	0h1446	Selección modo búsqueda de velocidad	SS Mode	0	Arranque al vuelo-1 ²⁸	0: Arranque al vuelo-1	X	O	O	p.168
				1	Arranque al vuelo-2					

²¹ No se muestra si DRV-09 se ajusta a 4 (Sensorless IM).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				Bit						
71	0h1447	Selección operación búsqueda de velocidad	Speed Search	0000-1111	0000	X	O	O	p.168	
				00						Selección de búsqueda de velocidad en aceleración
				01						Arranque de reposición después de un disparo
				10						Rearranque después de interrupción instantánea
				00						Arranque simultáneo con el encendido
72 ²³	0h1448	Corriente de referencia búsqueda de velocidad	SS SupCurrent	80-200(%)	150	O	O	O	p.168	
73 ²⁴	0h1449	Ganancia proporcional búsqueda de velocidad	SS P-Gain	0-9999	Arranque al vuelo-1: 100	O	O	O	p.168	
					Arranque al vuelo-2: 600 ²⁵					
74 ²⁴	0h144A	Ganancia integral búsqueda de velocidad	SS I-Gain	0-9999	Arranque al vuelo-1: 200	O	O	O	p.168	
					Arranque al vuelo-2: 1000					
75 ²⁴	0h144B	Tiempo de bloqueo antes de la búsqueda de velocidad	SS Block Time	0,0-60,0(SEG)	1,0	X	O	O	p.168	

²³ Se muestra cuando cualquiera de los bits del código CON-71 se ajustan a 1 y CON-70 se ajusta a 0 (Arranque al vuelo-1).

²⁴ Se muestra cuando cualquiera de los bits del código CON-71 se ajustan a 1.

²⁵ El valor inicial es 1200 cuando la capacidad nominal del motor es menor a 7,5 kW.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
76 ²⁴	0h144C	Ganancia estimador de búsqueda de velocidad	Spd Est Gain	50-150%	100	O	O	O	-	
77	0h144D	Selección de acumulación de energía	KEB Select	0	No	0: No	X	O	O	p.161
				1	KEB-1					
				2	KEB-2					
78 ²⁶	0h144E	Nivel de arranque de acumulación de energía	KEB Start Lev	110,0-200,0(%)	125,0	X	O	O	p.161	
79 ²⁶	0h144F	Nivel de parada de acumulación de energía	KEB Stop Lev	Cn78-210,0(%)	130,0	X	O	O	p.161	
80 ²⁶	0h1450	Ganancia P de acumulación de energía	KEB P Gain	0-20000	1000	O	O	O	p.161	
81 ²⁶	0h1451	Ganancia I de acumulación de energía	KEB I Gain	1-20000	500	O	O	O	p.161	
82 ²⁶	0h1452	Ganancia deslizamiento acumulación de energía	KEB Slip Gain	0-2000,0%	30,0	O	O	O	p.161	
83 ²⁶	0h1453	Tiempo de aceleración de acumulación de energía	KEB Acc Time	0,0-600,0(seg)	10,0	O	O	O	p.161	
85 ²⁷	0h1455	Ganancia proporcional estimador de flujo 1	Flux P Gain1	100-700	370	O	X	O	p.157	
86 ²⁷	0h1456	Ganancia proporcional estimador de flujo 2	Flux P Gain2	0-100	0	O	X	O	p.157	
87 ²⁷	0h1457	Ganancia proporcional estimador de flujo 3	Flux P Gain3	0-500	100	O	X	O	p.157	
88 ²⁷	0h1458	Ganancia integral estimador de flujo 1	Flux I Gain1	0-200	50	O	X	O	p.157	

²⁶ Se muestra cuando CON-77 no se ajusta a 0 (No).

²⁷ Se muestra cuando CON-20 se ajustan a 1 (Sí).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
89 ²⁷	0h1459	Ganancia integral estimador de flujo 2	Flux I Gain2	0-200	50	O	X	O	p.157
90 ²⁷	0h145A	Ganancia integral estimador de flujo 3	Flux I Gain3	0-200	50	O	X	O	p.157
91 ²⁷	0h145B	Compensación tensión Sensorless 1	SL Volt Comp1	0-60	Depende del ajuste del motor	O	X	O	p.157
92 ²⁷	0h145C	Compensación tensión Sensorless 2	SL Volt Comp2	0-60		O	X	O	p.157
93 ²⁷	0h145D	Compensación tensión Sensorless 3	SL Volt Comp3	0-60		O	X	O	p.157
94 ²⁷	0h145E	Frecuencia arranque debilitamiento campo Sensorless	SL FW Freq	80,0-110,0(%)	100,0	X	X	O	p.154
95 ²⁷	0h145F	Frecuencia conmutación ganancia Sensorless	SL Fc Freq	0,00-8,00(Hz)	2,0	X	X	O	p.154

8.5. Grupo de Funciones de la Bornera de Entrada (PAR→IN)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	65	O	O	O	p.52
01	0h1501	Frecuencia de entrada máxima analógica	Freq at 100%	Frecuencia de arranque- Frecuencia máxima (Hz)	Frecuencia máxima	O	O	O	p.67
02	0h1502	Par de entrada máximo analógico	Torque at 100%	0,0-200,0(%)	100,0	O	X	X	-
05	0h1505	Visualización de tensión de entrada V1	V1 Monitor (V)	-12,00-12,00(V)	0,00	O	O	O	p.67
06	0h1506	Selección polaridad de entrada V1	V1 Polarity	0 Unipolar 1 Bipolar	0: Unipolar	X	O	O	p.67
07	0h1507	Constante de tiempo filtro de entrada V1	V1 Filter	0-10000(mseg)	10	O	O	O	p.67
08	0h1508	Tensión de entrada mínima V1	V1 Volt x1	0,00-10,00(V)	0,00	O	O	O	p.67
09	0h1509	Salida de tensión mínima en V1 (%)	V1 Perc y1	0,00-100,00(%)	0,00	O	O	O	p.67
10	0h150A	Tensión de entrada máxima V1	V1 Volt x2	0,00-12,00(V)	10,00	O	O	O	p.67
11	0h150B	Salida de tensión máxima en V1 (%)	V1 Perc y2	0,00-100,00(%)	100,00	O	O	O	p.67
12 ²⁸	0h150C	Tensión de entrada negativa mínima V1	V1 -Volt x1'	-10,00-0,00(V)	0,00	O	O	O	p.72
13 ²⁸	0h150D	Salida de tensión mínima negativa V1 (%)	V1 -Perc y1'	-100,00-0,00(%)	0,00	O	O	O	p.72

²⁸ Se muestra cuando IN-06 se ajusta a 1 (Bipolar).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
14 ²⁸	0h150E	Tensión de entrada negativa máxima V1	V1 -Volt x2'	-12,00-0,00(V)	-10,00	O	O	O	p.72
15 ²⁸	0h150F	Salida de tensión negativa máxima V1 (%)	V1 -Perc y2'	-100,00-0,00(%)	-100,00	O	O	O	p.72
16	0h1510	Cambio de dirección de giro V1	V1 Inverting	0 No 1 Sí	0: No	O	O	O	p.67
17	0h1511	Nivel de cuantificación V1	V1 Quantizing	0,00 ²⁹ , 0,04-10,00(%)	0,04	X	O	O	p.67
35 ³⁰	0h1523	Visualización de tensión de entrada V2	V2 Monitor(V)	0,00-12,00(v)	0,00	O	O	O	p.75
37 ³⁰	0h1525	Constante de tiempo filtro de entrada V2	V2 Filter	0-10000(mseg)	10	O	O	O	p.75
38 ³⁰	0h1526	Tensión de entrada mínima V2	V2 Volt x1	0,00-10,00(V)	0,00	O	X	X	p.75
39 ³⁰	0h1527	Salida de tensión mínima V2 (%)	V2 Perc y1	0,00-100,00(%)	0,00	O	O	O	p.75
40 ³⁰	0h1528	Tensión de entrada máxima V2	V2 Volt x2	0,00-10,00(V)	10	O	X	X	p.75
41 ³⁰	0h1529	Salida de tensión máxima en V2 (%)	V2 Perc y2	0,00-100,00(%)	100,00	O	O	O	p.75
46 ³⁰	0h152E	Cambio de dirección de giro V2	V2 Inverting	0 No 1 Sí	0: No	O	O	O	p.75
47 ³⁰	0h152F	Nivel de Cuantificación V2	V2 Quantizing	0,00 ²⁹ , 0,04-10,00(%)	0,04	O	O	O	p.75
50 ³¹	0h1532	Visualización de corriente de entrada I2	I2 Monitor (mA)	0-20(mA)	0,00	O	O	O	p.74
52 ³¹	0h1534	Constante de tiempo filtro de entrada I2	I2 Filter	0-10000(mseg)	10	O	O	O	p.74

²⁹ La cuantificación no se utiliza cuando se ajusta a 0..

³⁰ Se muestra cuando se selecciona V en el interruptor de selección de circuito de entrada de corriente/tensión analógica (SW2).

³¹ Se muestra cuando se selecciona I en el interruptor de selección de circuito de entrada de corriente/tensión analógica (SW2).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
53 ³¹	0h1535	Corriente de entrada mínima I2	I2 Curr x1	0,00-20,00(mA)	4,00	O	O	O	p.74	
54 ³¹	0h1536	Salida de corriente mínima en I2 (%)	I2 Perc y1	0,00-100,00(%)	0,00	O	O	O	p.74	
55 ³¹	0h1537	Corriente de entrada máxima I2	I2 Curr x2	0,00-24,00(mA)	20,00	O	O	O	p.74	
56 ³¹	0h1538	Salida de corriente máxima en I2 (%)	I2 Perc y2	0,00-100,00(%)	100,00	O	O	O	p.74	
61 ³¹	0h153D	Cambio de dirección de giro I2	I2 Inverting	0	No	0: No	O	O	O	p.74
				1	Sí					
62 ³⁸	0h153E	Nivel de cuantificación I2	I2 Quantizing	0,0029, 0,04-10,00(%)	0,04	O	O	O	p.74	
65	0h1541	Definir función de borne P1	P1 Define	0	Ninguno	1: Fx	X	O	O	p.81
				1	Fx					
66	0h1542	Definir función de borne P2	P2 Define	2	Rx	2: Rx	X	O	O	p.81
67	0h1543	Definir función de borne P3	P3 Define	3	RST	5: BX	X	O	O	p.229
68	0h1544	Definir función de borne P4	P4 Define	4	Disparo externo	3: RST	X	O	O	p.218
69	0h1545	Definir función de borne P5	P5 Define	5	BX	7: Vel-L	X	O	O	p.228
70	0h1546	Definir función de borne P6	P6 Define	6	JOG	8: Vel-M	X	O	O	p.131
71	0h1547	Definir función de borne P7	P7 Define	7	Velocidad-L	9: Vel-H	X	O	O	p.79
				8	Velocidad-M					p.79
				9	Velocidad-H					p.79
				11	XCEL-L					p.91
				12	XCEL-M					p.91
				13	Habilitar Marcha					p.137

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
				14	Trifilar				p.136	
				15	2da Fuente				p.111	
				16	Intercambio				p.177	
				17	Subir				p.134	
				18	Bajar				p.134	
				20	Borrar S/B				p.134	
				21	Fija Analógico				p.78	
				22	Borrar I-Term				p.142	
				23	Lazo Abierto PID				p.142	
				24	Ganancia P2				p.142	
				25	Parada XCEL				p.96	
				26	2do Motor				p.175	
				34	Pre Excitación				-	
				38	Entrada Temporizador				p.188	
				40	Ref Aux Dis				p.127	
				46	Jog en Avance				p.133	
				47	Jog en Retroceso				p.133	
49	XCEL-H	p.91								
50	Sec Usuario	p.115								
51	Modo Fuego	p.123								
52	Selec KEB-1	p.161								
84	0h1554	Selección de filtro de activación de borne de entrada multifunción	DI Delay Sel	P7 – P1		1 1111	O	O	O	p.112
				0	Deshabilitado (Off)					
				1	Habilitado (On)					
85	0h1555	Filtro de activación de borne de entrada multifunción	DI On Delay	0-10000(mseg)	10	O	O	O	p.112	
86	0h1556	Filtro de desactivación de borne de entrada multifunción	DI Off Delay	0-10000(mseg)	3	O	O	O	p.112	
87	0h1557	Selección de contacto de entrada multifunción	DI NC/NO Sel	P7 – P1		000 0000	X	O	O	p.112
				0	Contacto A (NA)					
				1	Contacto B (NC)					
89	0h1559	Tiempo de retardo de comando secuencial	InCheck Time	1-5000(mseg)	1	X	O	O	p.79	
90	0h155A	Estado del borne de entrada multifunción	DI Status	P7 – P1		000 0000	O	O	O	p.112
				0	Off					
				1	On					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
91	0h155B	Visualización cantidad entrada de pulsos	Pulse Monitor (kHz)	0,00-50,00(kHz)	0,00	O	O	O	p.76	
92	0h155C	Constante de tiempo de filtro de entrada TI	TI Filter	0-9999(mseg)	10	O	O	O	p.76	
93	0h155D	Pulso de entrada mínimo TI	TI Pls x1	0,00-32,00(kHz)	0,00	O/A	O	O	p.76	
94	0h155E	Salida TI a pulso mínimo (%)	TI Perc y1	0,00-100,00(%)	0,00	O/A	O	O	p.76	
95	0h155F	Pulso entrada máximo TI	TI Pls x2	0,00-32,00(kHz)	32,00	O/A	O	O	p.76	
96	0h1560	Salida TI a pulso máximo (%)	TI Perc y2	0-100(%)	100,00	O/A	O	O	p.76	
97	0h1561	Cambio de dirección de giro TI	TI Inverting	0	No	0: No	O/A	O	O	p.76
				1	Sí					
98	0h1562	Nivel de cuantificación TI	TI Quantizing	0,00 ²⁹ , 0,04-10,00(%)	0,04	O/A	O	O	p.76	
99	0h1563	Estado SW1 (NPN/PNP) SW2 (V1/V2[I2])	IO SW State	Bit	00-11	00	O	O	O	-
				00	V2,NPN					
				01	V2, PNP					
				10	I2, NPN					
				11	I2, PNP					

Tabla de Funciones

8.6. Grupo de Funciones de la Bornera de Salida (PAR→OUT)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	30	O/A	O	O	p.52	
01	0h1601	Elemento de salida analógica 1	AO1 Mode	0	Frecuencia	0: Frecuencia	O	O	O	p.193
				1	Corriente de Salida					
				2	Tensión de Salida					
				3	Tensión Bus CC					
				4	Par					
				5	Potencia de Salida					
				6	Idse					
				7	Iqse					
				8	Frec. Objetivo					
				9	Frecuencia Rampa					
				10	Realiment. Velocidad					
				12	Valor Ref PID					
				13	Valor Realim PID					
				14	Salida PID					
				15	Constante					
02	0h1602	Ganancia de salida analógica 1	AO1 Gain	-1000,0-1000,0(%)	100,0	O	O	O	p.193	
03	0h1603	Bias de salida analógica 1	AO1 Bias	-100,0-100,0(%)	0,0	O	O	O	p.193	
04	0h1604	Filtro de salida analógica 1	AO1 Filter	0-10000(mseg)	5	O	O	O	p.193	
05	0h1606	Salida constante analógica 1	AO1 Const%	0,0-100,0(%)	0,0	O	O	O	p.193	
06	0h1606	Monitoreo salida analógica 1	AO1 Monitor	0,0-1000,0(%)	0,0		O	O	p.193	
07	0h1607	Elemento de salida analógica 2	AO2 Mode	0	Frecuencia					
				1	Corriente de Salida					
				2	Tensión de Salida					
				3	Tensión Bus CC					
				4	Par					
				5	Potencia de Salida					
				6	Idse					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				7	Iqse					
				8	Frec. Objetivo					
				9	Frecuencia Rampa					
				10	Realiment. Velocidad					
				12	Valor Ref PID					
				13	Valor Realim PID					
				14	Salida PID					
				15	Constante					
08	0h1608	Ganancia de salida analógica 2	AO2 Gain	-1000,0-1000,0(%)		100,0	0	0	0	p.194
09	0h1609	Bias de salida analógica 2	AO2 Bias	-100,0-100,0(%)		0,0	0	0	0	p.194
10	0h160A	Filtro de salida analógica 2	AO2 Filter	0-10000(mseg)		5	0	0	0	p.194
11	0h160B	Salida constante analógica 2	AO2 Const%	0,0-100,0(%)		0,0	0	0	0	p.194
12	0h160C	Monitoreo salida analógica 2	AO2 Monitor	0,0-1000,0(%)		0,0		0	0	p.194
30	0h161E	Elemento de salida por fallas	Trip Out Mode	Bit	000-111	010	0	0	0	p.202
				1	Baja tensión					
				2	Falla excepto baja tensión					
				3	Falla final de re arranque automático					
31	0h161F	Elemento de relé multifunción 1	Relay 1	0	Ninguno	29: Disparo	0	0	0	p.198
				1	FDT-1					
				2	FDT-2					
				3	FDT-3					
				4	FDT-4					
				5	Sobrecarga					
				6	IOL					
				7	Subcarga					
				8	Alarma de Ventilador					
				9	Entrada en Pérdida					
				10	Sobretensión					
				11	Baja Tensión					
				12	Recalentam.					
				13	Pérdida de Comando					
				14	Marcha					
15	Parada									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
				16	Constante					
				17	Línea del Variador					
				18	Línea de Comunicación					
				19	Búsqueda de Velocidad					
				22	Listo					
				28	Salida Temporizador					
				29	Disparo					
				31	%ED Frenado Dinámico					
				34	Control ON/OFF					
				35	Control Freno					
				36	Cambio CAP					
				37	Cambio Vent					
				38	Modo Fuego					
				39	TO ³²					
40	Oper. KEB									
32	0h1620	Elemento de relé multifunción 2	Relay 2	0	Ninguno	14: Marcha	0	0	0	<u>p.198</u>
				1	FDT-1					
				2	FDT-2					
				3	FDT-3					
				4	FDT-4					
				5	Sobrecarga					
				6	IOL					
				7	Subcarga					
				8	Alarma de Ventilador					
				9	Entrada en Pérdida					
				10	Sobretensión					
				11	Baja Tensión					
				12	Recalentam.					
				13	Pérdida de Comando					
				14	Marcha					
				15	Parada					
				16	Constante					
				17	Línea del Variador					
				18	Línea de Comunicación					
				19	Búsqueda de Velocidad					
22	Listo									
28	Salida Temporizador									
29	Disparo									

³² Soportado sólo por E/S Estándar.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				31	%ED Frenado Dinámico					
				34	Control ON/OFF					
				35	Control Freno					
				36	Cambio CAP					
				37	Cambio Vent					
				38	Modo Fuego					
				39	TO ³²					
33	0h1621	Elemento de salida multifunción 1	Q1 Define	0	Ninguno	14: Marcha	0	0	0	<u>p.198</u>
				1	FDT-1					
				2	FDT-2					
				3	FDT-3					
				4	FDT-4					
				5	Sobrecarga					
				6	IOL					
				7	Subcarga					
				8	Alarma de Ventilador					
				9	Entrada en Pérdida					
				10	Sobretensión					
				11	Baja Tensión					
				12	Recalentam.					
				13	Pérdida de Comando					
				14	Marcha					
				15	Parada					
				16	Constante					
				17	Línea del Variador					
				18	Línea de Comunicación					
				19	Búsqueda de Velocidad					
22	Listo									
28	Salida Temporizador									
29	Disparo									
31	%ED Frenado Dinámico									
34	Control ON/OFF									
35	Control Freno									
36	Cambio CAP									
37	Cambio Vent									
38	Modo Fuego									
39	TO ³²									
40	Oper. KEB									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
41	0h1629	Monitoreo de salida multifunción	DO Status	-	00	X	-	-	p.198	
50	0h1632	Retardo de activación de salida multifunción	DO On Delay	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.203	
51	0h1633	Retardo de desactivación de salida multifunción	DO Off Delay	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.203	
52	0h1634	Selección de punto de contacto de la salida multifunción	DO NC/NO Sel	Q1, Relé 1		00	X	O	O	p.203
				0	Contacto A (NA)					
				1	Contacto B (NC)					
53	0h1635	Retardo de activación de salida por falla	TripOut OnDly	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.202	
54	0h1636	Retardo desactivación de salida por falla	TripOut OffDly	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.202	
55	0h1637	Retardo de activación de temporizador	TimerOn Delay	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.188	
56	0h1638	Retardo desactivación de temporizador	TimerOff Delay	0,00-100,00(seg)	0,00	O	O	O	p.188	
57	0h1639	Frecuencia detectada	FDT Frequency	0,00 – Frecuencia máxima (Hz)	30,00	O	O	O	p.198	
58	0h163A	Banda de frecuencia detectada	FDT Band	0,00 – Frecuencia máxima (Hz)	10,00	O	O	O	p.198	
61	0h163D	Ganancia salida pulso	TO Mode	0	Frecuencia	0: Frecuencia	O	O	O	p.196
				1	Corriente de Salida					
				2	Tensión de Salida					
				3	Tensión Bus CC					
				4	Par					
				5	Potencia de Salida					
				6	Idse					
				7	Iqse					
				8	Frec. Objetivo					
				9	Frecuencia Rampa					
				10	Realiment. Velocidad					
				12	Valor Ref PID					
				13	Valor Realim PID					
				14	Salida PID					
				15	Constante					
62	0h163E	Ganancia salida pulso	TO Gain	-1000,0-1000,0(%)	100,0	O	O	O	p.196	
63	0h163F	Bias salida pulso	TO Bias	-100,0-100,0(%)	0,0	O	O	O	p.196	
64	0h1640	Filtro salida pulso	TO Filter	0-10000(mseg)	5	O	O	O	p.196	
65	0h1641	Salida constante salida pulso 2	TO Const%	0,0-100,0(%)	0,0	O	O	O	p.196	
66	0h1642	Monitoreo salida pulso	TO Monitor	0,0-1000,0(%)	0,0	O	O	O	p.196	

8.7. Grupo de Funciones de Comunicación (PAR→COM)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	20	O	O	O	p.52
01	0h1701	ID de variador con comunicación incorporada	Int485 St ID	1-250	1	O	O	O	p.235
02 ³³	0h1702	Protocolo de comunicación incorporada	Int485 Proto	0 ModBus RTU 2 LS Inv 485	0: ModBus RTU	O	O	O	p.235
03 ³³	0h1703	Velocidad de comunicación incorporada	Int485 BaudR	0 1200 bps	3: 9600 bps	O	O	O	p.235
				1 2400 bps					
				2 4800 bps					
				3 9600 bps					
				4 19200 bps					
				5 38400 bps					
				6 56 Kbps					
7 115 Kbps ³⁴									
04 ³³	0h1704	Definición de la trama de comunicación incorporada	Int485 Mode	0 D8/PN/S1	0: D8/PN/S1	O	O	O	p.235
				1 D8/PN/S2					
				2 D8/PE/S1					
				3 D8/PO/S1					
05 ³³	0h1705	Retardo transmisión después de recepción	Resp Delay	0-1000(MSEG)	5mseg	O	O	O	p.235
06 ³⁵	0h1706	Versión de S/W opción de comunicación	FBus S/W Ver	-	0,00	O	O	O	-
07 ³⁵	0h1707	ID de variador con opción de comunicación	FBus ID	0-255	1	O	O	O	-
08 ³⁵	0h1708	Velocidad de comunicación con bus campo	FBUS BaudRate	-	12Mbps	-	O	O	-

³³ No se muestra cuando se selecciona P2P y MultiKPD.

³⁴ 115.200 bps.

³⁵ Se muestra sólo cuando se instala una tarjeta opcional de comunicación.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
09 ³⁵	0h1709	Estado de LED de opción comunicación	FieldBus LED	-	-	O	O	O	-
30	0h171E	Número de parámetros de salida	ParaStatus Num	0-8	3	O	O	O	p.240
31 ³⁶	0h171F	Dirección comunicación salida 1	Para Stauts-1	0000-FFFF Hex	000A	O	O	O	p.240
32 ³⁶	0h1720	Dirección comunicación salida 2	Para Stauts-2	0000-FFFF Hex	000E	O	O	O	p.240
33 ³⁶	0h1721	Dirección comunicación salida 3	Para Stauts-3	0000-FFFF Hex	000F	O	O	O	p.240

34 ³⁶	0h1722	Dirección comunicación salida 4	Para Stauts-4	0000-FFFF Hex	0000	O	O	O	p.225
35 ³⁶	0h1723	Dirección comunicación salida 5	Para Stauts-5	0000-FFFF Hex	0000	O	O	O	p.240
36 ³⁶	0h1724	Dirección comunicación salida 6	Para Stauts-6	0000-FFFF Hex	0000	O	O	O	p.240
37 ³⁶	0h1725	Dirección comunicación salida 7	Para Stauts-7	0000-FFFF Hex	0000	O	O	O	p.240
38 ³⁶	0h1726	Dirección comunicación salida 8	Para Stauts-8	0000-FFFF Hex	0000	O	O	O	p.240
50	0h1732	Número de parámetros de entrada	Para Ctrl Num	0-8	2	O	O	O	p.240
51 ³⁷	0h1733	Dirección comunicación entrada 1	Para Control -1	0000-FFFF Hex	0005	X	O	O	p.240
52 ³⁷	0h1734	Dirección comunicación entrada 2	Para Control -2	0000-FFFF Hex	0006	X	O	O	p.240
53 ³⁷	0h1735	Dirección comunicación entrada 3	Para Control -3	0000-FFFF Hex	0000	X	O	O	p.240

³⁶ Se muestra sólo el rango de direcciones establecido en COM-30.

³⁷ Se muestra sólo el rango de direcciones establecido en COM-50.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
54 ³⁷	0h1736	Dirección comunicación entrada 4	Para Control -4	0000-FFFF Hex		0000	X	O	O	p.240
55 ³⁷	0h1737	Dirección comunicación entrada 5	Para Control -5	0000-FFFF Hex		0000	X	O	O	p.240
56 ³⁷	0h1738	Dirección comunicación entrada 6	Para Control -6	0000-FFFF Hex		0000	X	O	O	p.240
57 ³⁷	0h1739	Dirección comunicación entrada 7	Para Control -7	0000-FFFF Hex		0000	X	O	O	p.240
58 ³⁷	0h173A	Dirección comunicación entrada 8	Para Control -8	0000-FFFF Hex		0000	X	O	O	p.240
68	0h1744	Intercambio de datos de bus de campo	FBus Swap Sel	0	No	0	X	O	O	-
				1	Sí					
70	0h1746	Entrada multifunción de comunicación 1	Virtual DI 1	0	Ninguno	0: Ninguno	O	O	O	p.259
71	0h1747	Entrada multifunción de comunicación 2	Virtual DI 2	1	Fx	0: Ninguno	O	O	O	p.259
72	0h1748	Entrada multifunción de comunicación 3	Virtual DI 3	2	Rx	0: Ninguno	O	O	O	p.259
73	0h1749	Entrada multifunción de comunicación 4	Virtual DI 4	3	RST	0: Ninguno	O	O	O	p.259
74	0h174A	Entrada multifunción de comunicación 5	Virtual DI 5	4	Disparo Externo	0: Ninguno	O	O	O	p.259
75	0h174B	Entrada multifunción de comunicación 6	Virtual DI 6	5	BX	0: Ninguno	O	O	O	p.259
76	0h174C	Entrada multifunción de comunicación 7	Virtual DI 7	6	JOG	0: Ninguno	O	O	O	p.259
77	0h174D	Entrada multifunción de comunicación 8	Virtual DI 8	7	Velocidad-L	0: Ninguno	O	O	O	p.259
				8	Velocidad-M					
				9	Velocidad-H					
				11	XCEL-L					
				12	XCEL-M					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				13	Habilitar Marcha					
				14	Trifilar					
				15	2da Fuente					
				16	Intercambio					
				17	Subir					
				18	Bajar					
				20	Borrar S/B					
				21	Fija Analógico					
				22	Borrar I-Term					
				23	Lazo Abierto PID					
				24	Ganancia P2					
				25	Parada XCEL					
				26	2do Motor					
				34	Pre Excitación					
				38	Entrada Temporizador					
				40	Ref Aux Dis					
				46	Jog en Avance					
				47	Jog en Retroceso					
				49	XCEL-H					
				50	Sec Usuario					
				51	Modo Fuego					
				52	Selec KEB-1					
				54	TI					
86	0h1756	Monitoreo de entrada multifunción de comunicación	Virt DI Status	-		0	X	O	O	<u>p.238</u>
90	0h175A	Selección de tipo de Monitoreo de comunicación	Comm Mon Sel	0	RS-485	0	O	O	O	-
				1	Teclado					
91	0h175B	Número de tramas de recepción	Rcv Frame Num	0-65535		0	O	O	O	-
92	0h175C	Número de tramas de error	Err Frame Num	0-65535		0	O	O	O	-
93	0h175D	Número de tramas con error de escritura	NAK Frame Num	0-65535		0	O	O	O	-
94 ³⁸	-	Carga de datos de comunicación	Comm Update	0	No	0: No	-	O	O	-
				1	Sí					

³⁸Se muestra sólo cuando se instala una tarjeta opcional de comunicación.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
95	0h1760	Selección de comunicación P2P	Int 485 Func	0	Deshabilitar Todo	0: Deshabilitar Todo	X	O	O	p.113
				1	P2P Maestro					
				2	P2P Esclavo					
				3	Tecl Multif Listo					
96 ³⁹	-	Selección ajuste salida digital	P2P DO Sel	0	No	0: No	O	O	O	p.113
				1	Ajuste multifunción					
				2	Salida multifunción					

³⁹ Se muestra cuando APP-01 se ajusta a 2 (Proc PID).

8.8. Grupo de Funciones de Aplicación (PAR→APP)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99		20	O	O	O	p.52
01	0h1801	Selección de función de aplicación	App Mode	0	Ninguno	0: Ninguno	X	O	O	p.142
				1	-					
				2	Proc PID					
02	-	Permitir secuencia del usuario	User Seq En	0	No	0: No	X	O	O	p.115
				1	Sí					
16 ⁴⁰	0h1810	Monitoreo de salida PID	PID Output	(%)		0,00		O	O	p.142
17 ⁴⁰	0h1811	Monitoreo de referencia PID	PID Ref Value	(%)		50,00		O	O	p.142
18 ⁴⁰	0h1812	Monitoreo de realimentación PID	PID Fdb Value	(%)		0,00		O	O	p.142
19 ⁴⁰	0h1813	Definición de referencia PID	PID Ref Set	-100,00-100,00(%)		50,00	O	O	O	p.142

⁴⁰ Se muestra cuando APP-01 se ajusta a 2 (Proc PID).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
20 ⁴⁰	0h1814	Fuente de referencia PID	PID Ref Source	0	Teclado	0: Teclado	X	O	O	p.142
				1	V1					
				3	V2					
				4	I2					
				5	RS-485					
				7	Field Bus					
				8	UserSeqLink					
11	Pulso									
21 ⁴⁰	0h1815	Fuente de realimentación PID	PID F/B Source	0	V1	0: V1	X	O	O	p.142
				2	V2					
				3	I2					
				4	RS-485					
				6	Field Bus					
				7	UserSeqLink					
				10	Pulso					
22 ⁴⁰	0h1816	Ganancia proporcional controlador PID	PID P-Gain	0,0-1000,0(%)		50,00	O	O	O	p.142
23 ⁴⁰	0h1817	Tiempo de cálculo integral controlador PID	PID I-Time	0,0-200,0(seg)		10,0	O	O	O	p.142
24 ⁴⁰	0h1818	Tiempo diferencial controlador PID	PID D-Time	0-1000(mseg)		0	O	O	O	p.142
25 ⁴⁰	0h1819	Ganancia compensación en avance de alimentación controlador PID	PID F-Gain	0,0-1000,0(%)		0,0	O	O	O	p.142
26 ⁴⁰	0h181A	Escala de ganancia proporcional	PID F-Gain	0,0-100,0(%)		100,0	X	O	O	p.142
27 ⁴⁰	0h181B	Filtro de salida PID	PID Out LPF	0-10000(mseg)		0	O	O	O	p.142
28 ⁴⁰	0h181C	Modo PID	PID Mode	0	PID Proceso	0	X	O	O	-
				1	PID Normal					
29 ⁴⁰	0h181D	Frecuencia del límite superior PID	PID Limit Hi	frecuencia de límite inferior PID[Hz]~300[Hz]		60,00	O	O	O	p.142
30 ⁴⁰	0h181E	Frecuencia del límite inferior PID	PID Limit Lo	-300- Frecuencia de límite superior PID (Hz)		-60,00	O	O	O	p.142
31 ⁴⁰	0h181F	Inversión de salida PID	PID Out Inv	0	No	0: No	X	O	O	p.142
				1	Sí					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
32 ⁴⁰	0h1820	Escala de salida PID	PID Out Scale	0,1-1000,0(%)	100,0	X	O	O	p.142	
34 ⁴⁰	0h1822	Frecuencia de movimiento del controlador PID	Pre-PID Freq	0,00 - Frecuencia máxima (Hz)	0,00	X	O	O	p.142	
35 ⁴⁰	0h1823	Nivel de movimiento del controlador PID	Pre-PID Exit	0,0-100,0(%)	0,0	X	O	O	p.142	
36 ⁴⁰	0h1824	Tiempo de retardo de movimiento del controlador PID	Pre-PID Delay	0-9999(seg)	600	O	O	O	p.142	
37 ⁴⁰	0h1825	Tiempo de retardo de modo suspensión PID	PID Sleep DT	0,0-999,9(seg)	60,0	O	O	O	p.142	
38 ⁴⁰	0h1826	Frecuencia de modo suspensión PID	PID Sleep Freq	0,00 Frecuencia máxima (Hz)	0,00	O	O	O	p.142	
39 ⁴⁰	0h1827	Nivel de reactivación PID	PIDWakeUp Lev	0-100(%)	35	O	O	O	p.142	
40 ⁴⁰	0h1828	Definición de modo de reactivación PID	PID WakeUp Mod	0	Hasta Nivel	0: Hasta Nivel	O	O	O	p.142
				1	Más del Nivel					
				2	Después Nivel					
42 ⁴⁰	0h182A	Selección de unidad del controlador PID	PID Unit Sel	0	%	0: %	O	O	O	p.142
				1	Bar					
				2	mBar					
				3	Pa					
				4	kPa					
				5	Hz					
				6	rpm					
				7	V					
				8	I					
				9	kW					
				10	HP					
				11	°C					
				12	°F					
43 ⁴⁰	0h182B	Ganancia unidad PID	PID Unit Gain	0,00-300,00(%)	100,00	O	O	O	p.142	
44 ⁴⁰	0h182C	Escala unidad PID	PID Unit Scale	0	x100	2: x 1	O	O	O	p.142
				1	x10					
				2	x1					
				3	x0,0					
				4	x0,01					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
45 ⁴⁰	0h182D	Ganancia proporcional 2do PID	PID P2-Gain	0,0-1000,0(%)	100,00	X	O	O	p.142

8.9. Grupo de Funciones de Protección (PAR→PRT)

En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	40	O	O	O	p.52	
04	0h1B04	Ajuste del nivel de carga	Load Duty	0	Tarea Normal	1: Tarea Pesada	X	O	O	p.211
				1	Tarea Pesada					
05	0h1B05	Protección de fase abierta de entrada/ salida	Phase Loss Chk	bi	00-11	00	X	O	O	p.217
				01	Fase Abierta de Entrada					
				10	Fase Abierta de Salida					
06	0h1B06	Rango de tensiones de entrada durante la fase abierta	IPO V Band	1-100(V)	15	X	O	O	p.217	
07	0h1B07	Tiempo de deceleración al disparo por fallas	Trip Dec Time	0,0-600,0(seg)	3,0	O	O	O	-	
08	0h1B08	Selección de arranque en caso de reseteo por fallas	RST Restart	0	No	0: No	O	O	O	p.171
				1	Sí					
09	0h1B09	Número de re arranques automáticos	Retry Number	0-10	0	O	O	O	p.171	

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
10 ⁴¹	0h1B0A	Tiempo de retardo de re arranque automático	Retry Delay	0,0-60,0 (seg)		1,0	O	O	O	p.171
12	0h1B0C	Movimiento en caso de pérdida de comando de velocidad	Lost Cmd Mode	0	Ninguno	0: Ninguno	O/A	O	O	p.219
				1	Marcha Libre					
				2	Deceleración					
				3	Entrada Fija					
				4	Salida Fija					
5	Pérdida Preselección									
13 ⁴²	0h1B0D	Tiempo para evaluar la pérdida de comando de velocidad	Lost Cmd Time	0,1-120(seg)		1,0	O	O	O	p.219
14 ⁴²	0h1B0E	Frecuencia de operación en caso de pérdida de comando de velocidad	Lost Preset F	Frecuencia de Arranque- Frecuencia Máxima (Hz)		0,00	O	O	O	p.219
15 ⁴²	0h1B0F	Nivel de evaluación de pérdida de entrada analógica	AI Lost Level	0	Mitad de x1	0: Mitad de x1	O	O	O	p.219
				1	Hasta x1					
17	0h1B11	Selección de alarma por sobrecarga	OL Warn Select	0	No	0: No	O	O	O	p.211
				1	Sí					
18	0h1B12	Nivel de alarma por sobrecarga	OL Warn Level	30-180(%)		150	O	O	O	p.211
19	0h1B13	Tiempo de alarma por sobrecarga	OL Warn Level	0,0-30,0(seg)		10,0	O	O	O	p.211
20	0h1B14	Movimiento en caso de falla por sobrecarga	OL Trip Select	0	Ninguno	1: Marcha Libre	O	O	O	p.211
				1	Marcha Libre					
				2	Deceleración					
21	0h1B15	Nivel de falla por sobrecarga	OL Trip Level	30-200(%)		180	O	O	O	p.211
22	0h1B16	Tiempo de falla por sobrecarga	OL Trip Time	0,0-60,0(seg)		60,0	O	O	O	p.211
25	0h1B19	Selección de alarma por baja carga	UL Warn Sel	0	No	0: No	O	O	O	p.224
				1	Sí					

⁴¹ Se muestra cuando PRT-09 se ajusta a un valor mayor a 0.

⁴² Se muestra cuando PRT-12 no se ajusta a 0 (Ninguno).

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
26	0h1B1A	Tiempo de alarma por baja carga	UL Warn Time	0,0-600,0(seg)		10,0	O	O	O	p.224
27	0h1B1B	Selección de falla por baja carga	UL Trip Sel	0	Ninguno	0: Ninguno	O	O	O	p.224
				1	Marcha Libre					
				2	Decel					
28	0h1B1C	Tiempo de falla por baja carga	UL Trip Time	0,0-600,0 (seg)		30,0	O	O	O	p.224
29	0h1B1D	Límite inferior de baja carga	UL LF Level	10-30(%)		30	O	O	O	p.224
30	0h1B1E	Límite superior de baja carga	UL BF Level	30-100(%)		30	O	O	O	p.224
31	0h1B1F	Operación en caso de detección de ausencia de motor conectado	No Motor Trip	0	Ninguno	0: Ninguno	O	O	O	p.230
				1	Marcha Libre					
32	0h1B20	Nivel de corriente de detección de motor no conectado	No Motor Level	1-100(%)		5	O	O	O	p.230
33	0h1B21	Retardo de detección de motor no conectado	No Motor Time	0,1-10,0(seg)		3,0	O	O	O	p.230
40	0h1B28	Selección de falla termoelectrónico	ETH Trip Sel	0	Ninguno	0: Ninguno	O	O	O	p.209
				1	Marcha Libre					
				2	Deceleración					
41	0h1B29	Tipo de ventilador de enfriamiento del motor	Motor Cooling	0	Autoenfriamiento	0: Autoenfriamiento	O	O	O	p.209
				1	Enfriamiento Forzado					
42	0h1B2A	Régimen termoelectrónico durante 1 minuto	ETH 1min	120-200(%)		150	O	O	O	p.209
43	0h1B2B	Régimen termoelectrónico continuo	ETH Cont	50-150(%)		120	O	O	O	p.209
45	0h1B2D	Modo disparo BX	BX Mode	0	Marcha Libre	0	X	O	O	-
				1	Decel					
50	0h1B32	Movimiento de prevención de entrada en pérdida y frenado de flujo	Stall Prevent	bit	0000-1111	0000	X	O	O	p.213
				00	Aceleración					
				01						

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				00 10	A Velocidad Constante					
				01 00	A Deceleración					
				10 00	Frenado de Flujo					
51	0h1B33	Frecuencia de entrada en pérdida 1	Stall Freq 1	Frecuencia de arranque - Frecuencia de entrada en pérdida 2 (Hz)		60,00	O	O	O	p.213
52	0h1B34	Nivel de entrada en Pérdida 1	Stall Level 1	30-250(%)		180	X	O	O	p.213
53	0h1B35	Frecuencia de entrada en pérdida 2	Stall Freq 2	Frecuencia de entrada en pérdida 1- Frecuencia de entrada en pérdida 3 (Hz)		60,00	O	O	O	p.213
54	0h1B36	Nivel de entrada en pérdida 2	Stall Level 2	30-250(%)		180	X	O	O	p.213
55	0h1B37	Frecuencia de entrada en pérdida 3	Stall Freq 3	Frecuencia de entrada en pérdida 2- Frecuencia de entrada en pérdida 4 (Hz)		60,00	O	O	O	p.213
56	0h1B38	Nivel de entrada en pérdida 3	Stall Level 3	30-250(%)		180	X	O	O	p.213
57	0h1B39	Frecuencia de entrada en pérdida 4	Stall Freq 4	Frecuencia de entrada en pérdida 3- Frecuencia máxima (Hz)		60,00	O	O	O	p.213
58	0h1B3A	Nivel de entrada en pérdida 4	Stall Level 4	30-250(%)		180	X	O	O	p.213
59	0h1B3B	Ganancia de frenado de flujo	Flux Brake Kp	0-150[%]		0	O	O	O	-
60	0h1B3C	Nivel de diagnóstico CAP	CAP. Diag Perc	10-100[%]		0	O	O	O	-
61 ⁴³	0h1B3D	Modo de diagnóstico CAP	CAP. Diag	0	Ninguno	0	X	O	O	-
				1	Diag Ref					
				2	Diag Pre					
				3	Diag Inic					
62 ⁴³	0h1B3E	Nivel de cambio CAP	CAP Exchange Level	50,0-95,0[%]		0	X	O	O	-

⁴³ Los códigos PRT-61-63 se muestran cuando PRT-60 (CAP.DiagPrec) se ajusta a más de 0.

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
63 ⁴³	0h1B3F	Nivel de diagnóstico CAP	CAP Diag Level	0,0-100,0[%]	0,0	-	O	O	-	
66	0h1B42	Nivel de advertencia de resistencia al frenado dinámico	DB Warn %ED	0-30(%)	0	O	O	O	p.222	
73	0h1B22	Disparo por desviación de velocidad	Speed Dev Trip	0	No	0: No	O	O	O	
				1	Sí					
74 ⁴⁴	0h1B23	Banda de desviación de velocidad	Speed Dev Band	1-20	5	O	O	O		
75 ⁴⁴	0h1B24	Tiempo de desviación de velocidad	Speed Dev Time	0-120	60	O	O	O		
79	0h1B4F	Selección de falla de ventilador de enfriamiento	FAN Trip Mode	0	Disparo	1: Advertencia	O	O	O	p.225
				1	Advertencia					
80	0h1B50	Selección de movimiento en caso de disparo de opción	Opt Trip Mode	0	Ninguno	1: Marcha Libre	O	O	O	p.229
				1	Marcha Libre					
				2	Decel					
81	0h1B51	Tiempo de retardo de evaluación de falla por baja tensión	LVT Delay	0,0-60,0(seg)	0,0	X	O	O	p.226	
82	0h1B52	LV2 Habilitado	LV2 Enable	0	No	0	X/A	O	O	-
				1	Sí					
86	0h1B56	Porcentaje acumulado de uso del ventilador	Fan Time Perc	0,0-100,0[%]	0,0	-/A	O	O	-	
87	0h1B57	Nivel de alarma de cambio de ventilador	Fan Exchange level	0,0-100,0[%]	90,0	O/A	O	O	-	
88	0h1B58	Tiempo de reinicio del ventilador	Fan Time Rst	0	No	0	X	O	O	-
				1	Sí					
89	0h1B59	Estado de Ventilador, CAP	CAP, FAN State	Bit	00-10	00	-	O	O	-
				00	-					
				01	Alarma CAP					
				10	Alarma Vent					
90	0h1B5A	Información de Alarmas	-	-	-	-	O	O	-	
91	0h1B5B	Historia de fallas 1	-	-	-	-	O	O	-	
92	0h1B5C	Historia de fallas 2	-	-	-	-	O	O	-	

⁴⁴ Se muestra cuando PRT-73 se ajusta a 1 (Sí).

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
93	0h1B5D	Historia de fallas 3	-	-	-		O	O	-	
94	0h1B5E	Historia de fallas 4	-	-	-		O	O	-	
95	0h1B5F	Historia de fallas 5	-	-	-		O	O	-	
96	0h1B60	Eliminación historia de fallas	-	0	No	0: No		O	O	-
				1	Sí					

8.10. Grupo de Funciones de Segundo Motor (PAR→M2)

El grupo de funciones del Segundo Motor se muestra si cualquiera de los códigos IN-65-71 se ajustan a 26 (2do MOTOR) En la siguiente tabla, los datos sombreados con gris se muestran sólo cuando se seleccione el código relacionado.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV.09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	14	O	O	O	p.52	
04	0h1C04	Tiempo aceleración	M2-Acc Time	0,0-600,0(seg)	20,0	O	O	O	p.175	
05	0h1C05	Tiempo deceleración	M2-Dec Time	0,0-600,0(seg)	30,0	O	O	O	p.175	
06	0h1C06	Capacidad del motor	M2-Capacity	0	0,2kW	-	X	O	O	p.175
				1	0,4kW					
				2	0,75kW					
				3	1,1kW					
				4	1,5kW					
				5	2,2kW					
				6	3,0kW					
				7	3,7kW					
				8	4,0kW					
				9	5,5kW					
				10	7,5kW					
				11	11,0kW					
				12	15,0kW					
				13	18,5kW					
				14	22,0kW					
15	30,0kW									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
07	0h1C07	Frecuencia Base	M2- Base Freq	30,00-400,00(Hz)	60,00	X	O	O	p.175	
08	0h1C08	Modo control	M2-Ctrl Mode	0	V/F	0:V/F	X	O	O	p.175
				2	Comp desliz					
				4	Sensorless IM					
10	0h1C0A	Número de polos	M2- Pole Num	2-48	Depende del ajuste del motor	X	O	O	p.175	
11	0h1C0B	Velocidad de desl nominal	M2-Rated Slip	0-3000(Rpm)		X	O	O	p.175	
12	0h1C0C	Corriente nominal del motor	M2- Rated Curr	1,0-1000,0(A)		X	O	O	p.175	
13	0h1C0D	Corriente sin carga motor	M2- Noload Curr	0,5-1000,0(A)		X	O	O	p.175	
14	0h1C0E	Tensión nominal del motor	M2- Rated Volt	170-480(V)		X	O	O	p.175	
15	0h1C0F	Eficiencia del motor	M2- Efficiency	70-100(%)		X	O	O	p.175	
16	0h1C10	Relación inercial de carga	M2- Inertia Rt	0-8		X	O	O	p.175	
17	-	Resistencia del estator	M2-Rs	Depende del ajuste del motor		X	O	O	p.175	
18	-	Inductancia de fuga	M2-Lsigma			X	O	O	p.175	
19	-	Inductancia del estator	M2-Ls			X	O	O	p.175	
20 ⁴⁵	-	Constante de tiempo del rotor	M2-Tr	25-5000(mseg)	X	O	O	p.175		
25	0h1C19	Patrón V/F	M2-V/F Patt	0	Lineal	0: Lineal	X	O	O	p.175
				1	Cuadrático					
				2	VF usuario					
26	0h1C1A	Refuerzo de par avance	M2- Fwd Boost	0,0-15,0(%)	2,0	X	O	O	p.175	
27	0h1C1B	Refuerzo de par retroceso	M2-Rev Boost	0,0-15,0(%)		X	O	O	p.175	
28	0h1C1C	Cal minuto uno termo-eléctrico	M2-Stall Lev	30-150(%)	150	X	O	O	p.175	

⁴⁵ Se muestra cuando M2-08 se ajusta a 4 (Sensorless IM).

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
29	0h1C1D	Calificación continua prevención termo electrónica	M2-ETH 1min	100-200(%)	150	X	O	O	p.175	
30	0h1C1E	Calificación continua prevención termo electrónica	M2-ETH Cont	50-150(%)	100	X	O	O	p.175	
40	0h1C28	Ganancia velocidad cont giro	Load Spd Gain	0-6000,0(%)	100,0	O	O	O	-	
41	0h1C29	Escala velocidad cont giro	Load Spd Scale	0	x 1	0: x1	O	O	O	-
				1	x 0,1					
				2	x 0,01					
				3	x 0,001					
				4	x 0,0001					
42	0h1C2A	Unidad velocidad cont giro	Load Spd Unit	0	Rpm	0:rpm	O	O	O	-
				1	mpm					

8.11. Grupo de Secuencia del Usuario (USS)

Este grupo aparece cuando APP-02 se ajusta a 1 (Sí) o COM-95 se ajusta a 2 (P2P Maestro). El parámetro no puede modificarse mientras se ejecuta la secuencia del usuario.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento, **7/L/A:** Teclado/Teclado LCD/Común.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	31	O/A	O	O	p.52	
01	0h1D01	Comando operación secuencia del usuario	User Seq Con	0	Parada	0: Parada	X/A	O	O	p.115
				1	Marcha					
				2	Marcha En Digital					
02	0h1D02	Tiempo operación de secuencia del usuario	US Loop Time	0	0,01 seg	1: 0,02seg	X/A	O	O	p.115
				1	0,02 seg					
				2	0,05 seg					
				3	0,1 seg					
				4	0,5 seg					
				5	1 seg					
11	0h1D0B	Dirección salida 1	Link UserOut1	0-0xFFFF	0	X/A	O	O	p.115	
12	0h1D0C	Dirección salida 2	Link UserOut2	0-0xFFFF	0	X/A	O	O	p.115	

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
13	0h1D0D	Dirección salida 3	Link UserOut3	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
14	0h1D0E	Dirección salida 4	Link UserOut4	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
15	0h1D0F	Dirección salida 5	Link UserOut5	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
16	0h1D10	Dirección salida 6	Link UserOut 6	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
17	0h1D11	Dirección salida 7	Link UserOut7	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
18	0h1D12	Dirección salida 8	Link UserOut8	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
19	0h1D13	Dirección salida 9	Link UserOut9	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
20	0h1D14	Dirección salida 10	Link UserOut10	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
21	0h1D15	Dirección salida 11	Link UserOut11	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
22	0h1D16	Dirección salida 12	Link UserOut12	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
23	0h1D17	Dirección salida 13	Link UserOut13	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
24	0h1D18	Dirección salida 14	Link UserOut14	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
25	0h1D19	Dirección salida 15	Link UserOut15	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
26	0h1D1A	Dirección salida 16	Link UserOut16	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
27	0h1D1B	Dirección salida 17	Link UserOut17	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
28	0h1D1C	Dirección salida 18	Link UserOut18	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115
31	0h1D1F	Ajuste const entrada 1	Void Para1	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
32	0h1D20	Ajuste const entrada 2	Void Para2	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
33	0h1D21	Ajuste const entrada 3	Void Para3	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
34	0h1D22	Ajuste const entrada 4	Void Para4	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
35	0h1D23	Ajuste const entrada 5	Void Para5	-9999-9999	0	X	O	O	p.115

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
36	0h1D24	Ajuste const entrada 6	Void Para6	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
37	0h1D25	Ajuste const entrada 7	Void Para7	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
28	0h1D26	Ajuste const entrada 8	Void Para8	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
29	0h1D27	Ajuste const entrada 9	Void Para9	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
40	0h1D28	Ajuste const entrada 10	Void Para10	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
41	0h1D29	Ajuste const entrada 11	Void Para11	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
42	0h1D2A	Ajuste const entrada 12	Void Para12	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
43	0h1D2B	Ajuste const entrada 13	Void Para13	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
44	0h1D2C	Ajuste const entrada 14	Void Para14	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
45	0h1D2D	Ajuste const entrada 15	Void Para15	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
46	0h1D2E	Ajuste const entrada 16	Void Para16	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
47	0h1D2F	Ajuste const entrada 17	Void Para17	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
48	0h1D30	Ajuste const entrada 18	Void Para18	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
49	0h1D31	Ajuste const entrada 19	Void Para19	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
50	0h1D32	Ajuste const entrada 20	Void Para20	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
51	0h1D33	Ajuste const entrada 21	Void Para21	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
52	0h1D34	Ajuste const entrada 22	Void Para22	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
53	0h1D35	Ajuste const entrada 23	Void Para23	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
54	0h1D36	Ajuste const entrada 24	Void Para24	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
55	0h1D37	Ajuste const entrada 25	Void Para25	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
56	0h1D38	Ajuste const entrada 26	Void Para26	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
57	0h1D39	Ajuste const entrada 27	Void Para27	-9999-9999	0	X	O	O	p.115

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
58	0h1D3A	Ajuste const entrada 28	Void Para28	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
59	0h1D3B	Ajuste const entrada 29	Void Para29	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
60	0h1D3C	Ajuste const entrada 30	Void Para30	-9999-9999	0	X	O	O	p.115
80	0h1D50S	Entrada analógica 1	P2P In V1	0-12.000			O	O	p.115
81	0h1D51	Entrada analógica 2	P2P In I2	-12.000-12.000			O	O	p.115
82	0h1D52	Entrada digital	P2P In DI	0-0x7F			O	O	p.115
85	0h1D55	Salida analógica	P2P OutAO1	0-10.000	0	X	O	O	p.115
89	0h1D58	Salida digital	P2P OutDO	0-0x03	0	X	O	O	p.115

8.12. Grupo de Funciones de Secuencia del Usuario (USF)

Este grupo aparece cuando APP-02 se ajusta a 1 (Sí) o COM-95 se ajusta a 2 (P2P Maestro). El parámetro no puede modificarse mientras se ejecuta la secuencia del usuario.

SL: Control vectorial Sensorless (DRV-09)

***O/X:** se permite la escritura durante el funcionamiento.

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
00	-	Salto a código	Jump Code	1-99	41	O	O	O	p.52	
01	0h1E01	Función usuario 1	User Func1	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
12	COMPARE-EQUAL									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
02	0h1E02	Entrada función usuario 1-A	User Input1-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	<u>p.115</u>
03	0h1E03	Entrada función usuario 1-B	User Input1-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	<u>p.115</u>
04	0h1E04	Entrada función usuario 1-C	User Input1-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	<u>p.115</u>
05	0h1E05	Salida función usuario 1	User Output1	-32767-32767		0		O	O	<u>p.115</u>
06	0h1E06	Función usuario 2	User Func2	0	NOP	0: NOP	X	O	<u>p.115</u>	<u>p.115</u>
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
07	0h1E07	Entrada función usuario 2-A	User Input2-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
08	0h1E08	Entrada función usuario 2-B	User Input2-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
09	0h1E09	Entrada función usuario 2-C	User Input2-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
10	0h1E0A	Salida función usuario 2	User Output2	-32767-32767		0		O	O	p.115
11	0h1E0B	Función usuario 3	User Func3	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
27	UPCOUNT									
28	DOWNCOUNT									
12	0h1E0C	Entrada función usuario 3-A	User Input3-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
13	0h1E0D	Entrada función usuario 3-B	User Input3-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
14	0h1E0E	Entrada función usuario 3-C	User Input3-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
15	0h1E0F	Salida función usuario 3	User Output3	-32767-32767		0		O	O	p.115
16	0h1E10	Función usuario 4	User Func4	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
25	PI_CONTROL									
26	PI_PROCESS									
27	UPCOUNT									
28	DOWNCOUNT									
17	0h1E11	Entrada función usuario 4-A	User Input4-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
18	0h1E12	Entrada función usuario 4-B	User Input4-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
19	0h1E13	Entrada función usuario 4-C	User Input4-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
20	0h1E14	Salida función usuario 4	User Output4	-32767-32767		0		O	O	p.115
21	0h1E15	Función usuario 5	User Func5	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.									
				6	ABS														
				7	NEGATE														
				8	MPYDIV														
				9	REMAINDER														
				10	COMPARE-GT														
				11	COMPARE-GEQ														
				12	COMPARE-EQUAL														
				13	COMPARE-NEQUAL														
				14	TIMER														
				15	LIMIT														
				16	AND														
				17	OR														
				18	XOR														
				19	AND/OR														
				20	SWITCH														
				21	BITTEST														
				22	BITSET														
				23	BITCLEAR														
				24	LOWPASS FILTER														
				25	PI_CONTROL														
				26	PI_PROCESS														
				27	UPCOUNT														
				28	DOWNCOUNT														
				22	0h1E16						Entrada función usuario 5-A	User Input5-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
				23	0h1E17						Entrada función usuario 5-B	User Input5-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
				24	0h1E18						Entrada función usuario 5-C	User Input5-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
				25	0h1E19						Salida función usuario 5	User Output5	-32767-32767		0		O	O	p.115
				26	0h1E1A						Función usuario 6	User Func6	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
1	ADD																		
2	SUB																		
3	ADDSUB																		
4	MIN																		

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
27	0h1E1B	Entrada función usuario 6-A	User Input6-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
28	0h1E1C	Entrada función usuario 6-B	User Input6-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
29	0h1E1D	Entrada función usuario 6-C	User Input6-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
30	0h1E1E	Salida función usuario 6	User Output6	-32767-32767		0		O	O	p.115
31	0h1E1F	Función usuario 7	User Func7	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
32	0h1E20	Entrada función usuario 7-A	User Input7-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
33	0h1E21	Entrada función usuario 7-B	User Input7-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
34	0h1E22	Entrada función usuario 7-C	User Input7-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
35	0h1E23	Salida función usuario 7	User Output7	-32767-32767		0		O	O	p.115

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
36	0h1E24	Función usuario 8	User Func8	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
37	0h1E25	Entrada función usuario 8-A	User Input8-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
38	0h1E26	Entrada función usuario 8-B	User Input8-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
39	0h1E27	Entrada función usuario 8-C	User Input8-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
40	0h1E28	Salida función usuario 8	User Output8	-32767-32767	0		O	O	p.115	
41	0h1E29	Función usuario 9	User Func9	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
28	DOWNCOUNT									
42	0h1E2A	Entrada función usuario 9-A	User Input9-A	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
43	0h1E2B	Entrada función usuario 9-B	User Input9-B	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
44	0h1E2C	Entrada función usuario 9-C	User Input9-C	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
45	0h1E2D	Salida función usuario 9	User Output9	-32767-32767	0		O	O	p.115	
46	0h1E2E	Función usuario 10	User Func10	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
47	0h1E2F	Entrada función usuario10A	User Input10-A	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
48	0h1E30	Entrada función usuario 10B	User Input10-B	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
49	0h1E31	Entrada función usuario 10C	User Input10-C	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
50	0h1E32	Salida función usuario 11	User Output10	-32767-32767	0		O	O	p.115	
51	0h1E33	Función usuario 11	User Func11	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.	
52	0h1E34	Entrada función usuario11A	User Input11-A	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
53	0h1E35	Entrada función usuario11B	User Input11-B	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
54	0h1E36	Entrada función usuario11C	User Input11-C	0-0xFFFF	0	X	O	O	p.115	
55	0h1E37	Salida función usuario 11	User Output11	-32767-32767	0		O	O	p.115	
56	0h1E38	Función usuario 12	User Func12	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
57	0h1E39	Entrada función usuario12A	User Input12-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
58	0h1E3A	Entrada función usuario12B	User Input12-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
59	0h1E3B	Entrada función usuario12C	User Input12-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
60	0h1E3C	Salida función usuario 12	User Output12	-32767-32767		0		O	O	p.115
61	0h1E3D	Función usuario 13	User Func13	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
24	LOWPASS FILTER									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
62	0h1E3E	Entrada función usuario13A	User Input13-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
63	0h1E3F	Entrada función usuario13B	User Input13-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
64	0h1E40	Entrada función usuario13C	User Input13-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
65	0h1E41	Salida función usuario 13	User Output13	-32767-32767		0		O	O	p.115
66	0h1E42	Función usuario 14	User Func14	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
17	OR									
18	XOR									
19	AND/OR									
20	SWITCH									
21	BITTEST									
22	BITSET									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
67	0h1E43	Entrada función usuario14A	User Input14-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
68	0h1E44	Entrada función usuario14B	User Input14-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
69	0h1E45	Entrada función usuario14C	User Input14-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
70	0h1E46	Salida función usuario 14	User Output14	-32767-32767		0		O	O	p.115
71	0h1E47	Función usuario 15	User Func15	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
14	TIMER									
15	LIMIT									
16	AND									
17	OR									
18	XOR									
19	AND/OR									
20	SWITCH									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
72	0h1E48	Entrada función usuario15A	User Input15-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
73	0h1E49	Entrada función usuario15B	User Input15-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
74	0h1E4A	Entrada función usuario15C	User Input15-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
75	0h1E4B	Salida función usuario 15	User Output15	-32767-32767		0		O	O	p.115
76	0h1E4C	Función usuario 16	User Func16	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
18	XOR									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
77	0h1E4D	Entrada función usuario16A	User Input16-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
78	0h1E4E	Entrada función usuario16B	User Input16-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
79	0h1E4F	Entrada función usuario16C	User Input16-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
80	0h1E50	Salida función usuario 16	User Output16	-32767-32767		0		O	O	p.115
81	0h1E51	Función usuario 17	User Func17	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
				14	TIMER					
				15	LIMIT					
				16	AND					

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
82	0h1E52	Entrada función usuario17A	User Input17-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
83	0h1E53	Entrada función usuario17B	User Input17-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
84	0h1E54	Entrada función usuario17C	User Input17-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
85	0h1E55	Salida función usuario 17	User Output17	-32767-32767		0		O	O	p.115
86	0h1E56	Función usuario 18	User Func18	0	NOP	0: NOP	X	O	O	p.115
				1	ADD					
				2	SUB					
				3	ADDSUB					
				4	MIN					
				5	MAX					
				6	ABS					
				7	NEGATE					
				8	MPYDIV					
				9	REMAINDER					
				10	COMPARE-GT					
				11	COMPARE-GEQ					
				12	COMPARE-EQUAL					
				13	COMPARE-NEQUAL					
14	TIMER									

Tabla de Funciones

Código	Dirección Comun.	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Prop*	V/F	SL	Ref.
				15	LIMIT					
				16	AND					
				17	OR					
				18	XOR					
				19	AND/OR					
				20	SWITCH					
				21	BITTEST					
				22	BITSET					
				23	BITCLEAR					
				24	LOWPASS FILTER					
				25	PI_CONTROL					
				26	PI_PROCESS					
				27	UPCOUNT					
				28	DOWNCOUNT					
87	0h1E57	Entrada función usuario18A	User Input18-A	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
88	0h1E58	Entrada función usuario18B	User Input18-B	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
89	0h1E59	Entrada función usuario18C	User Input18-C	0-0xFFFF		0	X	O	O	p.115
90	0h1E5a	Salida función usuario 18	User Output18	-32767-32767		0		O	O	p.115

Tabla de Funciones

8.13. Grupos para Teclado LCD Solamente

8.13.1. Modo Disparo (TRP Último-x)

Código	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Ref.
00	Visualización de tipo de falla	Trip Name(x)	-		-
01	Frecuencia de operación en caso de falla	Output Freq	-		-
02	Corriente de salida en caso de falla	Output Current	-		-
03	Estado de aceleración/ deceleración en caso de falla	Inverter State	-		-
04	Tensión de CC	DCLink Voltage	-		-
05	Temperatura NTC	Temperature	-		-
06	Estado de bornes de entrada	DI Status	-	0000 0000	-
07	Estado de bornes de salida	DO Status	-	000	-
08	Tiempo de falla desde el encendido	Trip On Time	-	0/00/00 00:00	-
09	Tiempo de falla desde el arranque al funcionamiento	Trip Run Time	-	0/00/00 00:00	-
10	Supresión de historia de fallas	Trip Delete?	0	No	
			1	Sí	

8.13.2. Modo Configuración (CNF)

Código	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste	Valor Inicial	Ref.
00	Salto a código	Jump Code	1-99	42	p.52
01	Selección de idioma de teclado	Language Sel	0: Inglés 1: Ruso 2:Español 3:Italiano 4:Turco	0: Inglés	p.204
02	Ajuste de brillo del display	LCD Contrast	-	-	p.187
03	ID teclado multifunción	Multi KPD ID	3-99	3	p.114
10	Versión de software del equipo	Inv S/W Ver	-	-	p.187
11	Versión de software del teclado	Keypad S/W Ver	-	-	p.187
12	Versión de software del título del teclado	KPD Title Ver	-	-	p.187

Tabla de Funciones

Código	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Ref.
20	Elemento de visualización de estado	Anytime Para	0	Frecuencia	0: Frecuencia	p.204
21	Elemento de visualización de modo monitoreo 1	Monitor Line-1	1	Velocidad	0: Frecuencia	p.204
22	Elemento de visualización de modo monitoreo 2	Monitor Line-2	2	Corriente de Salida	2: Corriente de Salida	p.204
23	Elemento de visualización de modo monitoreo 3	Monitor Line-3	3	Tensión de Salida		p.204
			4	Potencia de salida		
			5	Contador de Whoras		
			6	Tensión de bus de CC		
			7	Estado de entrada digital		
			8	Estado de salida digital		
			9	Monitoreo V1 [V]		
			10	Monitoreo V1 [%]		
			13	Monitoreo V2 [V]		
			14	Monitoreo V2[%]		
			15	Monitoreo I2[mA]		
			16	Monitoreo I2 [%]		
			17	Salida PID		
			18	Valor de referencia PID		
			19	Valor de realimentación PID		
20	Par					
21	Límite de par					
23	Límite de velocidad					
24	Velocidad de carga					
24	Inicialización de modo monitoreo	Mon Mode Init	0	No	0: No	p.204
			1	Sí		
30	Visualización de tipo de ranura de opción 1	Option-1 Type	0	Ninguno	0: Ninguno	p.187
31	Visualización de tipo de ranura de opción 2	Option-2 Type	6	Ethernet	0: Ninguno	p.187
32	Visualización de tipo de ranura de opción 3	Option-3 Type	9	CANopen	0: Ninguno	p.187
40	Inicialización de parámetros	Parameter Init	0	No		p.181
			1	Todos los grupos		
			2	Grupo DRV		
			3	Grupo BAS		
			4	Grupo ADV		
			5	Grupo CON		
			6	Grupo IN		

Tabla de Funciones

Código	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Ref.
			7	Grupo OUT		
			8	Grupo COM		
			9	Grupo APP		
			11	Grupo APO ⁴⁶		
			12	Grupo PRT		
			13	Grupo M2		
41	Visualización de parámetro modificado	Changed Para	0	Ver todos	0: Ver todos	p.184
			1	Ver modificado		
42	Elemento de tecla multifunción	Multi Key Sel	0	Ninguno	0: Ninguno	p.184
			1	Tecla JOG		
			2	Local/Remoto		
			3	Sel Tecla Gru Usuario		
			4	Teclado Multi		
43	Elemento de función macro	Macro Select	0	Ninguno	0: Ninguno	-
44	Supresión de historia de fallas	Erase All Trip	0	No	0: No	p.187
			1	Sí		
45	Supresión de código de registro de usuario	UserGrp AllDel	0	No	0: No	p.184
			1	Sí		
46	Lectura de parámetro	Parameter Read	0	No	0: No	p.180
			1	Sí		
47	Escritura de parámetro	Parameter Write	0	No	0: No	p.180
			1	Sí		
48	Guardar parámetro de comunicación	Parameter Save	0	No	0: No	p.180
			1	Sí		
50	Ocultar modo parámetro	View Lock Set	0-9999		Desbloqueado	p.182
51	Contraseña para ocultar modo parámetro	View Lock Pw	0-9999		Contraseña	p.182
52	Bloqueo de edición de parámetros	Key Lock Set	0-9999		Desbloqueado	p.183
53	Bloqueo de edición de parámetros	Key Lock Pw	0-9999		Contraseña	p.183
60	Actualizar versión de título de teclado	Add Title Del	0	No	0: No	p.187
			1	Sí		
61	Definición de parámetros de arranque fácil	Easy Start On	0	No	1: Sí	p.184
			1	Sí		

⁴⁶ Soportado sólo por E/S Extensión (Opcional).

Tabla de Funciones

Código	Nombre	Display Teclado	Rango de ajuste		Valor Inicial	Ref.
62	Inicialización de magnitud de energía consumida	WHCount Reset	0	No	0: No	p.187
			1	Sí		
70	Tiempo acumulado de operación del variador	On-time	aa/mm/dd hh:mm		-	p.207
71	Tiempo acumulado de funcionamiento del variador	Run-time	aa/mm/dd hh:mm		-	p.207
72	Inicialización del tiempo acumulado de funcionamiento del variador	Time Reset	0	No	0: No	p.207
			1	Sí		
74	Tiempo acumulado de funcionamiento del ventilador de enfriamiento	Fan Time	aa/mm/dd hh:mm		-	p.207
75	Inicialización del tiempo acumulado de funcionamiento del ventilador	Fan Time Rst	0	No	0: No	p.207
			1	Sí		

Tabla de Funciones

9. Solución de Problemas

En este capítulo se explica cómo solucionar un problema cuando se producen funciones de protección del disparo por fallas, señales de advertencia o fallas del variador. Si el variador no funciona normalmente después de seguir los pasos de solución de problemas sugeridos, contáctese con el centro de servicio al cliente de LSIS.

9.1. Disparos y Advertencias

Cuando el variador detecta una falla, se detiene la operación (disparos) o envía una señal de advertencia. Cuando se produce un disparo o una advertencia, la información detallada se muestra en la pantalla LCD. Los usuarios pueden leer el mensaje de advertencia en PRT-90. Cuando hay más de 2 disparos más o menos al mismo tiempo, el teclado LCD muestra la información para el disparo por fallas que se produjo en primero.

Las condiciones de fallas se pueden clasificar de la siguiente manera:

- Nivel: Cuando se corrige el error, el disparo o la señal de advertencia desaparece y la falla no se guarda en la historia de fallas.
- Enclavamiento: Cuando la falla se corrige y se proporciona una señal de reseteo, el disparo o la señal de advertencia desaparece.
- Fatal: Cuando se corrige la falla, el disparo por fallas o la señal de alarma desaparece sólo cuando se desconecta la alimentación al variador y luego se la vuelve a aplicar con la lámpara de carga interna apagada. Si el variador todavía presenta una condición de falla luego de volver a encenderlo, contáctese con el proveedor o el centro de servicio al cliente de LSIS.

9.1.1. Disparos por Fallas

Funciones de Protección para Corriente de Salida y Tensión de Entrada

Display LCD	Tipo	Descripción
Over Load	Enclavamiento	Se muestra cuando se activa el disparo por sobrecarga del motor y el nivel de carga real es mayor que el valor establecido. Funciona cuando PRT-20 se establece en un valor distinto de 0.
Under Load	Enclavamiento	Se muestra cuando se activa el disparo por sobrecarga del motor y el nivel de carga real es menor que el valor establecido. Funciona cuando PRT-27 se establece en un valor distinto de 0.
Over Current1	Enclavamiento	Se muestra cuando la corriente de salida del variador es superior a 200% de la corriente nominal.
Over Voltage	Enclavamiento	Se muestra cuando la tensión de CC del circuito interno supera el valor especificado.
Low Voltage	Nivel	Se muestra cuando la tensión de CC del circuito interno es menor que el valor especificado.

Solución de Problemas

Display LCD	Tipo	Descripción
Low Voltage2	Enclavamiento	Se muestra cuando la tensión de CC del circuito interno es menor que el valor especificado durante la operación del variador.
Ground Trip*	Enclavamiento	Se muestra cuando un disparo por falla de tierra se produce en el lado de salida del variador y hace que la corriente exceda el valor especificado. El valor especificado varía en función de la capacidad del variador.
E- Thermal	Enclavamiento	Se muestra en base a las características térmicas de límite de tiempo del variador para evitar el sobrecalentamiento del motor. Funciona cuando PRT-40 se establece en un valor distinto de 0.
Out Phase Open	Enclavamiento	Se muestra cuando una salida del variador trifásica tiene una o más fases en una condición de circuito abierto. Funciona cuando el bit 1 del PRT-05 se establece en 1.
In Phase Open	Enclavamiento	Se muestra cuando una entrada del variador trifásica tiene una o más fases en una condición de circuito abierto. Opera sólo cuando el bit 2 del PRT-05 se establece en 1.
Inverter OLT	Enclavamiento	Se muestra cuando el variador se ha protegido contra sobrecarga y el sobrecalentamiento resultante, en base a las características térmicas de límite de tiempo del variador. Las tasas de sobrecarga permitidas para el variador son 150% durante 1 min y 200% durante 4s. La protección se basa en la capacidad nominal del variador, y puede variar en función de la capacidad del dispositivo.
No Motor Trip	Enclavamiento	Se muestra cuando el motor no está conectado durante el funcionamiento del variador. Funciona cuando PRT-31 se establece en 1.

*Los variadores S100 aptos para 4,0kW o menos no son compatibles con la característica por falla de tierra. Por lo tanto, un disparo por sobrecorriente o disparo por sobretensión se puede producir cuando hay una falla a tierra de baja resistencia.

Funciones de Protección Usando Condiciones Anormales de Circuitos Internos y Señales Externas

Display LCD	Tipo	Descripción
Over Heat	Enclavamiento	Se muestra cuando la temperatura del disipador de calor del variador supera el valor especificado.
Over Current2	Enclavamiento	Se muestra cuando el circuito de CC en el variador detecta un nivel especificado de la corriente del cortocircuito excesiva.
External Trip	Enclavamiento	Se muestra cuando el borne multifunción genera una señal de falla externa. Establecer uno de los bornes de entrada multifunción en IN-65-71 a 4 (disparo externo) para permitir el disparo externo.
BX	Nivel	Se muestra cuando la salida del variador se bloquea por una señal del borne multifunción. Establecer uno de los bornes de entrada multifunción en IN-65-71 a 5 (BX) para habilitar la función bloqueo de entrada.
H/W-Diag	Fatal	Se muestra cuando se detecta un error en la memoria (EEPROM), la salida del variador analógico-digital (Desnivel ADC), o mal funcionamiento del CPU (Watch Dog-1, Watch Dog-2). <ul style="list-style-type: none"> • Error EEP: Un error en la lectura/escritura de los parámetros debido a una falla del teclado o memoria (EEPROM). • Desnivel ADC: Un error en el circuito de detección de corriente (Borne U/V/W, sensor de corriente, etc.).

Display LCD	Tipo	Descripción
NTC Open	Enclavamiento	Se muestra cuando se detecta un error en el sensor de temperatura del interruptor de alimentación (IGBT).
Fan Trip	Enclavamiento	Se muestra cuando se detecta un error en el ventilador de enfriamiento. Para activar el disparo del ventilador, establecer PRT-79 a 0 (para los modelos debajo de la capacidad de 22kW).
Pre-PID Fail	Enclavamiento	Se muestra cuando pre-PID opera con funciones establecidas en APP-34-APP-36. Se produce un disparo por fallas cuando la magnitud de control (realimentación PID) entra continuamente por debajo del valor definido, el cual se considera un estado anormal del sistema.
Ext- Brake	Enclavamiento	Opera cuando la señal de frenado externa es proporcionada por el borne multifunción. Se produce cuando la corriente de arranque de salida del variador se mantiene por debajo del valor establecido en ADV-41. Establecer ya sea OUT-31 u OUT-32 a 35 (Control BR).
Safety A(B) Err	Nivel	Se muestra cuando al menos una de las dos señales de entrada de seguridad está desactivada.

Funciones de Protección para las Opciones de Comunicación

Display LCD	Tipo	Descripción
Lost Command	Nivel	Se muestra cuando se detecta un error con el comando si los comandos de frecuencia u operación son impartidos por la bornera o el comando de comunicación excepto el teclado (por ejemplo, utilizando una bornera y un modo de comunicación). La operación se reanuda si se define PRT-12 en un valor distinto de 0.
IO Board Trip	Enclavamiento	Se visualiza cuando la tarjeta de E/S o la tarjeta de comunicación externa no están conectadas al variador o hay una mala conexión.
ParaWrite Trip	Enclavamiento	Se muestra cuando falla la comunicación durante la escritura de parámetros. Se produce cuando se utiliza un teclado LCD debido a una falla en el cable de control o una mala conexión.
Option Trip-1	Enclavamiento	Se muestra cuando se detecta un error de comunicación entre el variador y la tarjeta de comunicación. Se produce cuando se instala la tarjeta opcional de comunicación.

9.1.2. Mensajes de Advertencia

Display LCD	Descripción
Over Load	Se emite una señal de alarma en caso de sobrecarga del motor. La operación se reanuda después de definir PRT-17 en 1. Si se necesitan señales para el punto de contacto de salida se selecciona 5 (Sobrecarga) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
Under Load	Se define PRT-25 en 1 si se necesita una alarma para situación de carga insuficiente. Como señal de salida se selecciona 7 (Subcarga) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
INV Over Load	Se emite una alarma si se acumula un tiempo igual al 60% del nivel definido en las funciones de protección contra recalentamiento (IOLT) del variador. Como señal de salida se selecciona 6 (IOL) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
Lost Command	Se emite una señal de alarma también cuando PRT-12 está en 0. La alarma se emite en una determinada condición de PRT-13-15. Como señal de salida se selecciona 13 (Perd Señal) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33). Si las configuraciones de comunicación y el estado no son adecuados para P2P, se produce una señal de alarma de Pérdida de Señal.
Fan Warning	Se emite una alarma si se detecta un problema con el ventilador de enfriamiento cuando PRT-79 está definido en 1. Como señal de salida se selecciona 8 (Alarma Ventilador) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
Fan Exchange	Se emite una alarma si el valor definido en PRT-86 es menor que el valor definido en PRT-87. Como señal de salida se selecciona 38 (Cambio Ventilador) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
CAP Exchange	Se emite una alarma si el valor definido en PRT-63 es menor que el valor definido en PRT-62 (el valor definido en PRT-61 debe ser 2 (Diag Pre). Como señal de salida se selecciona 38 (Cambio CAP) en el relé o borne de salida digital (OUT-31 u OUT-33).
DB Warn %ED	Se emite una alarma si el índice de consumo de la resistencia de frenado dinámico supera el nivel establecido. El nivel de detección se define en PRT-66.
Retry Tr Tune	Se emite una alarma si se produce un error de sintonización Tr cuando Dr.9 se establece en 4. La alarma se produce cuando la constante de tiempo del rotor del motor (Tr) es demasiado baja o demasiado alta.

9.2. Solución de Disparos por Fallas

Cuando se produce un disparo por fallas o una advertencia debido a una función de protección, consulte la tabla siguiente para conocer posibles causas y soluciones.

Tipo	Causa	Solución
Sobrecarga	La carga del motor es mayor capacidad de carga nominal del motor.	Asegúrese de que el motor y el variador tienen la capacidad adecuada.
	La carga definida en el nivel de falla por sobrecarga (PRT-21) es muy baja.	Aumente el valor definido para el nivel de falla por sobrecarga.
Subcarga	Hay un problema con la conexión entre el motor y la carga.	Reemplace el motor y el variador por modelos de menor capacidad.
	El nivel de subcarga (PRT-.29, PRT-30) es menor que la carga mínima del sistema.	Reduzca el valor definido para el nivel de subcarga.
Sobrecorriente 1	El tiempo de Acel/Decel es demasiado corto comparado con la inercia de la carga (GD2).	Aumente el tiempo de Acel/Decel.
	La carga del variador es superior a la carga nominal.	Reemplace el variador por un modelo de mayor capacidad.
	La salida del variador está activada durante la marcha en vacío del motor.	Opere el variador después de parado el motor o utilice la búsqueda de velocidad (CON-60).
	El frenado mecánico del motor es demasiado rápido.	Compruebe el freno mecánico.
Sobretensión	El tiempo de deceleración es demasiado corto comparado con la inercia de la carga (GD2).	Aumente el tiempo de aceleración.
	La carga regenerativa está localizada en la salida del variador.	Utilice un dispositivo de resistencia de frenado.
	La tensión de alimentación es muy alta.	Compruebe si la tensión de alimentación es superior al nivel establecido.
Baja Tensión	La tensión de alimentación es muy baja.	Compruebe si la tensión de alimentación es inferior al nivel establecido.
	Hay conectada una carga mayor que la capacidad de la alimentación (una soldadora o un motor directo en la línea).	Aumente la capacidad de la alimentación.
	No conformidad del contactor magnético, etc. del lado de la alimentación.	Reemplace el contactor magnético.
Baja Tensión 2	La tensión de alimentación ha disminuido durante la operación.	Compruebe si la tensión de alimentación es mayor al nivel establecido.
	Se ha producido una pérdida de fase de entrada.	Compruebe el conexionado de entrada.
	El contactor magnético de alimentación es defectuoso.	Reemplace el contactor magnético.
Disparo Tierra	Falla a tierra del cable de salida del variador	Compruebe el conexionado de salida.
	Deterioro de la aislación del motor.	Reemplace el motor.

Solución de Problemas

Tipo	Causa	Solución
Termoelectrónico	El motor recalentó.	Reduzca la carga o la frecuencia de operación.
	La carga del variador es superior a la capacidad nominal.	Reemplace el variador por un modelo de mayor capacidad.
	El nivel termoelectrónico está definido en un valor demasiado bajo.	Defina un nivel termoelectrónico adecuado.
	El variador ha funcionado durante demasiado tiempo a baja velocidad.	Reemplace el motor por un modelo que pueda alimentar por separado al ventilador de enfriamiento.
Fase Abierta Salida	Problema con el contactor magnético del lado de salida.	Compruebe el contactor magnético del lado de salida del variador.
	Falla en el conexionado de salida.	Compruebe el conexionado de salida.
Fase Abierta Entrada	Problema con el contactor magnético del lado de entrada.	Compruebe el contactor magnético del lado de entrada del variador
	Falla en el conexionado de entrada.	Compruebe el conexionado de entrada.
	El capacitor de CC del variador necesita ser reemplazado	Debería reemplazar el capacitor de CC del variador. Contáctese con el revendedor o el centro de atención al cliente de LSIS.
Disp SC Variador	La carga del variador es mayor que la capacidad nominal del variador	Reemplace el motor y el variador con modelos de mayor capacidad.
	El refuerzo de par es demasiado elevado.	Reduzca el valor de refuerzo de par.
Recalentamiento	Hay un problema con el sistema de enfriamiento.	Compruebe si hay algún objeto extraño en la ventilación, el conducto de aire o la salida.
	Se ha utilizado el variador durante más tiempo que el ciclo de reemplazo del ventilador de enfriamiento.	Reemplace el ventilador de enfriamiento del variador.
	La temperatura ambiente es demasiado elevada.	Mantenga la temperatura alrededor del variador por debajo de los 50°C.
Sobrecorriente 2	El conexionado de salida está en corto.	Compruebe el conexionado de salida.
	Hay un problema con el interruptor de alimentación del variador (IGBT).	La operación del variador es imposible. Contáctese con el revendedor o el centro de atención al cliente de LSIS.
Sensor Abierto	La temperatura ambiente está fuera del rango establecido.	Mantenga la temperatura ambiente por encima de -10°C.
	Hay un problema con el sensor de temperatura interno del variador.	Contáctese con el revendedor o el centro de atención al cliente de LSIS.
Alarma Ventilador	Hay un objeto extraño obstruyendo la ventilación del variador.	Retire el objeto extraño de la entrada o salida de aire.
	El ventilador de enfriamiento del variador necesita ser reemplazado.	Reemplace el ventilador de enfriamiento.
Disp Vent IP54	El conector del ventilador no está conectado.	Conecte el conector del ventilador.
	El conector del ventilador debe reemplazarse.	Reemplace el conector del ventilador.

9.3. Solución de Otras Fallas

Cuando se produce una falla diferente a las identificadas como disparo por fallas o advertencia, consulte la tabla siguiente para conocer posibles causas y soluciones.

Tipo	Causa	Solución
No se pueden ajustar los parámetros	El variador está en funcionamiento (modo operación).	Pare el variado para cambiar al modo de programa y ajustar el parámetro.
	El acceso a los parámetros es incorrecto.	Compruebe el nivel de acceso a los parámetros correctos y ajuste el parámetro.
	La contraseña es incorrecta.	Compruebe la contraseña, desactive el bloqueo de parámetros y ajuste el parámetro.
	Se detecta la baja tensión.	Compruebe la entrada de alimentación para resolver la baja de tensión y ajuste el parámetro.
El motor no gira	La fuente de comando de frecuencia está configurada incorrectamente.	Compruebe el ajuste de la fuente del comando de frecuencia.
	La fuente del comando de operación está configurada incorrectamente.	Compruebe el ajuste de la fuente de comando de operación.
	No se suministra alimentación al borne R/S/T.	Compruebe las conexiones de los bornes R/S/T y T/V/ W.
	El indicador de carga está apagado.	Encienda el variador.
	El comando de operación está apagado.	Encienda el comando de operación (RUN).
	El motor está bloqueado.	Desbloquee el motor o baje el nivel de carga.
	La carga es demasiado alta.	Opere el motor de forma independiente.
	Entra una señal de parada de emergencia.	Restablezca la señal de parada de emergencia.
	El conexionado del borne del circuito de control es incorrecto.	Compruebe el conexionado de la borne del circuito de control.
	La opción de entrada para el comando de frecuencia es incorrecta.	Compruebe la opción de entrada para el comando de frecuencia.
	La tensión o corriente de entrada para el comando de frecuencia son incorrectas.	Compruebe la tensión o corriente de entrada para el comando de frecuencia.
	El modo de PNP/NPN está seleccionado de forma incorrecta.	Compruebe el ajuste del modo PNP/NPN.
	El valor del comando de frecuencia es demasiado bajo.	Verifique el comando de frecuencia e ingrese un valor por encima de la frecuencia mínima.
	La tecla [STOP/RESET] está pulsada.	Compruebe que la parada sea normal, si es así reanudar el funcionamiento normalmente.
El par del motor es demasiado bajo.	Cambie los modos de operación (V/F, IM y Sensorless). Si la falla persiste, reemplace el variador por un modelo con mayor capacidad.	

Solución de Problemas

Tipo	Causa	Solución
El motor gira en dirección opuesta al comando.	El conexionado para el cable de salida del motor es incorrecto.	Verifique si el cable en el lado de salida está conectado correctamente a la fase (U/V/W) del motor.
	La conexión de señal entre el borne de control del circuito (giro en avance/retroceso) del variador y la señal de giro en avance/retroceso en el lado del panel de control es incorrecta.	Compruebe el conexionado de giro en avance/retroceso.
El motor sólo gira en una dirección	La prevención de giro en retroceso está seleccionada.	Retire la prevención de giro en retroceso.
	No se proporciona señal de giro en retroceso, incluso cuando se selecciona una secuencia de 3 hilos.	Compruebe la señal de entrada asociada con la operación de 3 hilos y ajuste según sea necesario.
El motor recalienta.	La carga es demasiado pesada.	Reduzca la carga. Aumente el tiempo de Acel/Decel.
		Compruebe los parámetros del motor y ajuste los valores correctos.
		Reemplace el motor y el variador por los modelos con capacidad adecuada para la carga.
	La temperatura ambiente del motor es demasiado alta.	Baje la temperatura ambiente del motor.
	La tensión de fase a fase del motor es insuficiente.	Utilice un motor que puede soportar tensiones de fase a fase mayores que al pico de tensión máximo.
		Sólo utilice motores adecuados para aplicaciones con variadores. Conecte el reactor de CA a la salida del variador (ajuste la frecuencia portadora a 2kHz).
El ventilador del motor se ha parado o el ventilador está obstruido por residuos.	Compruebe el ventilador del motor y retire cualquier objeto extraño.	
El motor se detiene durante la aceleración o cuando se conecta a carga	La carga es demasiado alta.	Reduzca la carga.
		Reemplace el motor y el variador por modelos con capacidad adecuada para la carga.
El motor no acelera. / El tiempo de aceleración es demasiado largo.	El valor del comando de frecuencia es bajo.	Ajustar a un valor adecuado.
	La carga es demasiado alta.	Reducir la carga y aumentar el tiempo de aceleración. Compruebe el estado del freno mecánico.
	El tiempo de aceleración es demasiado largo.	Cambie el tiempo de aceleración.
	Los valores combinados de las propiedades de motor y el parámetro del variador son incorrectos.	Cambie los parámetros relacionados con el motor.

Tipo	Causa	Solución
	El nivel de prevención de entrada en pérdida durante la aceleración es bajo.	Cambie el nivel de prevención de entrada en pérdida.
	El nivel de prevención de entrada en pérdida durante la operación es bajo.	Cambie el nivel de prevención de entrada en pérdida.
	El par de arranque es insuficiente.	Cambie al modo de operación de control de vectores. Si el problema sigue sin corregirse, Reemplace el variador por un modelo con mayor capacidad.
La velocidad del motor varía durante la operación.	Hay una gran variación en la carga.	Reemplace el motor y el variador por modelos con mayor capacidad.
	La tensión de entrada varía.	Reduzca la variación de tensión de entrada.
	Las variaciones de velocidad del motor se producen durante una frecuencia específica.	Ajuste la frecuencia de salida para evitar una zona de resonancia.
El giro del motor es diferente al ajuste.	El patrón V/F está ajustado de forma incorrecta.	Establecer un patrón V/F que sea adecuado para la especificación del motor.
El tiempo de deceleración del motor es demasiado largo, incluso con la Resistencia de Frenado Dinámico conectada	El tiempo de deceleración es demasiado largo.	Cambie el ajuste de forma correspondiente.
	El par del motor es insuficiente.	Si los parámetros de motor son normales, es probable que sea una falla de la capacidad del motor. Reemplace el motor por un modelo con mayor capacidad.
	La carga es mayor que el límite de par interno determinado por la corriente nominal del variador.	Reemplace el variador por un modelo con mayor capacidad.
Se dificulta la operación en aplicaciones de baja carga.	La frecuencia portadora es demasiado alta.	Reduzca la frecuencia portadora.
	Se ha producido una sobreexcitación debido a un ajuste V/F incorrecto a baja velocidad.	Reduzca el valor de refuerzo de par para evitar la sobre-excitación.
Mientras que el variador está en funcionamiento, se produce un mal funcionamiento de una unidad de control o se producen ruidos.	Se produce un ruido dentro del variador debido a la realización de cambios.	Cambie la frecuencia portadora al valor mínimo.
		Instale un filtro de micro sobretensión en la salida del variador.
Cuando el variador está funcionando, se activa el interruptor de fuga a tierra.	Un interruptor de fuga a tierra interrumpirá el suministro si fluye la corriente a tierra durante el funcionamiento del variador.	Conectar el variador a un borne de tierra.
		Compruebe que la resistencia de tierra se menor que 100Ω para variadores de 200V y menor que 10Ω para variadores de 400V.

Solución de Problemas

Tipo	Causa	Solución
		<p>Compruebe la capacidad del interruptor de fuga a tierra y realice la conexión apropiada, considerando la corriente nominal del variador.</p> <p>Reduzca la frecuencia portadora.</p> <p>Intente que la longitud del cable entre el variador y el motor sea lo más corta posible.</p>
El motor vibra mucho y no gira normalmente.	La tensión de fase a fase de la fuente de alimentación trifásica no es equilibrada.	<p>Compruebe la tensión de entrada y equilibre la tensión.</p> <p>Compruebe y pruebe el aislamiento del motor.</p>
El motor hace zumbidos o ruidos fuertes.	Se produce resonancia entre la frecuencia natural del motor y la frecuencia portadora.	Aumente o disminuya ligeramente la frecuencia portadora.
	Se produce resonancia entre la frecuencia natural del motor y la frecuencia de salida del variador.	<p>Aumente o disminuya ligeramente la frecuencia portadora.</p> <p>Utilice la función de salto de frecuencia para evitar la banda de frecuencias donde se produce la resonancia.</p>
El motor vibra / zumba.	El comando de entrada de frecuencia es un comando externo y analógico.	En situaciones de flujo de entrada de ruido en el lado de entrada analógica que resulta en la interferencia del sistema, cambie la constante de tiempo del filtro de entrada (IN-07).
	La longitud del cableado entre el variador y el motor es demasiado larga.	Asegúrese de que la longitud total del cable entre el variador y el motor sea inferior a 200 metros (50m para los motores de potencia de 3,7 kW o menos).
El motor no se detiene por completo cuando la salida del variador se detiene.	Es difícil decelerar lo suficiente, porque el frenado de CC no está funcionando normalmente.	Ajuste el parámetro de frenado de CC.
		Aumente el valor de ajuste de la corriente de frenado de CC.
		Aumente el valor de ajuste para el tiempo de parada del frenado de CC.
La frecuencia de salida no alcanza la frecuencia de referencia.	La referencia de frecuencia está dentro de la gama de frecuencias de salto.	Ajuste la referencia de frecuencia en un valor mayor al rango de la frecuencia de salto.
	La referencia de frecuencia está excediendo el límite superior del comando de frecuencia.	Ajuste el límite superior del comando de frecuencia en un valor mayor a la frecuencia de referencia.
	Debido a que la carga es demasiado pesada, la función de prevención de entrada en pérdida está operando.	Reemplace el variador por un modelo con mayor capacidad.
El ventilador de enfriamiento no gira.	El parámetro de control para el ventilador de enfriamiento está configurado incorrectamente.	Verifique el ajuste de parámetro de control del ventilador de enfriamiento.

10. Mantenimiento

En este capítulo se explica cómo reemplazar el ventilador de enfriamiento, las verificaciones regulares a realizar completar, y cómo almacenar y desechar el producto. Un variador es vulnerable a las condiciones ambientales, y también pueden producirse fallas por el desgaste de los componentes. Para evitar averías, siga las recomendaciones de mantenimiento de esta sección.

⚠ Precaución

- Antes de verificar el producto, lea todas las instrucciones de seguridad contenidas en este manual.
- Antes de limpiar el producto, asegúrese de que el equipo está apagado.
- Limpie el variador con un trapo seco. La limpieza con paños húmedos, agua, disolventes y detergentes puede provocar una descarga eléctrica o daños en el producto.

10.1. Listas de Verificaciones Regulares

10.1.1. Verificaciones Diarias

Parte a verificar	Elementos a verificar	Detalles de verificación	Método de verificación	Criterio de decisión	Equipo de verificación
Total	Ambiente	¿Se encuentran la humedad y temperatura ambiente dentro del rango de diseño, y hay presencia de polvo u objetos extraños?	Consulte la sección <u>1.3. Consideraciones para la Instalación</u> en la página <u>4</u> .	No hay congelamiento (temperatura ambiente: -10 - +40) y no hay rocío (humedad ambiente -50%).	Termómetro, higrómetro, registrador
	Variador	¿Hay alguna vibración o sonido anormales?	Inspección Visual	Ninguna anomalía	
	Tensión de alimentación	¿Son normales las tensiones de entrada y salida?	Medición de tensiones ente las fases R/S/T en la bornera del variador.	Consulte la sección <u>11.1. Especificaciones de Entrada y Salida</u> en la página <u>357</u> .	Multímetro digital/ tester

Mantenimiento

Parte a verificar	Elementos a verificar	Detalles de verificación	Método de verificación	Criterio de decisión	Equipo de verificación
Circuito de Entrada/ Salida	Capacitor de uniformidad	¿Hay una fuga desde el interior	Inspección visual	Ninguna anomalía	-
		¿Hay alguna protuberancia?			
Sistema de enfriamiento	Ventilador de enfriamiento	¿Hay alguna vibración o sonido anormales?	Apagar el sistema y verificar el funcionamiento girando el ventilador con las manos	El ventilador gira normalmente	-
Display	Medidor	¿El valor visualizado es normal?	Verificar el valor visualizado en el panel	Verificar y gestionar los valores específicos	Voltímetro/ amperímetro
Motor	Total	¿Hay alguna vibración o sonido anormales?	Inspección visual	Ninguna anomalía	-
		¿Hay algún olor anormal?	Verificar recalentamiento o daño		

10.1.2. Verificaciones Anuales

Parte a verificar	Elementos a verificar	Detalles de verificación	Método de verificación	Criterio de decisión	Equipo de verificación
Circuito de Entrada/ Salida	Total	Test Megger (entre los bornes de entrada/salida y conexión de tierra)	1) Desconectar el variador y poner en cortocircuito los bornes R/S/T/U/V/W, y luego medir estos bornes y los bornes de conexión con test Megger.	Más de 5MΩ	Megger 500VCC
		¿Hay algo suelto en el dispositivo?	Ajustar todos los tornillos	Ninguna anomalía	
		¿Hay evidencia de recalentamiento en alguna parte?	Inspección visual		
	Conexiones de cables	¿Hay corrosión en los cables?	Inspección visual	Ninguna anomalía	-
		¿Hay daños en el revestimiento de los cables?			
	Bornera	¿Hay algún borne dañado?	Inspección visual	Ninguna anomalía	-
	Capacitor uniformidad	Medir capacidad electrostática	Medir con medidor de capacidad	Capacidad nominal mayor a 85%	Medidor de capacidad
	Relé	¿Hay algún sonido de traqueteo durante la operación?	Inspección visual	Ninguna anomalía	-
		¿Hay algún daño en el punto de contacto?	Inspección visual		
	Resistencia de frenado	¿Hay algún daño en el método de aislación de la resistencia?	Inspección visual	Ninguna anomalía	Multímetro digital/tester analógico
		Verificar su desconexión	Desconectar un lado y verificar con el tester.	Dentro de ±10% de variación del valor de resistencia indicado.	

Mantenimiento

Parte a verificar	Elementos a verificar	Detalles de verificación	Método de verificación	Criterio de decisión	Equipo de verificación
Circuito de control Circuito de protección	Verificación de Operación	Verificar el desequilibrio de cada tensión de salida durante la operación.	Medir la tensión del borne de salida del variador entre U/V/W.	1) Tensión entre las fases: Para condición de equilibrio en 200V (400V) – dentro de 4V(8V).	Multímetro digital/ voltímetro CC
		¿Hay un error en el circuito del display después de ejecutar la prueba de protección de secuencia?	Poner en cortocircuito o abrir a la fuerza el circuito de protección del variador.	El circuito debe operar de acuerdo con la secuencia.	
Sistema de enfriamiento	Ventilador de enfriamiento	¿Hay alguna parte del ventilador floja?	Verificar todas las partes conectadas y ajustar todos los tornillos	Ninguna anomalía	-
Display	Dispositivo display	¿El valor visualizado es normal?	Verificar el valor de comando en el display.	Verificar el valor de regulación y administrativo.	Voltímetro/ Amperímetro, etc.

10.1.3. Verificaciones bi-anuales

Parte a verificar	Elementos a verificar	Detalles de verificación	Método de verificación	Criterio de decisión	Equipo de verificación
Motor	Resistencia de aislación	Test Megger (entre el borne de entrada, salida y el borne de conexión).	Desconectar los cables de los bornes U/V/W y probar el conexionado.	Más de 5MΩ	Megger 500VCC

Precaución

No ejecute una prueba de resistencia de aislamiento (Megger) en el circuito de control, ya que puede causar daños en el producto.

10.2. Reemplazo de los Componentes Principales

Consulte la siguiente información sobre reemplazo de los componentes principales.

10.2.1. Ciclo de Cambio de los Componentes Principales

Componentes	Cambio estándar	Síntomas	Acción
Ventilador de enfriamiento	3 años	Falla de rotación	Consulte al centro de A/S y reemplácelo con un nuevo producto.
Capacitor electrolítico circuito principal	3 años	Reducción de la capacidad	Consulte al centro de A/S y reemplácelo con un nuevo producto.
Relé del circuito principal	-	Falla de funcionamiento	Consulte al centro de A/S.

Nota

La vida útil de los componentes principales se basa en la carga nominal de operación en forma consecutiva. La vida útil puede variar según las condiciones y el ambiente.

Mantenimiento

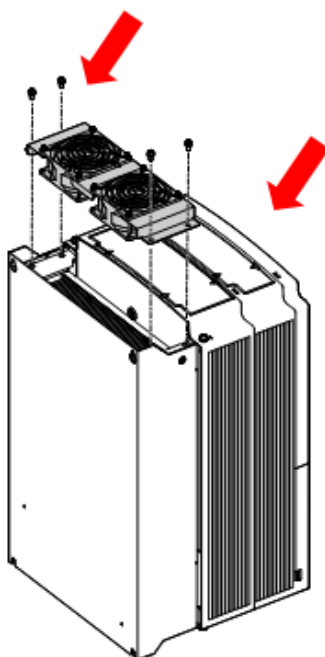
10.2.2. Reemplazo de los Ventiladores de Enfriamiento

⚠ Precaución

Desconecte la alimentación antes de reemplazar los ventiladores de enfriamiento.

Reemplace los ventiladores de enfriamiento siguiendo estos pasos:

- 1 Consulte la ilustración y retire los 4 tornillos que sujetan el soporte del ventilador.
- 2 Retire el soporte del ventilador y desconecte el conector del ventilador.
- 3 Conecte el conector del ventilador al conector de ventilador del variador.
- 4 Vuelva a colocar los 4 tornillos y asegure el soporte del ventilador.



10.3. Almacenamiento y Desecho

10.3.1. Almacenamiento

Si no va a utilizar el producto durante un período prolongado, guárdelo en la siguiente forma:

- Almacenar el producto en las mismas condiciones ambientales que se especifican para el funcionamiento (consulte la sección [1.3. Consideraciones para la Instalación](#) en la página [4](#)).
- Al almacenar el producto durante un período de más de 3 meses, almacenarlo entre 10°C y 30°C, para evitar el agotamiento del capacitor electrolítico.
- No exponga el variador a la nieve, lluvia, niebla o polvo.
- Embale el variador de manera que impida el contacto con la humedad. Mantenga el nivel de humedad por debajo del 70% en el paquete mediante la inclusión de un desecante, como un gel de sílice.

10.3.2. Desecho

Al desechar el producto, clasificarlo como residuos industriales generales. El producto incluye materiales reciclables, por lo cual se recomienda su reciclado siempre que sea posible. Los materiales de embalaje y todas las partes metálicas se pueden reciclar. Aunque el plástico también puede reciclarse, puede incinerarse bajo condiciones controladas en algunas regiones.

Precaución

Si el variador no se ha utilizado durante mucho tiempo, los capacitores pierden sus características de carga y se agotan. Para evitar el agotamiento, encender el producto una vez al año y permitir que el dispositivo funcione durante 30-60 minutos. Ponga el funcionamiento el dispositivo bajo condiciones sin carga.

Mantenimiento

11. Especificaciones Técnicas

11.1. Especificaciones de Entrada y Salida

Trifásico 400V (30-75kW)

Modelo □□□□S100-4□□□□□		0300	0370	0450	0550	0750	
Motor aplicado	HP	40	50	60	75	100	
	kW	30	37	45	55	75	
Salida nominal	Capacidad nominal (kVA)		46	57	69	84	116
	Corriente Nominal [Entrada trifásica] (A)	Carga pesada	61	75	91	110	150
		Carga normal	75	91	107	142	169
	Corriente Nominal [Entrada monofásica] (A)	Carga pesada	32	39	47	57	78
		Carga normal	39	47	55	73	87
	Frecuencia de salida		0-400 Hz (IM Sensorless: 0-120Hz)				
Tensión de salida (V)		Trifásico 380-480V					
Entrada nominal	Tensión de operación (V)		Trifásico 380-480VCA (-15%, +10%) Monofásico 480VCA (-5%, +10%)				
	Frecuencia de salida		50-60Hz (±5%) (En el caso de entrada monofásica, la frecuencia de entrada es sólo 60hz (±5%).)				
	Corriente nominal (A)	Carga pesada	56	69	85	103	143
		Carga normal	69	85	100	134	160
Peso (lb/kg) (Filtro de EMC incorporado)		57/26 (55/25)	77/35 (75/34)	77/35 (75/34)	95/43	95/43	

* Los variadores S100 con clasificación de 30kW o más no son compatibles con extensiones E/S o certificación IP66.

* Los variadores de 55-75 kW no tiene un filtro EMC incorporado, ya que cumplen con las normas de EMC incluso sin contar con el mismo.

Especificaciones Técnicas

Nota

Precauciones para la alimentación monofásica de un variador trifásico

- Conecte la entrada monofásica a R(L1) y T(L3).
- Se necesita un reactor CA o CC para reducir la fluctuación de CC. Seleccione el tipo de reactor incorporado para 30-75kW. Para 0,4-22kW se debe instalar un reactor CA o CC externo.
- Los mismos dispositivos periféricos (incluyendo un fusible y un reactor) como trifásicos también se pueden utilizar para monofásicos.
- Si se produce un disparo de fase abierta, desactive la protección de fase abierta de entrada (PRT-05).
- La protección para corriente de salida como OCT o IOLT se basa en las calificaciones de entrada trifásicas, que es más grande que la de entrada monofásica. El usuario debe establecer los parámetros que son relativos a la información del motor (BAS-11~16), disparo de sobrecarga (PRT17~22) y las funciones termoelectrónicas (PRT40~43).
- Rendimiento del control Sensorless podría ser inestable dependiendo de la fluctuación de CC.
- La tensión de entrada mínima debe ser mayor a 228Vca para la alimentación de 240Vca y 456Vca para la alimentación de 480Vca, para asegurar la producción de tensión del motor de 207Vca y 415Vca, respectivamente.
- Para minimizar el efecto de la privación de tensión, seleccione el motor de 208V para la alimentación de 240 Vca y el motor de 400Vca para la alimentación de 480Vca.

11.2. Detalles de Especificaciones del Producto

Elementos		Descripción	
Control	Método de control	Control V/F, compensación de deslizamiento, vectorial Sensorless	
	Resolución de frecuencia	Comando digital: 0,01Hz Comando analógico: 0,06Hz (estándar: 60Hz)	
	Precisión de frecuencia	1% de la frecuencia de salida máxima	
	Característica de V/F	Lineal, cuadrática, V/f definida por el usuario	
	Capacidad de sobrecarga	Régimen de corriente carga pesada: 150% durante 1 minuto; régimen de corriente carga normal: 120% durante 1 minuto	
	Refuerzo de par (boost de torque)	Refuerzo de par manual/automático	
Operación	Tipo de operación	Seleccionable entre operación con teclado/ bornera/ comunicación	
	Ajuste de la frecuencia	Análogica: -10~10V, -10~10V, 4~20mA Digital: teclado, tren de pulsos	
	Características de operación	<ul style="list-style-type: none"> • Control PID • Operación trifilar • Límite de frecuencia • Segunda función • Prevención de giro en avance y retroceso • Transición comercial • Búsqueda de velocidad • Frenado de potencia • Reducción de fuga <ul style="list-style-type: none"> • Operación subir-bajar • Frenado de CC • Salto de frecuencia • Compensación de deslizamiento • Rearranque automático • Auto-tuning • Acumulación de energía • Frenado de flujo • Modo Fuego 	
	Entrada	Borne multifunción (7EA) P1-P7	Seleccionable entre modo PNP o NPN. Las funciones pueden configurarse según los códigos IN.65-IN.71 y ajustes de parámetros.
			<ul style="list-style-type: none"> • Operación de avance • Reset • Parada de emergencia • Frecuencia secuencial-alta/media/baja • Frenado CC durante la parada • Aumento de frecuencia • Operación trifilar • Transición del modo de operación local/remoto • Acel/ decel/ parada seleccionables <ul style="list-style-type: none"> • Operación de retroceso • Falla externa • Operación por impulsos • Aceleración y deceleración en múltiples niveles-alto/medio/bajo • Selección de un segundo motor • Disminución de frecuencia • Frecuencia comando analógico fijo. • Transición de PID a operación general
	Tren de pulsos	0-32 kHz, Nivel Bajo: 0-0,8V, Nivel Alto: 3,5-12V	

Especificaciones Técnicas

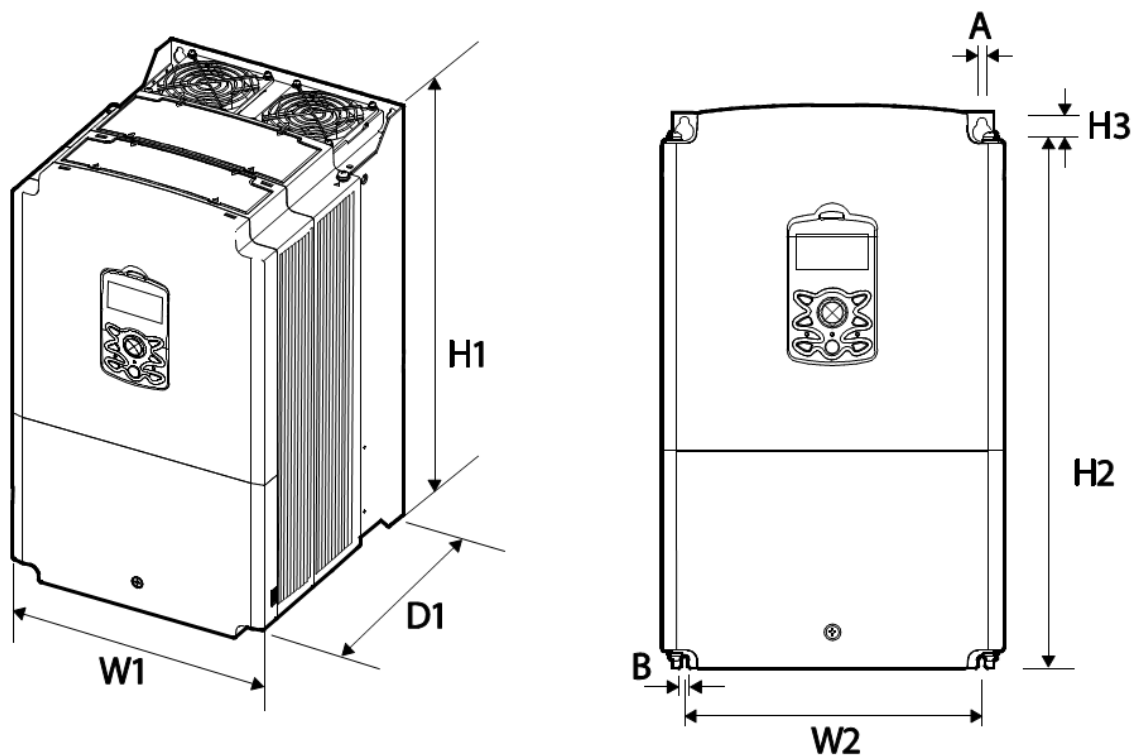
Elementos			Descripción	
	Salida	Borne multifunción para colector abierto	Salida de falla y salida de operación del variador	Inferior a 24VCC, 50mA
		Borne de relé multifunción		Inferior a (N.A., N.C.) 250VCA 1A, Inferior a 30VCC 1A
		Salida analógica	0-12Vcc (0-24mA): seleccionable entre frecuencia, corriente de salida, tensión de salida, tensión borne CC, etc.	
	Tren de pulsos		Máximo 32 kHz, 10-12V	
Función de Protección	Disparo	<ul style="list-style-type: none"> • Sobrecorriente • Señal externa • Corriente de corto ARM • Recalentamiento • Fase entrada • Falla de tierra • Recalentamiento del motor • Conexión de la placa de E/S • Motor no conectado • Escritura de parámetros • Parada de emergencia • Pérdida de comando • Error memoria externa • Watchdog de CPU • Carga normal del motor 	<ul style="list-style-type: none"> • Sobretensión • Sensores de temperatura • Recalentamiento del variador • Opción • Fase salida • Sobrecarga del variador • Ventilador • Fallas pre-PID • Freno externo • Baja de tensión durante la operación • Baja de tensión • Seguridad A (B) • Error entrada analógica • Sobrecarga del motor 	
	Alarma	Pérdida del comando de teclado, sobrecarga, carga normal, sobrecarga del variador, operación del ventilador, porcentaje de resistencia de frenado, número de correcciones por error de sintonización de rotor.		
	Interrupción instantánea	Carga pesada menor a 16 mseg (carga normal menor a 8 mseg): la operación continúa (en la tensión de entrada nominal y salida nominal). Carga pesada mayor a 16 mseg (carga normal menor a 8 mseg): se produce el arranque automático.		
Estructura/ ambiente de uso	Tipo de enfriamiento		Estructura de enfriamiento por ventilador forzada.	
	Estructura de protección		IP 20 (estándar), Tipo abierto UL, Tipo Cerrado UL 1 (opcional) (Tipo Cerrado UL 1 es apto mediante la opción de instalación de conectores).	
	Temperatura ambiente		Carga pesada: -10-50°C (14 –122°F), carga normal: -10-40°C (14 – 104°F) Sin hielo o escarcha. (Se recomienda usar menos del 80% de la carga cuando se opera con carga normal a 50°C (122°F)).	

Especificaciones Técnicas

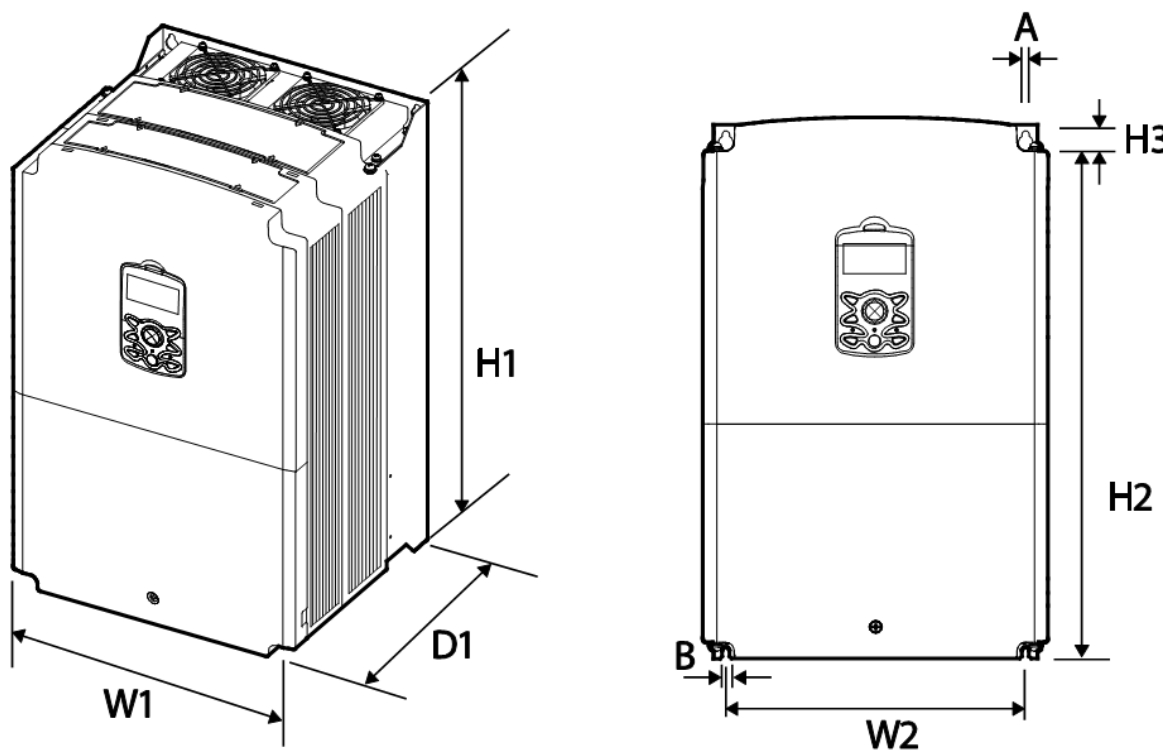
Elementos	Descripción
Humedad ambiente	Inferior a 90% de humedad relativa (sin formación de rocío)
Temperatura de almacenamiento	-20°C - 65°C (-4 - 149°F).
Ambiente	Evitar el contacto con gas corrosivo, gas inflamable, vapor de aceite o polvo otros contaminantes (Grado de Contaminación Ambiental 3).
Altitud/ vibración	Inferior a 1.000m (3.280 pies), inferior a 9,89m/seg ² (1G).
Presión	70-106 kPa

11.3. Dimensiones Externas (Tipo IP 20)

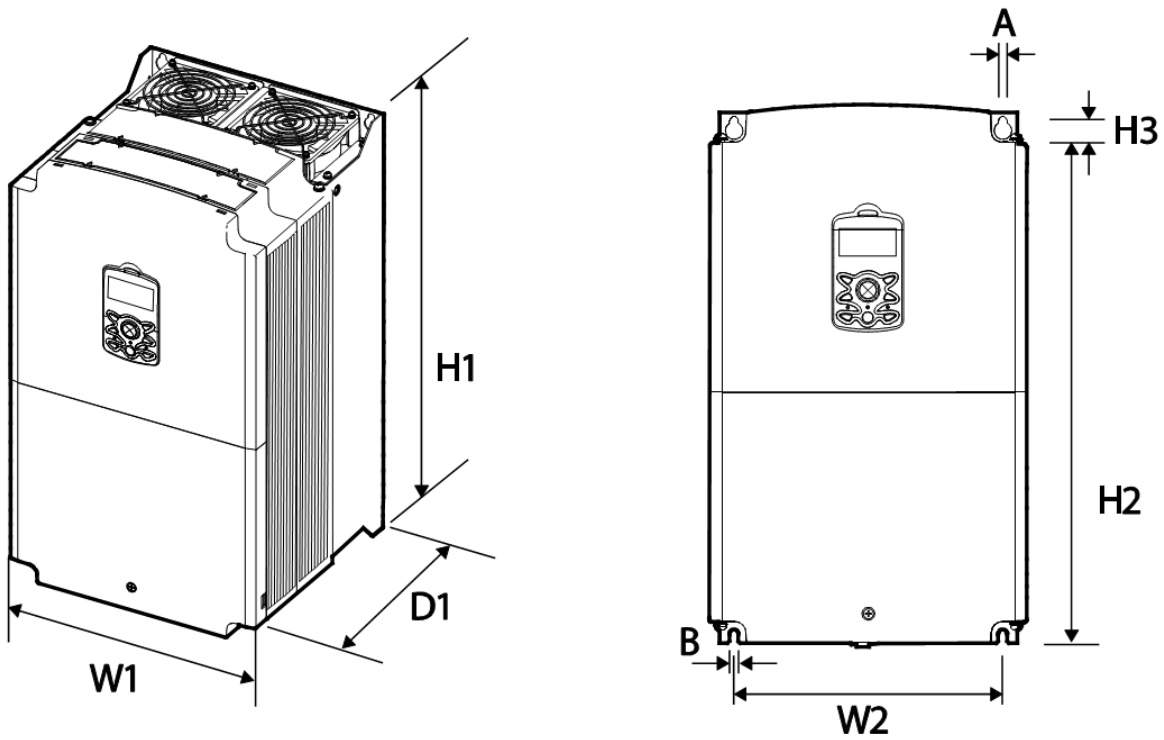
30 kW (Trifásico)



37-45 kW (Trifásico)



55-75 kW (Trifásico)



Elementos	W1	W2	H1	H2	H3	D1	A	B
0300S100-4	375 (10,8)	232	450 (17,7)	428,5	14	284 (11,2)	7 (0,28)	7 (0,28)
0370S100-4 0450S100-4	325 (12,8)	282	510 (20,1)	486,5	16			
0550S100-4 0750S100-4		275	550 (21,70)	524,5		309 (12,2)	9	9

Unidades: mm (pulgadas)

11.4. Dispositivos Periféricos

Modelos de Interruptor, Interruptor Diferencial y Contactor Magnético compatibles (Fabricados por LSIS)

Producto (kW)	Interruptor				Interruptor Diferencial		Contactor Magnético	
	Modelo	Corriente (A)	Modelo	Corriente (A)	Modelo	Corriente (A)	Modelo	Corriente (A)
30 kW-4	ABS103c	125	UTS150	125	EBS103c	125	MC-100a	105
37 kW-4	ABS203c	150		150	EBS203c	150	MC-130a	130
45 kW-4		175	UTS250	175		175	MC-150a	150
55 kW-4		225		225		225	MC-185a	185
75 kW-4	ABS403c	300	UTS400	300	EBS403c	300	MC-225a	225

11.5. Especificaciones de Fusibles y Reactores

Producto (kW)	Fusible Entrada CA		Reactor CA	
	Corriente (A)	Tensión (V)	Inductancia (mH)	Corriente (A)
30 kW-4	125 A	600	0,29	69
37 kW-4			0,24	85
45 kW-4	160 A		0,20	100
55 kW-4	200 A		0,15	134
75 kW-4			0,13	160

Precaución

Utilice sólo fusibles de entrada listados en UL Clase H o RK5, e interruptores listados UL. Consulte la tabla anterior para conocer la tensión y corriente para fusibles e interruptores.

11.6. Especificaciones de los Tornillos de Bornes

Especificaciones de los Tornillos de Bornes de Entrada/Salida

Producto (kW)	Tamaño del Tornillo de Borne	Par de Apriete Kgf-cm/Nm
30-75 kW	M8	61,2-91,8

Especificaciones de los Tornillos de Bornes del Circuito de Control

Borne	Tamaño del Tornillo de Borne	Par de Apriete Kgf-cm/Nm
P1-P7/CM/VR/V1/I2/AO1/AO2/Q1/EG/24/TI/TO/SA,SB,SC/S+,S-,SG/A1, B1, C1/A2, C2	M2.6	0,4

Precaución

Aplice el par de apriete recomendado cuando ajuste los tornillos de los bornes. Los tornillos flojos pueden causar cortocircuitos y fallas de funcionamiento. Si los tornillos se ajustan demasiado, se pueden dañar los bornes y causar cortocircuitos y fallas de funcionamiento. Utilice únicamente cables de cobres aptos para 600V 75°C para el conexionado de los bornes de alimentación, y aptos para 300V 75°C para el conexionado de los bornes de control.

11.7. Unidad de Frenado Dinámico (DBU) y Resistencias

11.7.1. Unidad de Frenado Dinámico

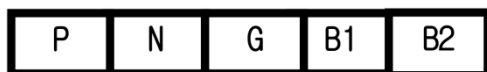
Forma UL	Capacidad del Motor Aplicado	Unidad de Frenado	Disposiciones de Bornes y Dimensiones
Tipo UL (Tipo A)	30-37 kW	SV370DBU-4U	Consultar Grupo 1.
	45-55 kW	SV550DBU-4U	
	75 kW	SV750DBU-4U	
Sin Tipo UL (Tipo B)	30-37 kW	SV037DBH-4	Consultar Grupo 2.
	45-75 kW	SV075DBH-4	Consultar Grupo 3.
		SV075DB-4	
Sin Tipo UL (Tipo C)	30-37 kW	LSLV0370DBU-4HN	Consultar Grupo 4.
		LSLV0370DBU-4LN	Consultar Grupo 5.
	45-75 kW	LSLV0750DBU-4LN	

Nota

- No es necesario el uso de la unidad de frenado dinámico tipo opcional para S100 con capacidad inferior a 22kW de capacidad, ya que la unidad de frenado dinámico básicamente está incorporada.
- Consulte el manual de la unidad de frenado dinámico para el uso recomendado de la unidad de frenado dinámico en la tabla anterior, debido a que la tabla puede cambiar.

11.7.2. Disposiciones de Bornes

Grupo 1:



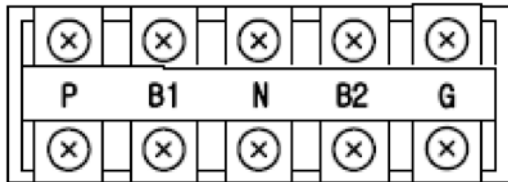
Grupo 2:



Bornes	Funciones
G	Borne de Tierra
B2	Borne para conexión con B2 de DBU
B1	Borne para conexión con B1 de DBU

Bornes	Funciones
N	Borne para conexión con N del Variador
P	Borne para conexión con P1 del Variador

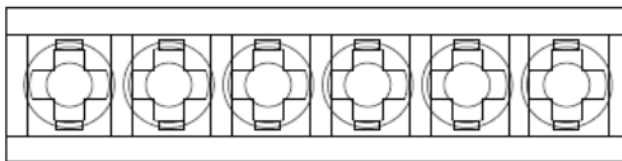
Grupo 3:



Bornes	Funciones
G	Borne de Tierra
B2	Borne para conexión con B2 de DBU
B1	Borne para conexión con B1 de DBU
N	Borne para conexión con N del Variador
P	Borne para conexión con P1 del Variador

Grupo 4,5:

P(+) N(-) B1 B2 N.C E



Bornes	Funciones
P(+)	Borne para conexión con P del Variador
N(-)	Borne para conexión con N del Variador
B1	Borne para conexión con B1 de DBU
B2	Borne para conexión con B2 de DBU
N.C	No Usado
E	Borne de Tierra

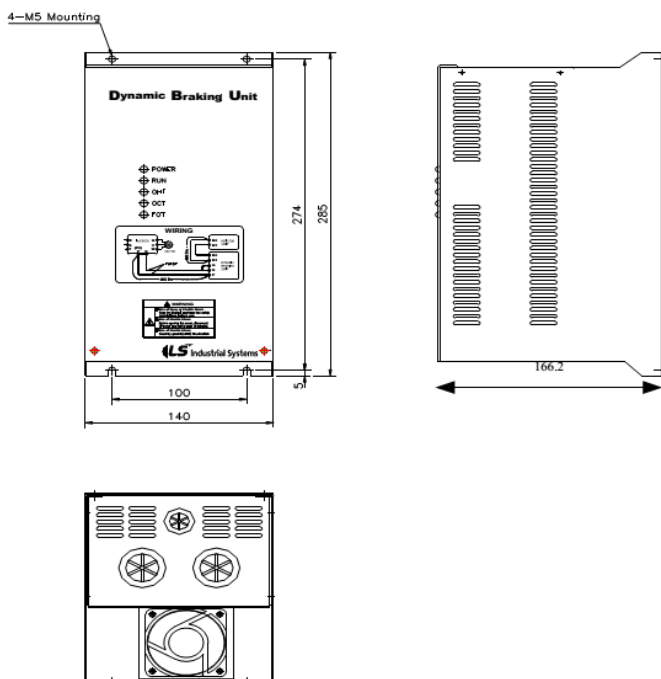
Especificaciones Técnicas

Nota

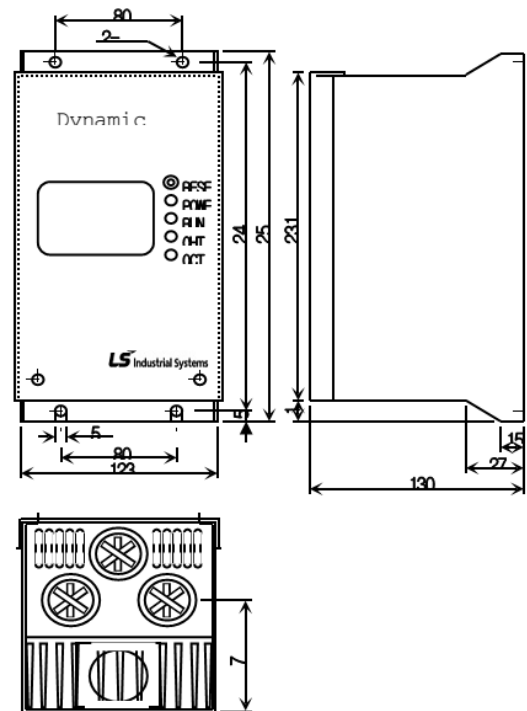
- Debe consultar el manual de la unidad de frenado dinámico para elegir la resistencia de frenado correspondiente para usar la unidad de frenado dinámico.
- Para obtener información detallada sobre el conexionado de la DBU, consulte la sección [2.2 Conexión](#), Paso 7 Selección de la Unidad de Frenado en la página 16.

11.7.3. Dimensiones

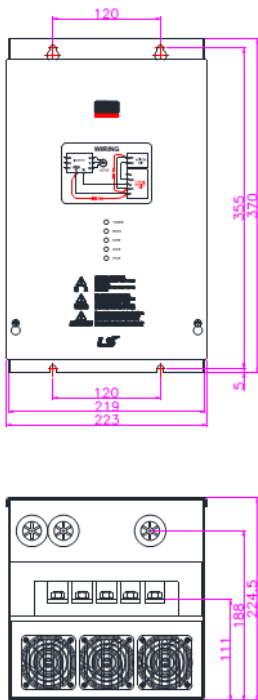
Grupo 1



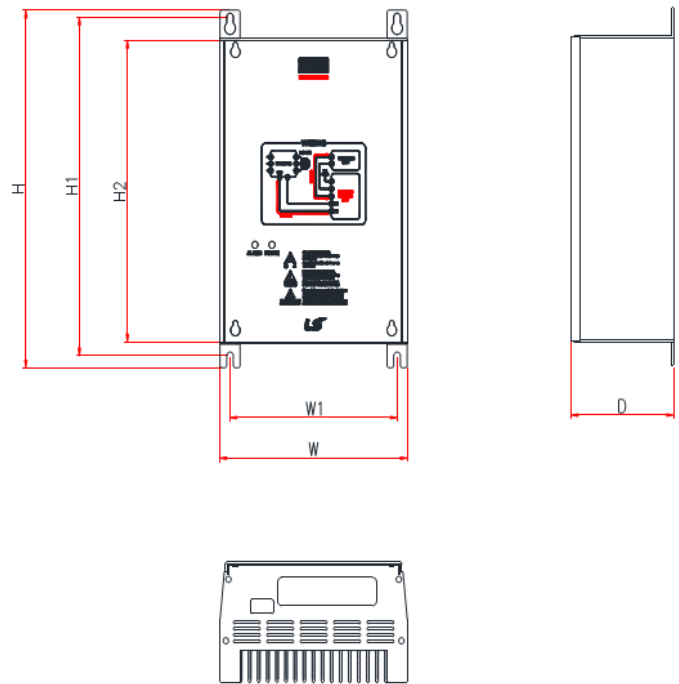
Grupo 2



Grupo 3

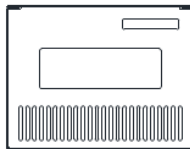
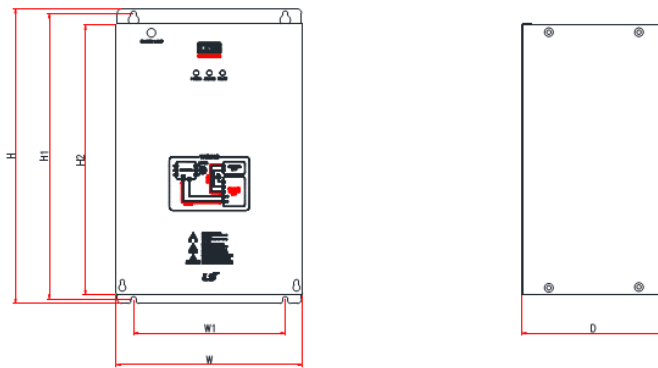


Grupo 5



Tensión (V)	Capacidad del motor aplicado (kW)	Dimensiones (mm)				Posición agujero instalación (mm)		Peso (kg)	Tamaño agujero instalación (Φ)
		W	H	H2	D	W1	H1		
440	30-37	140	227,4	192	76,4	125	215,4	1,56	M4
	45-75							1,85	

Especificaciones Técnicas



Tensión (V)	Capacidad del motor aplicado (kW)	%ED	Dimensiones (mm)				Posición agujero instalación (mm)		Peso (kg)	Tamaño agujero instalación (Φ)
			W	H	H2	D	W1	H1		
440	30-37	50	140	227,4	192	76,4	125	215,4	1,56	M4

11.7.4. Funciones del Display

Las Resistencias de Frenado Dinámico se conectan con B1, B2 en la Unidad de Frenado Dinámico. La DBU tiene 3 LEDs. El LED Rojo, situado en el medio, indica la alimentación principal; un LED Verde a la derecha indica el frenado y otro LED Verde a la izquierda indica Disparo por Sobrecalentamiento (OHT).

Displays	Descripción de las Funciones
POWER (LED Rojo)	El LED POWER está encendido cuando la alimentación principal está conectada. En general, el LED POWER está encendido cuando la alimentación principal está conectada porque la DBU está conectada al variador.
RUN (LED Verde)	El LED RUN está encendido cuando la DBU está activada por la energía regenerativa del motor.
OHT (LED Verde)	En condición de frenado, si la temperatura supera el valor seleccionado debido al sobrecalentamiento del disipador térmico, la señal de activación de la DBU se interrumpe y el LED se enciende, por la activación de la función de protección por sobrecalentamiento.

11.7.5. Resistencias de Frenado Dinámico

Producto (kW)	Unidad Frenado Dinámico	Resistencia (Ω)	Capacidad (W)	Referencia
30kW	SV370DBU-4U	16,9	6.400	100% de par de frenado, 10%ED
37kW	SV370DBU-4U	16,9	6.400	
45kW	SV550DBU-4U	11,4	9.600	
55kW	SV550DBU-4U	11,4	9.600	
75kW	SV750DBU-4U	8,4	12.800	

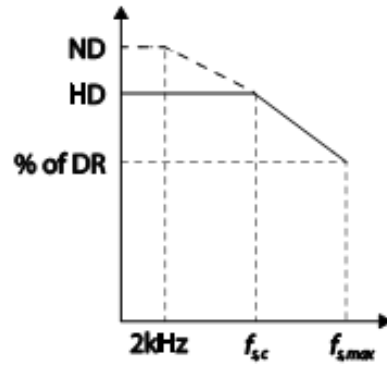
Nota

- La resistencia/capacidad nominal/par de torque/%Ed de la Resistencia de Frenado Dinámico son válidos para la Unidad de Frenado Dinámico del tipo A, y los valores de la Resistencia de Frenado Dinámico para los tipos B y C se refieren al manual de la UDB.
- Los Vatios Nominales de la DBU deben duplicarse cuando el %ED se duplica.

11.8. Degradación de la Corriente Nominal Continua

Degradación por la Frecuencia Portadora

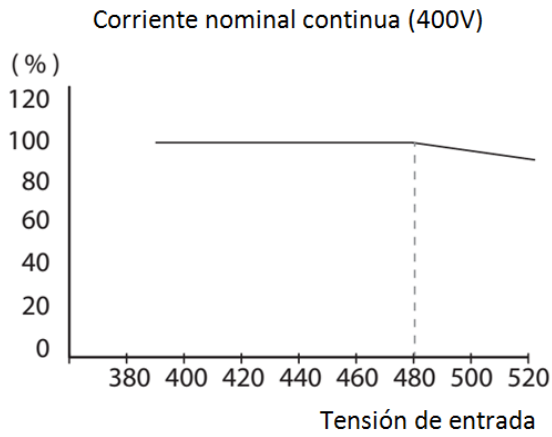
La corriente nominal continua del variador se limita en base a la frecuencia portadora. Consulte el siguiente gráfico.



Elemento	Unidad	30 kW	37 kW	45 kW	55 kW	75 kW
$f_{s,ND}$	[kHz]	2				
$f_{s,c}$		6			4	
$f_{s,max}$		10			7	
% de DR	[%]	70				

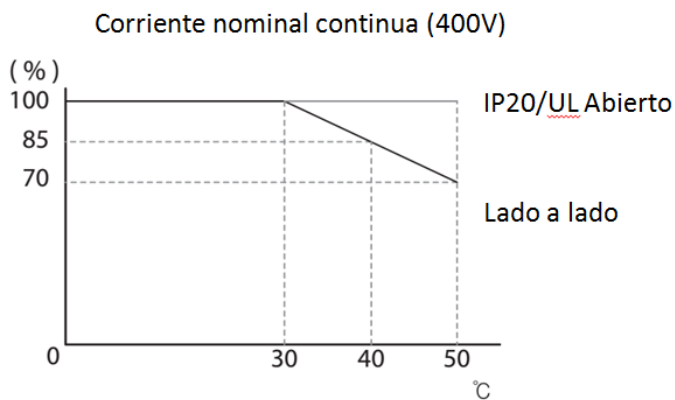
Degradación por Tensión de Entrada

La corriente nominal continua del variador se limita en base a la tensión de entrada. Consulte el siguiente gráfico.



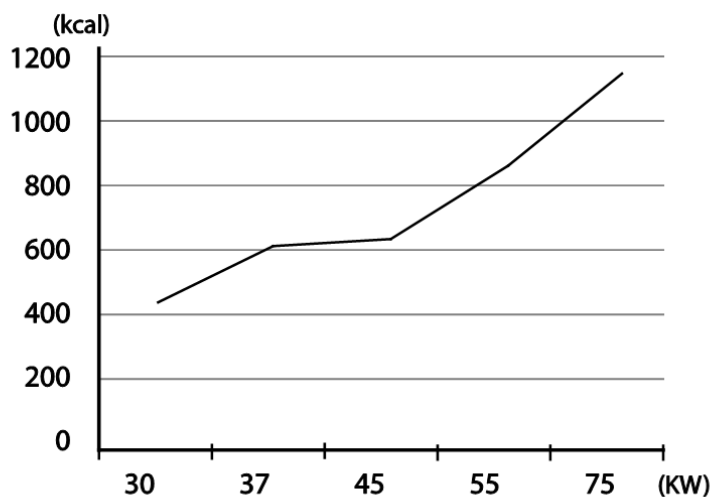
Degradación por Temperatura Ambiente y Tipo de Instalación

La corriente nominal constante del variador se limita en base a la temperatura ambiente y el tipo de instalación. Consulte el siguiente gráfico.



11.9. Emisión de Calor

El siguiente gráfico muestra las características de emisión de calor de los variadores (por capacidad del producto).



Los datos de emisión de calor se basan en operaciones con valores de la frecuencia portadora predeterminada, en condiciones normales de funcionamiento. Para obtener información detallada sobre la frecuencia portadora, consulte la sección 5.16. Configuración del Ruido de Operación (configuración de frecuencia portadora) en la página 173.

12. Uso de Variadores para Aplicación de Entrada Monofásica

12.1. Introducción

Lslv-S100 es un variador de frecuencia estándar trifásico. Cuando se aplica energía monofásica a un variador de frecuencia trifásico, existen varias limitaciones que deben tenerse en cuenta. Los variadores estándar con Modulación por Ancho de Pulso (PWM, por sus siglas en inglés) utilizan un diodo rectificador de 6 pulsos. La rectificación de 6 pulsos resulta en una fluctuación del bus de CC de 360Hz cuando se utiliza con una alimentación de 60Hz trifásica.

Sin embargo, en condiciones de uso monofásico, la fluctuación del bus de CC se convierte en 120Hz y el circuito del bus CC del variador está sujeto a la tensión más alta para entregar una potencia equivalente.

Además, los armónicos y las corrientes de entrada aumentan más allá de las que se encuentran con la entrada trifásica.

Se puede producir una distorsión de la corriente de entrada de 90% THD (Distorsión Armónica Total) o más con una entrada monofásica, en comparación con aproximadamente el 40% de la entrada trifásica, como se indica en la Figura 2.

Por lo tanto, el uso monofásico requiere la reducción de la potencia del variador trifásico (derratea) para evitar la sobreexigencia del rectificador y de los componentes de conexión CC.

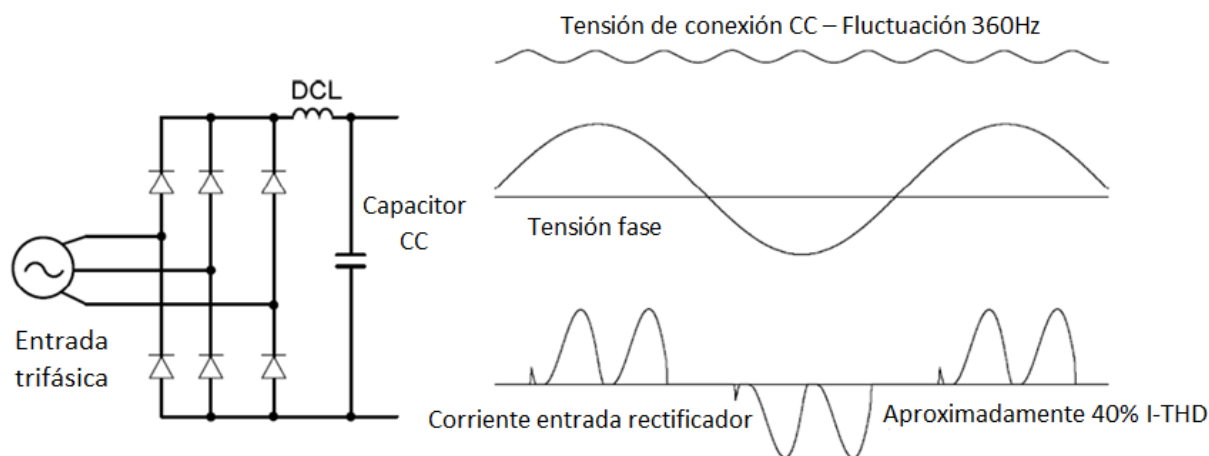


Figura 1 – Configuración Trifásica Típica

Uso de Variadores para Aplicación de Entrada Monofásica

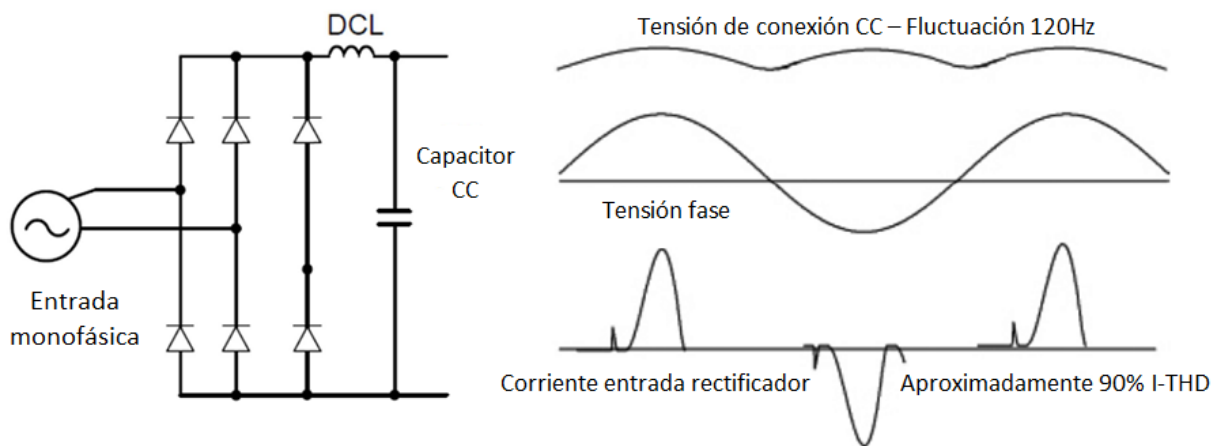


Figura 2 – Configuración Monofásica Típica

12.2. Potencia (HP), Corriente de Entrada y Corriente de Salida

Cuando se utiliza un variador de frecuencia trifásico con entrada monofásica, será necesario reducir la potencia y la corriente de salida de la unidad debido al aumento de la tensión y corriente de fluctuación del bus CC. Además, la corriente de entrada a través de las dos fases restantes en el convertidor de puente de diodos será aproximadamente el doble, creando otra consideración de reducción de potencia para el variador. La distorsión de la corriente de entrada aumentará aún más con una alimentación trifásica, haciendo bajar el factor general de potencia de entrada. Se puede presentar una distorsión de la corriente de entrada de más del 100% en condiciones monofásicas sin un reactor. Por lo tanto, siempre se necesita un reactor. Cuando se utiliza un motor que es seleccionado por los criterios de calificación de accionamiento trifásico al utilizar una entrada monofásica, puede derivar en un mal funcionamiento o falla prematura del disco. La unidad seleccionada de clasificación de corriente monofásica debe cumplir o superar la corriente nominal del motor.

12.3. Frecuencia de Entrada y Tolerancia de Tensión

Las clasificaciones de corriente monofásicas son válidas sólo para la entrada de 60Hz. La tensión de alimentación CA debe encontrarse dentro del rango de tensión requerida de 240/480Vca+10% a -5% para maximizar la producción de energía del motor. El producto estándar con entrada de tensión trifásica tiene un rango permisible de +10% a -15%. Por lo tanto, se aplica una tolerancia de tensión de entrada más estricta de +10 a -5% cuando se utiliza la unidad con una alimentación monofásica. La tensión media de bus con entrada monofásica es menor que el equivalente de una entrada trifásica. Por lo tanto, la tensión de salida máxima (tensión del motor) será más baja con una entrada monofásica. La tensión de entrada mínima debe ser inferior a 228Vca para los modelos de 240 voltios y 456Vca para los modelos de 480 voltios, para asegurar la producción de tensión del motor de 207Vca y 415Vca, respectivamente. Por lo tanto, si el torque del motor completo debe desarrollarse cerca de la velocidad base (potencia) será necesario para mantener una tensión de línea entrante rígida para producir la tensión adecuada del motor. La operación de un motor a velocidad reducida (potencia reducida), o el uso de un motor con una tensión base inferior al valor nominal de alimentación CA de entrada (ej. Motor de 208Vca con una alimentación de 240Vca), también minimizará el efecto de la privación de tensión. (Entrada 240VCA→ motor 208V, Entrada 480VCA→ motor 400V).

Garantía del Producto

Información sobre la Garantía

Complete este formulario de información sobre la garantía y conserve esta página para referencia futura o cuando pueda necesitar el servicio de garantía.

Nombre del Producto	Variador Estándar LSIS	Fecha de Instalación	
Nombre del Modelo	LSLV-S100	Período de Garantía	
Información del Cliente	Nombre (o empresa)		
	Domicilio		
	Información de Contacto		
Información del Vendedor	Nombre		
	Domicilio		
	Información de Contacto		

Período de Garantía

La garantía del producto cubre mal funcionamiento del mismo bajo condiciones normales de funcionamiento, durante 12 meses a partir de la fecha de instalación. Si no se conoce la fecha de instalación, la garantía del producto es válida durante 18 meses a partir de la fecha de fabricación. No obstante, el plazo de garantía puede variar según los contratos de compra o de instalación.

Información sobre el Servicio de la Garantía

Durante el período de garantía del producto, se proporciona el servicio de garantía (de forma gratuita) por el mal funcionamiento del producto provocados en condiciones normales de funcionamiento. Para acceder al servicio de la garantía, póngase en contacto con un centro de servicios o agente de LSIS oficial.

Información sobre Servicio fuera de la Garantía

- Se aplicará una tarifa de servicio por el mal funcionamiento en los siguientes casos:
- Daños causados por uso indebido, negligencia o accidente.
- Daños causados por tensión anormal o mal funcionamiento de los dispositivos periféricos.
- Daños causados por actos de la naturaleza (incendios, inundaciones, terremotos, accidentes con gas, etc).
- Cuando falta la placa de identificación de LSIS.
- Cuando ha expirado el período de garantía.

Visite nuestro sitio web

Visítenos en <http://www.lsis.com> para obtener información detallada del servicio.

DECLARACIÓN DE CONFORMIDAD CE

Los abajo firmantes,

Representante: **LSIS Co., Ltd.**
Dirección: **LS Tower, Hogye-dong, Dongan-gu,
Anyang-si, Gyeonggi-do 1026-6,
Corea**
Fabricante: **LSIS Co., Ltd.**
Dirección: **181, Samsegung-ri, Mokchon-Eup,
Chonan, Chungnam, 330-845,
Corea**

Certifican y declaran bajo su exclusiva responsabilidad que el siguiente equipo:

Tipo de equipo: **Variador (Equipo para Conversión de Potencia)**
Nombre del modelo: **Serie LSLV-S100**
Marca: **LSIS Co., Ltd.**

Cumple con los requisitos esenciales de las directivas:

Directiva 2006/95/CE del Parlamento Europeo y del Consejo relativa a la aproximación de las legislaciones de los Estados Miembros sobre el Material Eléctrico destinado a utilizarse con determinados límites de tensión

Directiva 2004/108/CE del Parlamento Europeo y del Consejo relativa a la aproximación de las legislaciones de los Estados Miembros en materia de compatibilidad electromagnética.

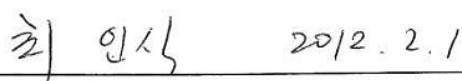
en base a las siguientes especificaciones:

EN 61800-3:2004

EN 61800-5-1:2007

y cumpliendo en tanto con los requisitos esenciales y las disposiciones de las Directivas 2006/95/CE y 2004/108/CE.

Lugar: **Chonan, Chungnam,
Corea**

 irma/Fecha)

Sr. In Sik Choi / General Manager

(Nombre completo/Cargo)

FILTROS DE LÍNEA EMI / RFI

FILTROS RFI

EL RANGO LS DE FILTROS PARA LÍNEA DE ALIMENTACIÓN, SERIE **FEP (Estándar)**, FUERON DISEÑADOS ESPECÍFICAMENTE CON **VARIADORES LSIS** DE ALTA FRECUENCIA. LOS FILTROS LS UTILIZADOS CON LAS SIGUIENTES INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN AYUDAN A GARANTIZAR SU USO SIN PROBLEMAS CON DISPOSITIVOS SENSIBLES Y SU CUMPLIMIENTO CON LAS NORMAS DE EMISIÓN CONDUCTIDA E INMUNIDAD EN 50081.

PPRECAUCIÓN

SI SE USAN DISPOSITIVOS DE PROTECCIÓN POR CORRIENTE DE FUGA EN LA FUENTE DE ALIMENTACIÓN PUEDE OCURRIR UNA FALLA EN EL ENCENDIDO O APAGADO.

PARA EVITARLO, LA CORRIENTE DEL DISPOSITIVO DE PROTECCIÓN DEBE SUPERAR LA CORRIENTE DE FUGA.

INSTRUCCIONES DE INSTALACIÓN RECOMENDADAS

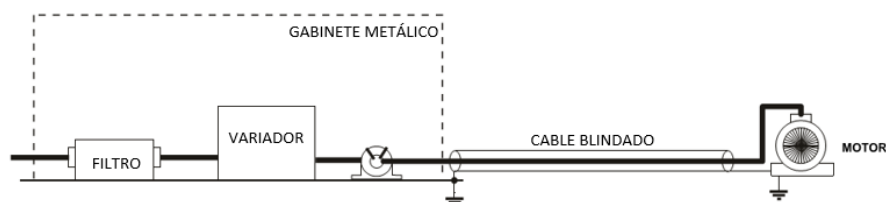
Para cumplir con la directiva de compatibilidad electromagnética (EMC) es necesario seguir estas instrucciones lo más posible. Realice los procedimientos de seguridad usuales para el trabajo con equipos eléctricos. Todas las conexiones eléctricas al filtro, el variador y el motor deben ser realizadas por un técnico eléctrico calificado.

- 1) Compruebe el régimen del filtro para garantizar que la corriente, la tensión y el número de parte son correctos.
- 2) Para un mejor resultado, el filtro debe instalarse lo más cerca posible del suministro de red del gabinete de conexionado, en general directamente después de los gabinetes del interruptor o conmutador de suministro.
- 3) El panel posterior del gabinete de conexionado debe ser de dimensiones adecuadas para instalar el filtro. Debe tenerse cuidado respecto de la remoción de pintura, etc., de los orificios de montaje y la superficie del panel, a fin de garantizar la mejor puesta a tierra del filtro.
- 4) Monte el filtro de manera segura.
- 5) Conecte el suministro de red a los bornes del filtro marcados como **LINE**, conecte los cables de tierra al vástago de tierra provisto. Conecte los bornes del filtro marcados como **LOAD** a la entrada de red del variador usando tramos cortos de cable del calibre adecuado.
- 6) Conecte el motor e instale el núcleo de ferrita (cebadores de salida) lo más cerca posible del variador. Debe usarse cable blindado o apantallado con los conductores trifásicos enroscados sólo dos veces al centro del núcleo de ferrita. El conductor de tierra debe ser asegurado al variador y a los extremos del motor. La pantalla debe conectarse al cuerpo del gabinete con sello de cable a tierra.
- 7) Conecte los cables de control según las instrucciones del manual del variador.

ES IMPORTANTE QUE TODOS LOS TRAMOS DE CONDUCTORES SEAN LO MÁS CORTOS POSIBLES Y QUE LOS CABLES DE RED ENTRANTE Y DEL MOTOR SALIENTE ESTÉN BIEN SEPARADOS.

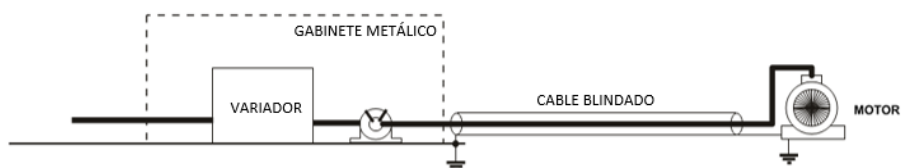
SERIE FEB/FEP (Estándar)

Fig 1



FILTROS INTERNOS

Fig 2



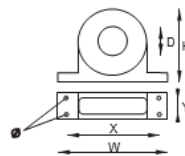
SERIE LSLV / Filtros Internos			
VARIADOR	POTENCIA	FIG.	CEBADOR SALIDAS
TRIFÁSICO			
LSLV0300 S 100-4	305kW	2	FS-3
LSLV0370 S 100-4	37kW	2	FS-3
LSLV0450 S 100-4	45kW	2	FS-3

EN55011 CLASE A

IEC/EN 61800-3 C3



Vector Motor Control Ibérica S.L.
 C/ Mar del ~~Carib~~, 10
 Pol. ~~Ind~~. La Torre del Rector
 08130 Santa ~~Perneta~~ de ~~Mogoda~~
 (BARCELONA) ESPAÑA
 Tel. (+34) 935 748 206
 Fax (+34) 935 748 248
 info@vmc.es
 www.vmc.es



SERIES FS (cebadores de salida)

CODIGO	D	W	H	X	Ø
FS - 1	21	85	50	22	4
FS - 2	28,5	105	62	90	5
FS - 3	48	150	110	125 x 30	5

PR0064

Marca UL



La marca UL se aplica a los productos en los Estados Unidos y Canadá. Esta marca indica que UL ha probado y evaluado los productos y ha determinado que los productos cumplen los estándares de UL referentes a la seguridad del producto. Si un producto ha recibido la certificación UL, significa que todos los componentes del interior del producto también han sido certificados por las normas de UL.

Conveniente para la instalación en un compartimiento de Manejo de Aire Acondicionado.

Marca CE



La marca CE indica que los productos que llevan esta marca cumplen con las normas ambientales y de seguridad europeas. Las normas europeas incluyen la Directiva de Máquinas para los fabricantes de máquinas, la Directiva de Baja Tensión para los fabricantes de productos electrónicos y de las directrices de compatibilidad electromagnética (EMC) para el control de ruido seguro.

Directiva de Baja Tensión

Se ha confirmado que nuestros productos cumplen con la Directiva de Baja Tensión (EN 61800-5-1).

Directiva EMC (Compatibilidad Electromagnética)

La Directiva define los requisitos de inmunidad y emisiones de los equipos eléctricos utilizados en la Unión Europea. La norma de producto EMC (EN 61800-3) cubre los requisitos especificados para conductores.

Marca EAC



La marca EAC (Conformidad Euroasiática) también se aplica a los productos antes de su colocación en el mercado de los Estados miembros de la Unión Aduanera Euroasiática.

La misma indica la conformidad de los productos con los siguientes requisitos y regulaciones de carácter técnico Unión Aduanera Euroasiática:

Reglamento Técnico de la Unión Aduanera 004/2011 “Sobre seguridad de equipos de baja tensión”.

Reglamento Técnico de la Unión Aduanera 020/2011 Sobre la compatibilidad electromagnética de productos técnicos”.

Historia de Revisiones del Manual

Historia de Revisiones

No.	Fecha	Edición	Cambios
1	02/2014	Primer Lanzamiento	-
2	11/2014	2 ^{da} Edición	Actualización Versión S/W (V2.0)
3	06/2015	3 ^{ra} Edición	Actualización Versión S/W (V2.3)

Índice

A

actualización	187, 244
Advertencia	339
lista de fallas/advertencias.....	231
advertencia de ventilador.....	225,232, 342
Agregar grupo de usuarios	
Tecla Sel Grupo Usuarios.....	184
almacenamiento	35
ajuste de tensión de salida del motor	102
ajustes de reinicio automático	172
arranque con alimentación ON.....	87
arranque después de frenado de CC	103

B

baja tensión	228,231, 339
disparo por falla de baja tensión.....	228, 231
bit	112
bit (Off)	113
bit (On)	113
configuración bit	113
configuración búsqueda de velocidad	169
configuración entrada multifunción	112
configuración salida multifunción	202
prevención de entrada en pérdida	214
bloqueo de salida por borne multifunción	228
bloqueo de visualización de parámetros.....	182
borne	112
borne 24	25
borne A (Normalmente Abierto)	112,203
borne a Presión Preaislado.....	26
borne A.....	112, 203
borne B (Normalmente Cerrado)	112
borne B	112, 203
borne CM	24, 27
borne común	consulte <i>Borne EG</i>
borne común secuencial	consulte <i>Borne CM</i>

borne de (pulso) ajuste de frecuencia.....	consulte <i>Borne TI</i>
borne de (tensión) ajuste de frecuencia .	consulte <i>Borne V1</i>
borne de alimentación de entrada segura	consulte <i>Borne SC</i>
borne de comunicación/salida	25
borne de entrada de alimentación CA	consulte <i>Bornes R/S/T</i>
borne de entrada de señal RS-485	consulte <i>Bornes S+/S-/SG</i>
borne de entrada segura A.....	consulte <i>Borne SA</i>
borne de entrada segura B.....	consulte <i>Borne SB</i>
borne de potencia 24V externa	consulte <i>Borne 24</i>
borne de salida de pulso	consulte <i>Borne TO</i>
borne de salida de señal de falla .	consulte <i>Bornes A1/C1/B1</i>
borne de salida de tensión/corriente.....	consulte <i>Borne SA</i>
borne de salida	Consulte <i>Bornes R/S/T</i>
borne EG.....	25
borne AO	25
borne para ajuste de referencia de frecuencia consulte <i>Borne VR</i>
borne Q1	25
borne SA	24
borne SB	24
borne SC	24
borne TO.....	25, 196
borne V1.....	24, 67
borne VR.....	24,67
bornes A1/C1/B1	25
bornes P1+ (bornes CC)	20
bornes P2+/B.....	23
bornes R/S/T.....	20, 21,345
bornes S+/S-/SG	25
bornes U/V/W	20, 21, 345
borne de entrada	24
borne CM.....	24
borne I2	24
borne P1-P7.....	24
borne SA	24

borne SB	24
borne SC	24
borne TI	24,76
borne V1	24,67
borne VR.....	24,67
borne de entrada multifunción	
configuración función terminal Px	289
definir Px	289
filtro Off borne de entrada multifunción	112
filtro On borne de entrada multifunción.....	112
In.65-71	289
borne de salida multifunción	
borne de salida (colector abierto). Consulte <i>Borne Q1</i>	
configuración del tiempo de retardo del borne de salida multifunción	203
control on/off salida multifunción	191
Elemento 1 relé multifunción (Relé 1)	293,294
Elemento 1 salida multifunción (Definir Q1)....	295
salida de disparo por relé y borne de salida multifunción	202
borne SA	24
interruptor de selección de salida analógica (SW3).....	22,193
bridas para cables.....	27
BX.....	231, 340

C

cable	8, 17, 18, 19, 22
especificaciones de cable (control) señal	9
Especificaciones de Cable E/S Alimentación	8
Especificaciones de Conexión de Tierra	8
par trenzado blindado.....	34
selección	8, 17, 18, 19, 22,395
caída de tensión.....	21
carga de par variable	98, 163
carga insuficiente	
advertencia por carga insuficiente	224,225,342
disparo por carga insuficiente	225,225,256
carga tipo elevador	94, 101, 102, 138

ciclo.....	115
código ASCII	245
Código de error.....	245
FE (error de trama).....	245
IA (dirección de datos ilegal)	245
ID (valor de datos ilegal).....	245
IF (función ilegal)	245
WM (error modo escritura).....	245
comando.....	81
configuración.....	81
fuente de comando	81
comunicación.....	233
conexión de línea de comunicación	234
configuración de entrada multifuncional virtual	238
dirección de comunicación.....	246
estándares de comunicación.....	233
guardado de parámetros definidos por comunicación	239
mapa de memoria	239
operación de protección de pérdida de comando	237
parámetros de comunicación.....	235
PLC.....	233
protocolo.....	241
velocidad de comunicación	235
comunicación incorporada	Consulte RS-485
Conexionado.....	17
cable de 3 conductores	21
cable de cobre	16
conexión de tierra	18
conexionado de los bornes de alimentación.....	19
conexionado de los bornes de control	22
conexionado señal.....	26
desmontaje de la cubierta.....	17
ferrita.....	27
interruptor.....	364
longitud del cable.....	21, 27
par	16
remontaje de las cubiertas.....	32
configuración de entrada multifunción virtual.....	238
configuración de escala de tiempo.....	89
configuración de frecuencia	66
entrada de corriente I2	74
entrada de tensión I2	75

entrada de tensión V1	67
entrada pulso TI.....	76
RS-485	77
teclado.....	66,67
consideraciones para la instalación	
altitud/vibración.....	4,5
factores ambientales.....	4
humedad ambiente	4
presión de aire.....	4
temperatura ambiente.....	4
constante de tiempo de filtro.....	68
consumo de potencia	205, 207
contacto	
contacto A	218
contacto B	218
contactor magnético.....	21, 364
contraseña	182, 183, 336,345
control de borne de entrada multifunción.....	112
control de freno	189
control BR.....	189
secuencia engranaje freno	190
secuencia liberación freno	190
control de V/F	97
operación por Patrón V/F de reducción	
cuadrática.....	98
operación por Patrón V/F del usuario	99
operación por Patrón V/F Lineal	97
control PID	142
cambio PID	150
configuración	142
diagrama de bloques de control PID	147
ganancia P	145
modo suspensión operación PID.....	149
operación PID básica	142
operación pre-PID	148
oscilación.....	145
realimentación PID	341
referencia PID.....	144
salida PID	144
tiempo diferencial (PID D-Time).....	145
tiempo integral (PID I-Time).....	145
control vectorial Sensorless.....	154
configuración.....	156
ganancia I	158

ganancia P	158
guía de operación del control vectorial Sensorless	160
Sensorless IM	156
tiempo espera (hold).....	157
tiempo pre-excitación	157
Cuantificación	70
ruido	70

D

desecho.....	349, 355
deslizamiento.....	140
diagnóstico de la vida útil de los componentes	
diagnóstico de vida útil para ventiladores	227
difusión	242
dimensiones externas.....	362
30-45kW (trifásico).....	362
55-75kW (trifásico).....	363
dirección de giro del motor	36
disparo	339
borrar historia de fallas	187
cancelación de estado de falla	229
de opción..... Consulte <i>Disparo x Opción</i>	
externo	231, 340
lista de fallas/advertencias.....	231
por falla de carga insuficiente	Consulte <i>Carga Insuficiente</i>
por falla de cortocircuito ARM.....	Consulte <i>Sobrecorriente2</i>
por falla de CPU Watch Dog.....	232
por falla de fase abierta entrada.....	Consulte <i>Fase Abierta Entrada</i>
por falla de parada de emergencia ...	Consulte <i>BX</i>
por falla de salida de fase abierta ...	Consulte <i>Fase Abierta</i>
por falla de sobrecalentamiento	Consulte <i>Sobrecalentamiento</i>
por falla de tierra.....	231, 340
por sobrecorriente	Consulte <i>Sobrecorriente 1</i>
por sobretensión	Consulte <i>Sobretensión</i>
sin motor	230
solución de problemas	343

x opción	231
display de 7 segmentos	39
letras.....	39
números	39
display del teclado	39
dispositivos periféricos	364

E

EEP Rom Vacío	180
ejecución de la prueba.....	35
enclavamiento	339
energía regenerada.....	107, 161
entrada analógica	24, 44
entrada de corriente I2	74
entrada de tensión I2	75
entrada pulso TI.....	76
entrada tensión V1.....	67
entrada en pérdida	213
bit on/off	214
prevención de entrada en pérdida.....	196
entrada V2	75
entrada tensión I2	75
escala de tiempo	
0,01 seg	90
0,1 seg	90
esclavo	90
especificaciones de entrada y salida	
entrada nominal	357
salida nominal	357
especificaciones de tornillos	
tornillos de bornes del circuito de control	365
tornillos de bornes entrada/salida	365
tamaño de tornillos	365
par de apriete.....	365
especificaciones técnicas	357
estación.....	114
ETH..... Consulte <i>protección sobrecalentamiento termoeléctrico</i>	

F

falla	231
enclavamiento.....	339
falla grave	231
fatal	339
lista de advertencias/fallas.....	231
nivel	339
falla de ventilador.....	225, 231, 341
fase abierta entrada	231,340
protección fase abierta entrada.....	217
FE (error de trama)	245
ferrita	27
fieldbus	66, 81
opción de comunicación	111
filtro de micro sobretensión	21
fijación de frecuencia analógica	78
fijación analógica.....	78
frecuencia auxiliar	127
calculo frecuencia de comando final.....	129
configuración de referencia de frecuencia auxiliar	127
configuración.....	127
ganancia referencia auxiliar	128
referencia auxiliar.....	127
referencia principal	127
frecuencia de operación Consulte <i>configuración de frecuencia</i>	
frecuencia de frenado de CC	105
frecuencia de potencia de entrada.....	179
frecuencia de referencia Acel/Decel	89
Modo T Ramp	89
frecuencia de resonancia.....	110
frecuencia portadora.....	173
salto de frecuencia	110
frecuencia de salto	110
frecuencia objetivo	
frecuencia Cmd	265

frecuencia portadora	21, 173
degradación.....	372
frecuencia secuencial.....	79
configuración.....	79
Velocidad-L/Velocidad-M/Velocidad-H.....	79
frenado de flujo	213
freno de fuga de tierra.....	347
fuente de comando	81
borne de comando fwd/rev	81
Configuración dirección de giro / comando	
operación	82
RS-485	83
teclado.....	81
fuente digital.....	85
fusible	364

G

ganancia P/I	17
grupo (Aplicación) AP	44
grupo (Avanzado) Ad	44
grupo (Básico) BAS	44
grupo (Comunicación) CM	44
grupo (Control) Cn	44
grupo (de Bornes de Entrada) In	44
grupo (Protección) Pr.....	49,181
grupo 2do Motor M2	309
grupo Aplicación APP.....	301
grupo Avanzado.....	Consulte <i>Grupo (Avanzado)Ad</i>
grupo Básico	Consulte <i>Grupo (Básico) bA</i>
grupo Comunicación.....	Consulte <i>Grupo (Comunicación) CM</i>
grupo Control.....	Consulte <i>Grupo (Control) Cn</i>
grupo de Bornes de Entrada	Consulte <i>Grupo de Bornes de Entrada In</i>
grupo de Bornes de Salida	Consulte <i>Grupo de Bornes de Salida OU</i>
grupo de Bornes de Salida OU	40

grupo de Funciones Básicas BAS.....	181,269,335
grupo de Funciones de Aplicación APP.....	301
grupo de Funciones de Comunicación CM	240,262
grupo de Funciones de Control Cn	262
grupo de Funciones de Protección Prt	49,88,123,172
grupo de Funciones de Secuencia del Usuario	
.....	Consulte <i>UF</i>
grupo de Funciones Extendidas Adv.....	49,86,93,104
grupo de Secuencia del Usuario	Consulte <i>US</i>
grupo Drive (Drv)	108,109,111,124,185
grupo Usuario	184
borrar parámetros.....	184
registrar parámetros	184

I

I2	24, 74
borne (tensión/corriente) de ajuste de frecuencia	
.....	24
interruptor de selección de entrada analógica	
(SW2).....	24
IA (dirección de datos ilegal)	245
ID (valor de datos ilegal)	245
IF (función ilegal)	245
ilustraciones de las piezas	3
indicador de carga	16, 339, 345
información de seguridad.....	ii
inicialización de energía eléctrica acumulada	187
instalación	11
conexionado.....	16
diagrama de configuración básica.....	12
diagrama de flujo de instalación	11
IP 20.....	360
montaje del variador	13
171	
interruptor	22
interruptor de selección de entrada analógica	
(SW2).....	25,75

interruptor de selección de modo PNP/NPN (SW1)	22
interruptor de selección de salida analógica (SW3)	22
interruptor de fugas.....	364
interruptor de selección de entrada analógica (SW2) V2.....	24
interruptor de selección de modo PNP/NPN (SW1)	22
modo NPN	28
modo PNP	27

L

lámpara de carga	16
límite de frecuencia	108
frecuencia máxima/ de arranque.....	108
salto de frecuencia	110
valor límite superior e inferior de frecuencia..	108
limpieza.....	349
lista de verificaciones posteriores a la instalación ..	33

M

M2 (grupo 2do motor).....	309
M2 (grupo de Función 2do motor)	44
Maestro	234
mantenimiento	349
marcha libre hasta parar.....	106
Minifugas PWM	174
modo (CNF)configuración.....	187
modo de arranque	103
arranque de aceleración	103
arranque después de frenado CC.....	103
modo de Operación Segura	137
modo de parada	104
frenado de potencia	107

funcionamiento libre hasta parar.....	106
parada de deceleración	104
parada después de frenado CC	104
modo NPN.....	28
modo operación 2do	111
fuente de comando 2do.....	111
comando compartido (Fuente principal)	111
modo PNP	27
modo Usuario/Macro	185
monitoreo.....	61,166
detalles del protocolo de registro de monitoreo	244
monitoreo de estado de operación.....	204
monitoreo de tiempo de operación.....	207

N

nivel	339
nombre de las piezas	3
nominal	
corriente de motor nominal.....	140
corriente de par nominal.....	194
entrada nominal	357
frecuencia de deslizamiento nominal	141
salida nominal	357
tensión de motor nominal.....	150
velocidad de deslizamiento nominal.....	140
Número de constante de tiempo de filtro.....	112
Número de estación	246

O

operación 2do Motor	175
operación básica.....	37
operación de acumulación de energía	161
operación de ahorro de energía	167
operación de ahorro de energía automático ...	167
operación de ahorro de energía manual.....	167
operación de búsqueda de velocidad	168
Arranque al vuelo-1.....	169

Arranque al vuelo-2.....	168
ganancia P/I.....	171
operación de compensación por deslizamiento....	140
operación draw.....	127
operación Dwell	138
aceleración Dwell	138
deceleración Dwell	138
frecuencia Dwell Acel/Decel	138
operación Jog	131
frecuencia Jog.....	131
teclado.....	134
operación local	85
Cambio de Modo Local/Remoto	84
operación remota.....	85
tecla [ESC].....	84
Operación patrón V/F del usuario	99
operación patrón V/F lineal	97
frecuencia base	97
frecuencia de arranque	97
operación remota	85
Cambio de Modo Local/Remoto	84
operación local	85
tecla [ESC].....	84
Operación Subir/Bajar	134
Operación trifilar	136

P

P2P.....	113
función de comunicación	113
parámetro maestro	1113
ajuste	113,114
parámetro esclavo.....	113
par	21
control de par.....	164
opción de configuración de referencia de par .	165
parada de Acel/Decel.....	96
parada después de frenado de CC.....	105,190
parámetro del área común compatible.....	250
parámetros	53
bloqueo de parámetros.....	183

configuración de parámetros	53
contraseña	182,183,263
esconder parámetros	182
inicialización	181
leer/ escribir/ guardar	180
visualización de parámetros modificados	184
parámetros del área común extendida del S100	
parámetros del área de control	
(Lectura/Escritura)	259
parámetros del área de control de memoria	
(Lectura/Escritura)	262
parámetros del área de monitoreo (sólo lectura)	
.....	253
patrón Acel/Decel	64,94
patrón lineal	94
patrón curva S	94
patrón de curva S	94
tiempo de Acel/Decel real.....	96
Pérdida de Comando	232,341,342
advertencia de disparo por falla de pérdida de	
comando.....	232
disparo por pérdida de comando.....	232
pérdida del comando de velocidad	219
prevención de giro	
avance	86
retroceso	86
prevención de regeneración para prensado	192
ganancia P/ ganancia	192
protección de fase abierta.....	217
protección del motor.....	209
protección termoelectrica del motor (ETH)	
disparo ETH	209
termoelectrico.....	209
protocolo	241
protocolo LS INV 485.....	241
prueba Megger	351
punteras huecas	9,26
PWM	174
modulación de frecuencia.....	173
PWM Normal	174

R

ranura de potencia	187
reactor	12, 364
reducción cuadrática	64
carga de reducción cuadrática	98
Operación de patrón V/F.....	98
referencia Acel/Decel	90
Frecuencia Delta.....	89
Frecuencia máxima	89
referencia de frecuencia.....	103
refuerzo de par	101
refuerzo de par automático	102
refuerzo de par manual.....	101
sobrecarga	101
Reinicio Reposición. Consulte <i>Rearranque después de un disparo</i>	
resistencia de frenado	12
par de frenado.....	371
resistencia de frenado dinámico	
circuito de resistencia de frenado.....	222
Adv FD %ED	222
resistencia de freno	20
RS-232	234
comunicación	234
RS-485.....	233
comunicación	234
comunicación integrada	77
convertidor	234
borne de señal.....	25,77
ruido.....	29,70
ruido de funcionamiento.....	173
frecuencia portadora.....	21,173
salto de frecuencia	110

S

salida analógica.....	25,193
borne SA	25

salida corriente y tensión	193
salida pulso.....	196
salida digital	198
salida fase abierta.....	231,340
salto de frecuencia	110
secuencia del usuario	115
ajuste	115
condición de operación de la función del usuario	120
grupo USF	115
grupo USS	115
parámetro del bloque de funciones.....	119
parámetro inválido.....	115, 119
selección de unidad de velocidad (Hz o rpm).....	78
señal de disparo externo	218
sintonización automática.....	150,272
configuración de parámetro por defecto	151
Todo (estático)	152
Todo (giro).....	152
Tr (estático)	152
Sistema de Enlace Multipunto	233
sistema de comunicaciones asíncronas	233
sistema half dúplex.....	233
sobrecalentamiento	231,340
sobrecarga	232,339
disparo por sobrecarga	232
advertencia por sobrecarga	211,232,342
Sobrecorriente 1	231,339
Sobrecorriente 2	231,340
sobretensión	231,339
solución de problemas.....	339
disparos por fallas	343
otras fallas	345
soporte de montaje	13
Subcarga	
advertencia por subcarga	224, 232,342
disparo por falla de subcarga	232
disparo por subcarga.....	224,339
SW1..... Consulte <i>interruptor de selección de modo PNP/NPN (SW1)</i>	

SW2..... Consulte *interruptor de selección de entrada analógica (SW2)*

SW3..... Consulte *interruptor de selección de salida analógica (SW3)*

T

tarea pesada	4
tecla [ESC]	38
ajuste tecla [ESC]	84
cambio local/remoto	84
cambio operación local/remoto	84
configuración tecla [ESC]	84
tecla Jog	41,134
tecla multifunción	40
tecla multifunción	41,114
opciones tecla multifunción	336
selección tecla multifunción	336
teclado	37
display	37,39
idioma del teclado	204
teclas de operación	37
versión S/W	187
teclado LCD	37
ajuste contraste/brillo LCD	187
longitud de conexionado	27
teclado multifunción	114
configuración	114
parámetro esclavo	114
parámetro maestro	114
teclas del teclado	38
tecla [▲]/[▼]/[◀]/[▶]	38
tecla [ESC]	38
tecla [RUN]	38
tecla [STOP/RESET]	38
temperatura de almacenamiento	4
temporizador	188
tensión de potencia de entrada	179
tensión enlace CC	125,161
tensión fase a fase	346
termoeléctrico	231

tiempo Acel/Decel	89
frecuencia de cambio de tiempo Acel/Decel	93
configuración mediante borne multifunción	91
frecuencia máxima	89
frecuencia de operación	90
tiempo de ciclo	115,118
tiempo de operación	207
inicialización del tiempo acumulado de operación	207
tiempo acumulado de operación	207
tiempo de pre-excitación	157
tierra	18
borne de tierra	18
conexión de tierra clase 3	18
especificaciones de cable de tierra	8
tornillos de montaje	13
transición fuente de alimentación comercial	177
trifásico 400V (30-75kW)	357

U

Grupo UF (funciones de secuencia del Usuario)	115
unidad de freno	192
unidad esclava	113
unidad maestra	113
Grupo US (Secuencias del usuario)	115, 184
ubicación del lugar de instalación	5
uso del teclado	45
configuración de parámetros	53
cambio entre grupos en el modo de visualización de parámetros	49
navegación entre códigos (funciones)	50

V

variador esclavo	114
variador maestro	114
ventilador de enfriamiento	
control del ventilador	178

inicialización del tiempo acumulado de operación del ventilador	207
mal funcionamiento del ventilador	225
Reemplazo del ventilador.....	354
tiempo acumulado del ventilador	207
verificaciones	
verificaciones anuales	351
verificaciones semestrales	353
versión S/W	187
producto.....	187
teclado.....	187
vibración	160,349,361

W

WM (error de modo de escritura)	245
---------------------------------------	-----

