

VACON[®] 100
CONVERTIDORES DE FRECUENCIA

MANUAL DE APLICACIÓN

PREFACIO

ID de documento: DPD01036F

Fecha: 5.12.2013

Versión del software: FW0072V012

ACERCA DE ESTE MANUAL

Los derechos de autor de este manual son de Vacon Plc. Todos los derechos reservados

En este manual, puede consultar las funciones del convertidor Vacon® y su modo de uso. El manual sigue la misma estructura de menús del convertidor (capítulos 1 y 4-8).

Capítulo 1, Guía de inicio rápido

- Cómo iniciar el trabajo con el cuadro de control.

Capítulo 2, Asistentes

- Cómo seleccionar la configuración de la aplicación.
- Configuración rápida de una aplicación
- Las diferentes aplicaciones con ejemplos

Capítulo 3, Interfaces de usuario

- Los tipos de pantallas y cómo utilizar el cuadro de control
- La herramienta de PC Vacon Live
- Las funciones del Fieldbus

Capítulo 4, Menú monitor

- Datos sobre los valores de monitor

Capítulo 5, Menú de parámetros

- Una lista de todos los parámetros del convertidor

Capítulo 6, Menú Diagnóstico

Capítulo 7, Menú I/O y hardware

Capítulo 8, Ajustes de usuario, favoritos y menús de nivel de usuario

Capítulo 9, Descripciones de parámetros

- Cómo utilizar los parámetros.
- Programación de entradas analógicas y digitales
- Funciones específicas de la aplicación

Capítulo 10, Búsqueda de fallos

- Los fallos y sus causas
- Reset de los fallos

Capítulo 11, Apéndice

- Datos sobre los diferentes valores por defecto de las aplicaciones

Este manual incluye una gran cantidad de tablas de parámetros. Estas instrucciones indican cómo leer las tablas.

| Index | Parameter | Min | Max | Unit | Default | ID | Description |
|-------|-----------|-----|-----|------|---------|----|-------------|
| i | | | | | | | |

- | | |
|---|--|
| <p>A. La ubicación del parámetro en el menú, es decir, el número de parámetro</p> <p>B. El nombre del parámetro</p> <p>C. El valor mínimo del parámetro</p> <p>D. El valor máximo del parámetro</p> <p>E. La unidad del valor del parámetro La unidad muestra si está disponible</p> <p>F. El valor que se ha establecido en la fábrica</p> | <p>G. El número ID del parámetro</p> <p>H. Una descripción breve de los valores del parámetro y/o su función</p> <p>I. Cuando aparezca el símbolo, puede consultar más datos sobre el parámetro en el capítulo 5 <i>Menú Parámetros</i>.</p> |
|---|--|

NOTA Puede descargar los manuales de producto en inglés y francés con la información de seguridad, advertencia y precaución correspondiente en www.vacon.com/downloads.

REMARQUE Vous pouvez télécharger les versions anglaise et française des manuels produit contenant l'ensemble des informations de sécurité, avertissements et mises en garde applicables sur le site www.vacon.com/downloads.

FUNCIONES DEL CONVERTIDOR VACON®

- Asistentes para la puesta en marcha, el control de PID, el modo MultiBomba y el modo Anti-Incendio que facilitan su programación
- El botón FUNCT que permite cambiar con facilidad entre el lugar de control panel y remoto. El lugar de control remoto puede ser I/O o Fieldbus. Puede realizar la selección del lugar de control remoto con un parámetro.
- Ocho frecuencias fijas
- Funciones de potenciómetro motorizado
- Un control de joystick
- Una función de velocidad jogging
- Dos tiempos de rampa programables, 2 supervisiones y 3 rangos de frecuencias prohibidas
- Un paro forzado
- Una página de control para utilizar y monitorizar rápidamente los valores más importantes
- Un mapa Fieldbus
- Un Reset automático
- Diferentes modos de caldeo para evitar problemas de condensación
- Una frecuencia de salida máxima de 320 Hz
- Funciones de reloj en tiempo real y temporizador (se necesita una batería opcional). Es posible programar tres canales de tiempo para obtener distintas funciones en el convertidor.
- Hay disponible un controlador PID externo. Puede utilizarlo, por ejemplo, para controlar una válvula con la I/O del convertidor.
- Una función de modo dormir que habilita y deshabilita automáticamente el funcionamiento del convertidor para ahorrar energía
- Un controlador PID de dos zonas con dos señales de valor actual diferentes: control de mínimo y máximo.
- Dos fuentes de referencia para el control PID. Puede realizar la selección con una entrada digital.
- Una función de aumento de referencia de PID
- Una función de valor actual posterior para mejorar la respuesta a los cambios del proceso
- Una supervisión del valor del proceso
- Un control MultiBomba
- Un contador de mantenimiento
- Funciones del control de bomba: un control de bomba de cebado, un control de bomba jockey, autolimpieza del impulsor de la bomba, supervisión de la presión de la entrada de la bomba y función de protección congelación.

ÍNDICE

Prefacio

| | |
|--|-----------|
| Acerca de este manual | 3 |
| Funciones del convertidor Vacon® | 5 |
| 1 Guía de inicio rápido | 11 |
| 1.1 Cuadro de control y panel | 11 |
| 1.2 Las pantallas | 11 |
| 1.3 Primera puesta en marcha | 12 |
| 1.4 Descripción de las aplicaciones | 14 |
| 1.4.1 Aplicación estándar | 14 |
| 1.4.2 Aplicación local/remota | 21 |
| 1.4.3 Aplicación de multi-velocidad | 29 |
| 1.4.4 Aplicación de control PID | 38 |
| 1.4.5 Aplicación multiobjetivo | 47 |
| 1.4.6 Aplicación del potenciómetro motorizado | 57 |
| 2 Asistentes | 65 |
| 2.1 Asistente de aplicación estándar | 65 |
| 2.2 Asistente de aplicación local/remoto | 66 |
| 2.3 Asistente de aplicación multi-velocidad | 67 |
| 2.4 Asistente para aplicación de control PID | 68 |
| 2.5 Asistente de aplicación multiobjetivo | 71 |
| 2.6 Asistente de aplicación del potenciómetro motorizado | 72 |
| 2.7 Asistente MultiBomba | 73 |
| 2.8 Asistente anti-incendio | 75 |
| 3 Interfaces de usuario | 77 |
| 3.1 Navegación en el panel | 77 |
| 3.2 Uso de la pantalla gráfica | 79 |
| 3.2.1 Edición de los valores | 79 |
| 3.2.2 Reset de un fallo | 82 |
| 3.2.3 El botón FUNCT | 82 |
| 3.2.4 Copia de los parámetros | 86 |
| 3.2.5 Comparación de parámetros | 88 |
| 3.2.6 Textos de ayuda | 89 |
| 3.2.7 Uso del menú Favoritos | 90 |
| 3.3 Uso de la pantalla de texto | 90 |
| 3.3.1 Edición de los valores | 91 |
| 3.3.2 Reset de un fallo | 92 |
| 3.3.3 El botón FUNCT | 92 |
| 3.4 Estructura de menús | 96 |
| 3.4.1 Guía rápida | 97 |
| 3.4.2 Monitor | 97 |
| 3.5 Vacon Live | 99 |

| | | |
|----------|---|------------|
| 4 | Menú monitor | 100 |
| 4.1 | Grupo monitor | 100 |
| 4.1.1 | Multimonitor | 100 |
| 4.1.2 | Gráficas | 101 |
| 4.1.3 | Básico | 105 |
| 4.1.4 | I/O | 107 |
| 4.1.5 | Entradas de temperatura | 107 |
| 4.1.6 | Extras/avanzado | 109 |
| 4.1.7 | Monitorización de las funciones de temporizador | 111 |
| 4.1.8 | Monitorización del controlador PID | 113 |
| 4.1.9 | Monitorización del controlador PID externo | 114 |
| 4.1.10 | Monitorización de MultiBomba | 115 |
| 4.1.11 | Contadores de mantenimiento | 115 |
| 4.1.12 | Monitorización Fieldbus Data | 116 |
| 5 | Menú Parámetros | 118 |
| 5.1 | Grupo 3.1: Ajustes del motor | 118 |
| 5.2 | Grupo 3.2: Configuración de marcha/paro | 126 |
| 5.3 | Grupo 3.3: Referencias | 129 |
| 5.4 | Grupo 3.4: Configuración de rampas y frenos | 140 |
| 5.5 | Grupo 3.5: Configuración de I/O | 144 |
| 5.6 | Grupo 3.6: Mapa Fieldbus | 160 |
| 5.7 | Grupo 3.7: Frecuencias prohibidas | 162 |
| 5.8 | Grupo 3.8: Supervisiones | 163 |
| 5.9 | Grupo 3.9: Protecciones | 165 |
| 5.10 | Grupo 3.10: Reset automático | 176 |
| 5.11 | Grupo 3.11: Ajustes de la aplicación | 178 |
| 5.12 | Grupo 3.12: Funciones de temporizador | 179 |
| 5.13 | Grupo 3.13: Controlador PID | 183 |
| 5.14 | Grupo 3.14: Controlador PID externo | 200 |
| 5.15 | Grupo 3.15: MultiBomba | 204 |
| 5.16 | Grupo 3.16: Contadores de mantenimiento | 206 |
| 5.17 | Grupo 3.17: Modo Anti-Incendio | 207 |
| 5.18 | Grupo 3.18: Parámetros de caldeo del motor | 209 |
| 5.19 | Grupo 3.20: Freno mecánico | 211 |
| 5.20 | Grupo 3.21: Control de bomba | 213 |
| 6 | Menú Diagnóstico | 217 |
| 6.1 | Fallos activos | 217 |
| 6.2 | Reset fallos | 217 |
| 6.3 | Historial de fallos | 217 |
| 6.4 | Contadores totales | 217 |
| 6.5 | Contador reseteable | 219 |
| 6.6 | Información de software | 221 |
| 7 | Menú I/O y hardware | 222 |
| 7.1 | I/O estándar | 222 |
| 7.2 | Ranuras de las placas opcionales | 224 |
| 7.3 | Reloj en tiempo real | 225 |

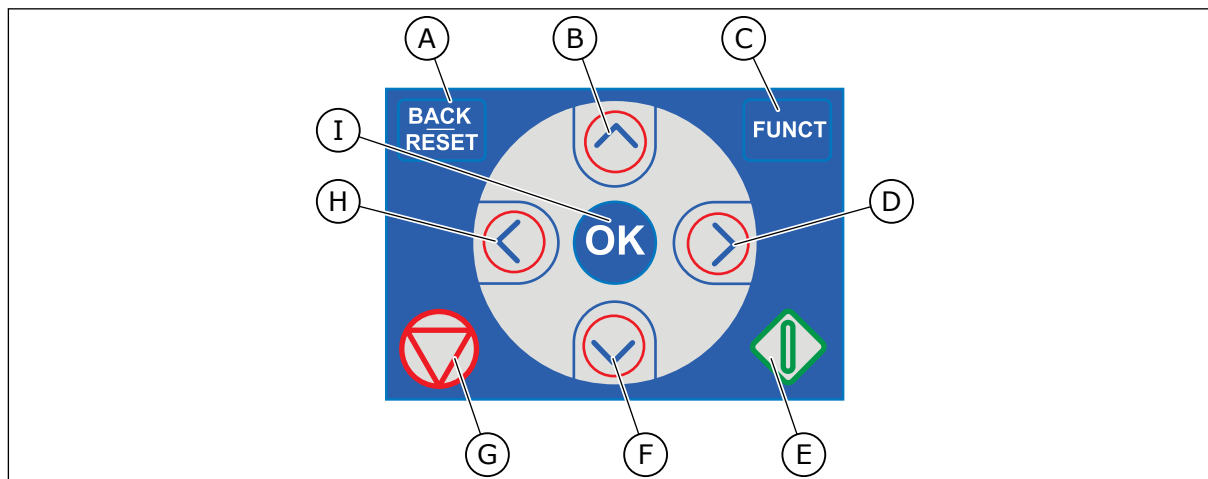
| | | |
|----------|--|------------|
| 7.4 | Ajustes de la unidad de potencia | 226 |
| 7.5 | Panel | 227 |
| 7.6 | Fieldbus | 227 |
| 8 | Ajustes de usuario, favoritos y menús de nivel de usuario | 233 |
| 8.1 | Ajustes de usuario | 233 |
| 8.1.1 | Copia seguridad parámetros | 234 |
| 8.2 | Favoritos | 234 |
| 8.2.1 | Adición de un elemento a Favoritos | 235 |
| 8.2.2 | Eliminación de un elemento de Favoritos | 235 |
| 8.3 | Niveles de usuario | 236 |
| 8.3.1 | Cambio del código de acceso de los niveles de usuario | 237 |
| 9 | Descripciones de parámetros | 239 |
| 9.1 | Ajustes del motor | 239 |
| 9.1.1 | Función de arranque I/f | 247 |
| 9.1.2 | Función de estabilizador de par | 248 |
| 9.2 | Configuración de marcha/paro | 249 |
| 9.3 | Referencias | 257 |
| 9.3.1 | Referencia de frecuencia | 257 |
| 9.3.2 | Referencia de par | 257 |
| 9.3.3 | Frecuencias fijas | 259 |
| 9.3.4 | Parámetros de potenciómetro motorizado | 262 |
| 9.4 | Parámetros del joystick | 264 |
| 9.5 | Parámetros de velocidad jogging | 265 |
| 9.6 | Configuración de rampas y frenos | 267 |
| 9.7 | Configuración de I/O | 268 |
| 9.7.1 | Programación de entradas analógicas y digitales | 268 |
| 9.7.2 | Funciones por defecto de las entradas programables | 279 |
| 9.7.3 | Entradas digitales | 279 |
| 9.7.4 | Entradas analógicas | 280 |
| 9.7.5 | Salidas digitales | 285 |
| 9.7.6 | Salidas analógicas | 287 |
| 9.8 | Frecuencias prohibidas | 290 |
| 9.9 | Supervisiones | 292 |
| 9.9.1 | Protecciones térmicas del motor | 292 |
| 9.9.2 | Protección motor bloqueado | 295 |
| 9.9.3 | Protección contra baja carga | 296 |
| 9.10 | Reset automático | 301 |
| 9.11 | Funciones de temporizador | 302 |
| 9.12 | Controlador PID | 306 |
| 9.12.1 | Valor actual estimado | 307 |
| 9.12.2 | Función dormir | 307 |
| 9.12.3 | Supervisión valor actual | 309 |
| 9.12.4 | Compensación por pérdidas de presión | 310 |
| 9.12.5 | Prellenado | 312 |
| 9.12.6 | Supervisión de presión de entrada | 313 |
| 9.12.7 | Protección anticongelación | 314 |

| | | |
|-----------|--|------------|
| 9.13 | Función multibomba | 315 |
| 9.14 | Contadores de mantenimiento | 322 |
| 9.15 | Modo Anti-Incendio | 322 |
| 9.16 | Función caldeo motor | 324 |
| 9.17 | Freno mecánico | 325 |
| 9.18 | Control de bomba | 328 |
| 9.18.1 | Autolimpieza | 328 |
| 9.18.2 | Bomba jockey | 330 |
| 9.18.3 | Bomba de cebado | 331 |
| 9.19 | Contadores de total y reseteables | 332 |
| 9.19.1 | Contador de tiempo de funcionamiento | 332 |
| 9.19.2 | Contador reseteable del tiempo de funcionamiento | 333 |
| 9.19.3 | Contador tiempo marcha | 333 |
| 9.19.4 | Contador de alimentación a la red | 334 |
| 9.19.5 | Contador de energía | 334 |
| 9.19.6 | Contador reseteable de energía | 335 |
| 10 | Localización de fallos | 337 |
| 10.1 | Aparece un fallo. | 337 |
| 10.1.1 | Reset con el botón Reset | 338 |
| 10.1.2 | Reset con un parámetro en la pantalla gráfica | 338 |
| 10.1.3 | Reset con un parámetro en la pantalla de texto | 339 |
| 10.2 | Historial de fallos | 340 |
| 10.2.1 | Examen del historial de fallos en la pantalla gráfica | 340 |
| 10.2.2 | Examen del historial de fallos en la pantalla de texto | 341 |
| 10.3 | Códigos de fallo | 343 |
| 11 | Apéndice 1 | 357 |
| 11.1 | Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones | 357 |

1 GUÍA DE INICIO RÁPIDO

1.1 CUADRO DE CONTROL Y PANEL

El cuadro de control es la interfaz entre el convertidor y el usuario. Con el cuadro de control, se puede controlar la velocidad de un motor y monitorizar el estado del convertidor. También se pueden establecer los parámetros del convertidor.



Imag. 1: Los botones del panel

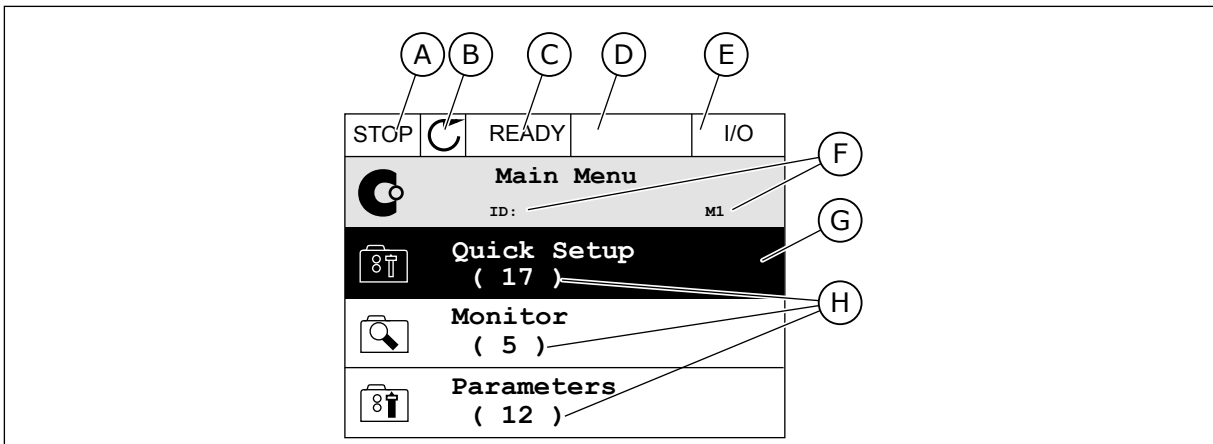
- | | |
|---|---|
| <p>A. El botón BACK/RESET. Utilícelo para retroceder en el menú, salir del modo de edición y resetear un fallo.</p> <p>B. El botón de flecha ARRIBA. Utilícelo para subir por el menú y para aumentar un valor.</p> <p>C. El botón FUNCT. Utilícelo para cambiar el sentido de giro del motor, acceder a la página de control y cambiar el lugar de control. Más información en <i>Tabla 38 Parámetros de referencia de frecuencia</i>.</p> | <p>D. El botón de flecha DERECHA.</p> <p>E. El botón START.</p> <p>F. El botón de flecha ABAJO. Utilícelo para bajar por el menú y para reducir un valor.</p> <p>G. El botón STOP.</p> <p>H. El botón de flecha IZQUIERDA. Utilícelo para mover el cursor a la izquierda.</p> <p>I. El botón OK. Para acceder a un nivel o elemento activo, y aceptar una opción.</p> |
|---|---|

1.2 LAS PANTALLAS

Hay dos tipos de pantallas: la pantalla gráfica y la pantalla de texto. El cuadro de control siempre tiene los mismos paneles y botones.

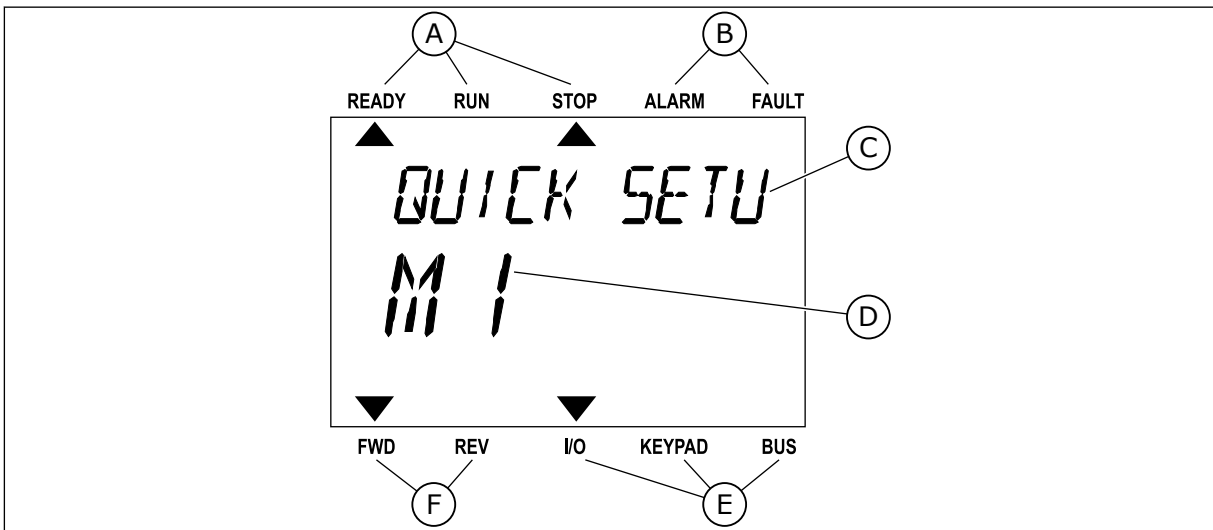
La pantalla muestra estos datos.

- El estado del motor y el convertidor.
- Fallos en el motor y en el convertidor.
- Su ubicación en la estructura de menús.



Imag. 2: La pantalla gráfica

- | | |
|--|---|
| <ul style="list-style-type: none"> A. El primer campo de estado: PARO/ MARCHA B. El sentido de giro del motor C. El segundo campo de estado: LISTO/NO LISTO/FALLO D. El campo de alarma: ALARM/- E. El campo del lugar de control: PC/I/O/ PANEL/FIELDBUS | <ul style="list-style-type: none"> F. El campo de ubicación: el número ID del parámetro y la ubicación actual en el menú G. Un grupo o elemento activado H. El número de elementos del grupo en cuestión |
|--|---|



Imag. 3: La pantalla de texto. Si el texto es demasiado largo para verlo, se desplaza automáticamente en la pantalla.

- | | |
|--|--|
| <ul style="list-style-type: none"> A. Los indicadores de estado B. Los indicadores de alarmas y fallos C. El nombre del grupo o elemento de la ubicación actual | <ul style="list-style-type: none"> D. La ubicación actual en el menú E. Los indicadores del lugar de control F. Los indicadores del sentido de giro |
|--|--|

1.3 PRIMERA PUESTA EN MARCHA

El asistente de puesta en marcha le pide los datos necesarios para el convertidor con el fin de controlar el procedimiento.

| | | |
|----------|-----------------------------|--|
| 1 | Selección de idioma (P6.1) | La selección es diferente en todos los paquetes de idiomas |
| 2 | Horario de verano* (P5.5.5) | Rusia EE.UU. UE OFF |
| 3 | Hora* (P5.5.2) | hh:mm:ss |
| 4 | Año* (P5.5.4) | aaaa |
| 5 | Fecha* (P5.5.3) | dd.mm |

* Si hay instalada una batería, verá estas preguntas.

| | | |
|----------|--|----------|
| 6 | ¿Iniciar el asistente de puesta en marcha? | Sí No |
|----------|--|----------|

Para establecer los valores de los parámetros manualmente, seleccione *No* y presione el botón OK.

| | | |
|-----------|--|---|
| 7 | Seleccionar una aplicación (P1.2 Aplicación, ID212) | Estándar Panel/Remoto Multi-velocidad Control PID Multiobjetivo Potenciómetro motorizado |
| 8 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 9 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características) | Rango: Varía |
| 10 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 11 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características) | Rango: 24...19200 |
| 12 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor | Rango: Varía |
| 13 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos phi motor | Rango: 0.30-1.00 |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 14.

| | | |
|----|--|-----------------------------|
| 14 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 15 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320,00 Hz |
| 16 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 17 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 18 | ¿Iniciar el Asistente de aplicación? | Sí No |

Para ir al asistente para aplicación, seleccione *Sí* y presione el botón OK. Consulte la descripción de los diferentes asistentes para aplicación en el capítulo 2 *Asistentes*.

Después de realizar las selecciones, termina el asistente de puesta en marcha. Para volver a iniciar el asistente de puesta en marcha, tiene dos alternativas. Ir al parámetro P6.5.1 Restaurar parámetros por defecto o al parámetro B1.1.2 Asistente de puesta en marcha. A continuación, establezca el valor en *Activar*.

1.4 DESCRIPCIÓN DE LAS APLICACIONES

Utilice el parámetro P1.2 (Aplicación) para seleccionar una aplicación para el convertidor. Cuando el parámetro P1.2 cambia, un grupo de parámetros obtiene sus valores fijos inmediatamente.

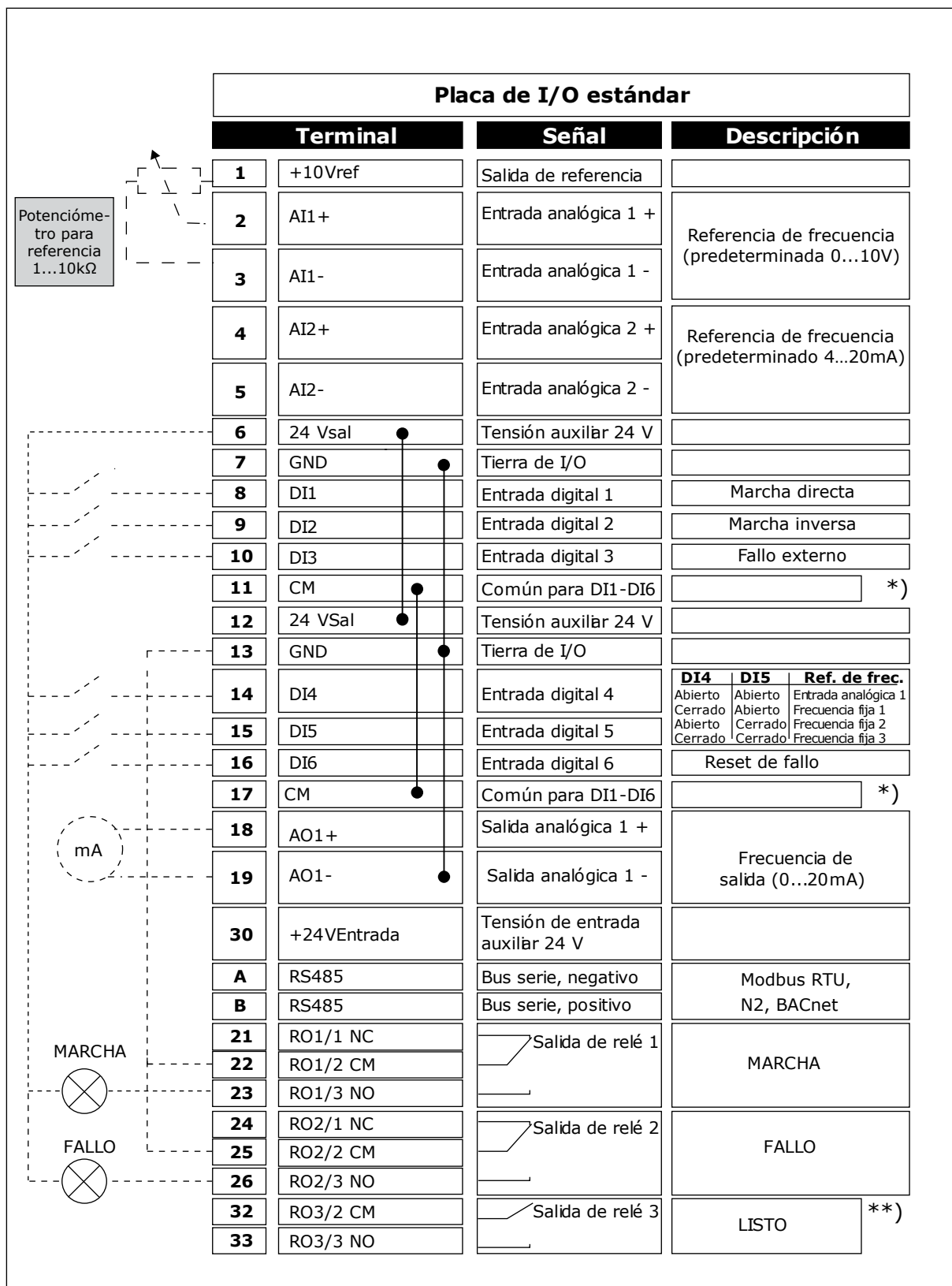
1.4.1 APLICACIÓN ESTÁNDAR

Puede utilizar la aplicación estándar en procesos de velocidad controlada donde no es necesaria ninguna función especial, por ejemplo, bombas, ventiladores o cintas transportadoras.

Es posible controlar el convertidor desde el panel, el Fieldbus o el terminal de I/O.

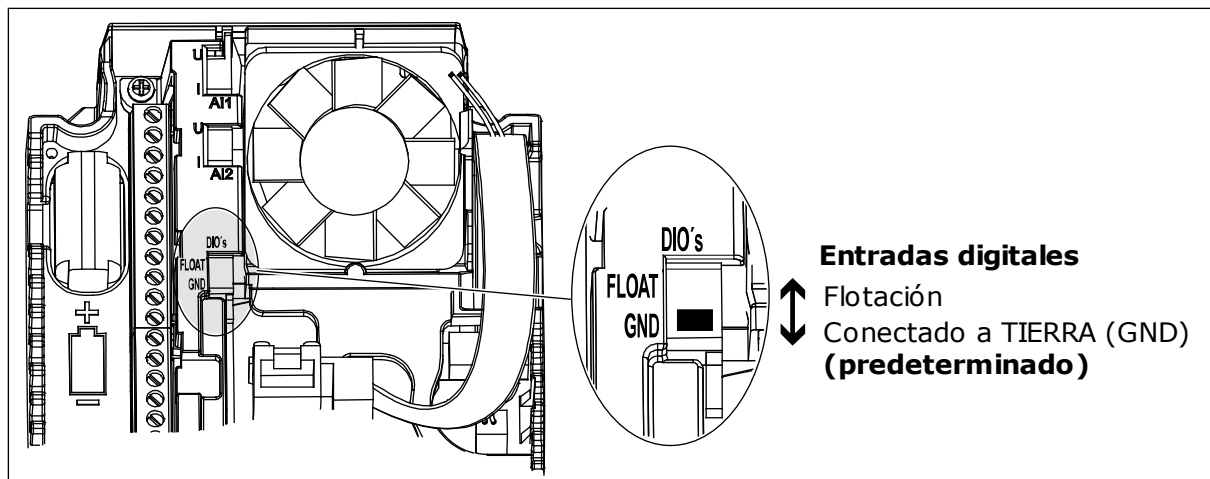
Cuando se controla el convertidor con el terminal de I/O, la señal de referencia de frecuencia se conecta a la entrada analógica 1 (AI1) (0...10 V) o la entrada analógica 2 (AI2) (4...20 mA). La conexión depende del tipo de señal. También hay tres referencias de frecuencias fijas disponibles. Puede activarlas con la entrada digital 4 (DI4) y la entrada digital 5 (DI5). Las señales de marcha/paro del convertidor están conectadas a la entrada digital 1 (DI1) (marcha directa) y a la entrada digital 2 (DI2) (marcha inversa).

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.



Imag. 4: Las conexiones de control por defecto de la aplicación estándar

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 5: El conmutador DIP

Tabla 2: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 3: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|--------|-------|--------|-------------|-----|---|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 0 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | IH*0.1 | IS | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U_n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 3: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 3: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 3: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 5 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 3: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 4: M1.31 Estándar

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.31.1 | Frecuencia fija 1 | P1.3 | P1.4 | Hz | 10.0 | 105 | Seleccione la frecuencia fija con la entrada digital 4 (DI4). |
| 1.31.2 | Frecuencia fija 2 | P1.3 | P1.4 | Hz | 15.0 | 106 | Seleccione la frecuencia fija con la entrada digital 5 (DI5). |
| 1.31.3 | Frecuencia fija 3 | P1.3 | P1.4 | Hz | 20.0 | 126 | Seleccione una frecuencia fija con la entrada digital 4 (DI4) y la entrada digital 5 (DI5). |

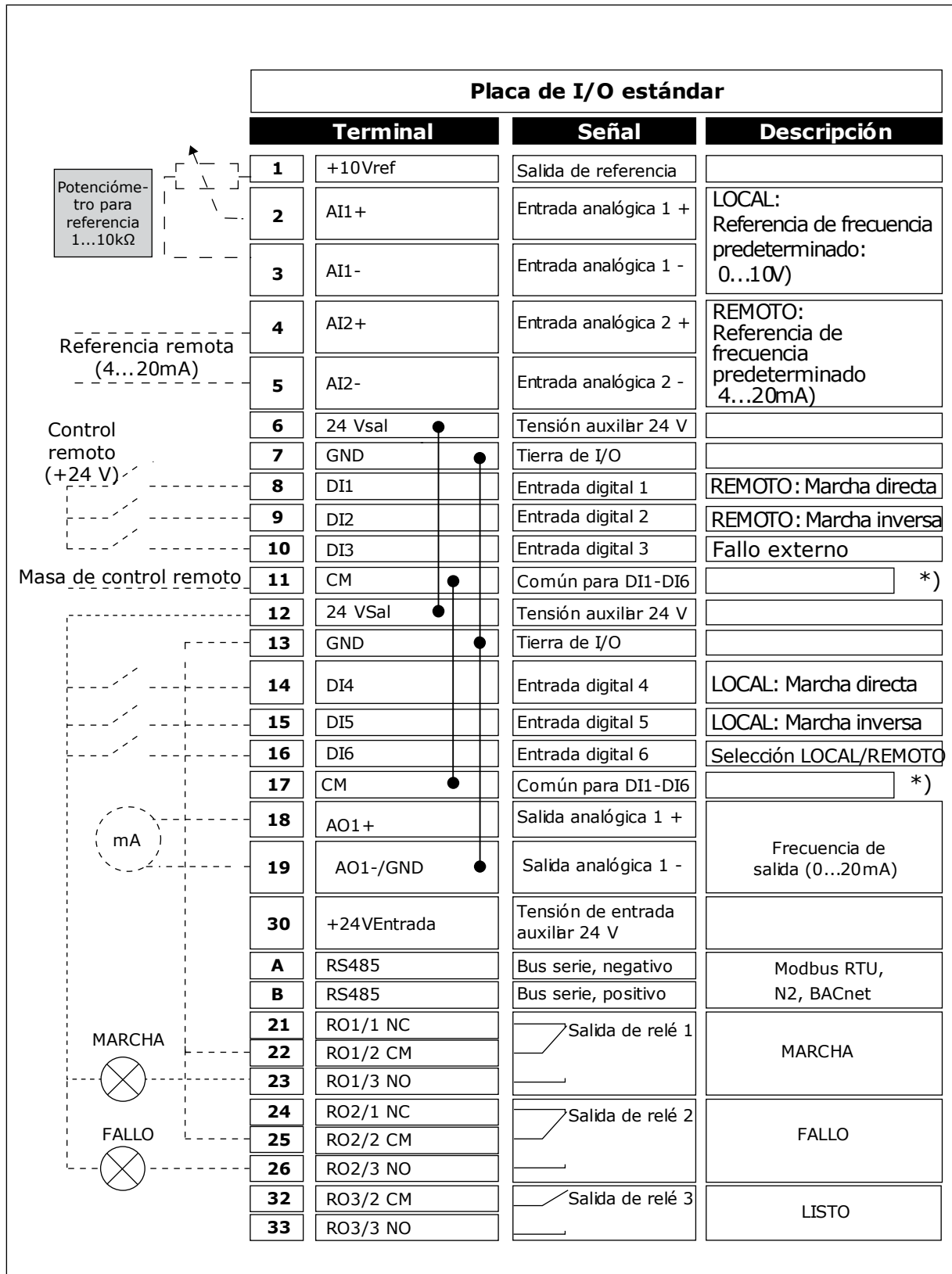
1.4.2 APLICACIÓN LOCAL/REMOTA

Utilice la aplicación local/remota cuando, por ejemplo, sea necesario cambiar entre dos lugares de control diferentes.

Para alternar entre los lugares de control panel y remoto, utilice la entrada digital 6 (DI6). Cuando el control remoto está activo, puede proporcionar las órdenes de marcha/paro desde el Fieldbus o desde el terminal de I/O (DI1 y DI2). Cuando el control panel está activo, puede proporcionar las órdenes de marcha/paro desde el panel, el Fieldbus o desde el terminal de I/O (DI4 y DI5).

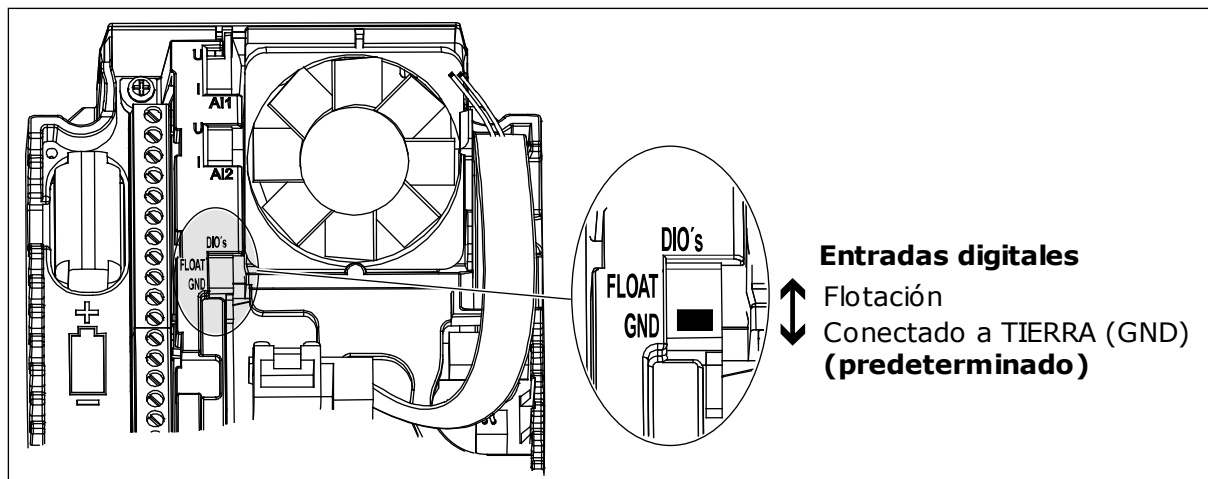
Para cada lugar de control, puede seleccionar la referencia de frecuencia desde el panel, el Fieldbus o el terminal de I/O (AI1 o AI2).

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.



Imag. 6: Las conexiones de control por defecto de la aplicación de control panel/remoto

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 7: El conmutador DIP

Tabla 5: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 6: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|--------|-------|--------|-------------|-----|--|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 1 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | IH*0.1 | IS | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U_n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 6: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 6: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 6: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 3 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 6: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 7: M1.32 Panel/Remoto

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---|------|------|--------|-------------------|-----|--|
| 1.32.1 | Selección referencia de control de la I/O lugar B | 1 | 20 | | 4 | 131 | Consulte P1.22 |
| 1.32.2 | Forzar control de I/O lugar B | | | | DigIN ranura A. 6 | 425 | TRUE = Forzar lugar de control a I/O lugar B |
| 1.32.3 | Fuerza de referencia de la I/O lugar B | | | | DigIN ranura A. 6 | 343 | TRUE = La referencia de frecuencia usada se especifica por medio del parámetro de la referencia de I/O lugar B (P1.32.1) |
| 1.32.4 | Señal de control 1 B | | | | DigIN ranura A. 4 | 423 | Señal de Marcha 1 cuando el lugar de control es I/O lugar B |
| 1.32.5 | Señal de control 2 B | | | | DigIN ranura A. 5 | 424 | Señal de Marcha 1 cuando el lugar de control es I/O lugar B |
| 1.32.6 | Forzar control panel | | | | DigIN ranura A. 1 | 410 | Fuerza el control al panel |
| 1.32.7 | Forzar control Field-bus | | | | DigIN ranura 0.1 | 411 | Fuerza el control al Fieldbus |
| 1.32.8 | Fallo externo (cerrado) | | | | DigIN ranura A. 3 | 405 | FALSE = OK TRUE = Fallo externo |
| 1.32.9 | Reset de fallo (cerrado) | | | | DigIN ranura 0.1 | 414 | Resetea todos los fallos activos cuando el estado es TRUE. |

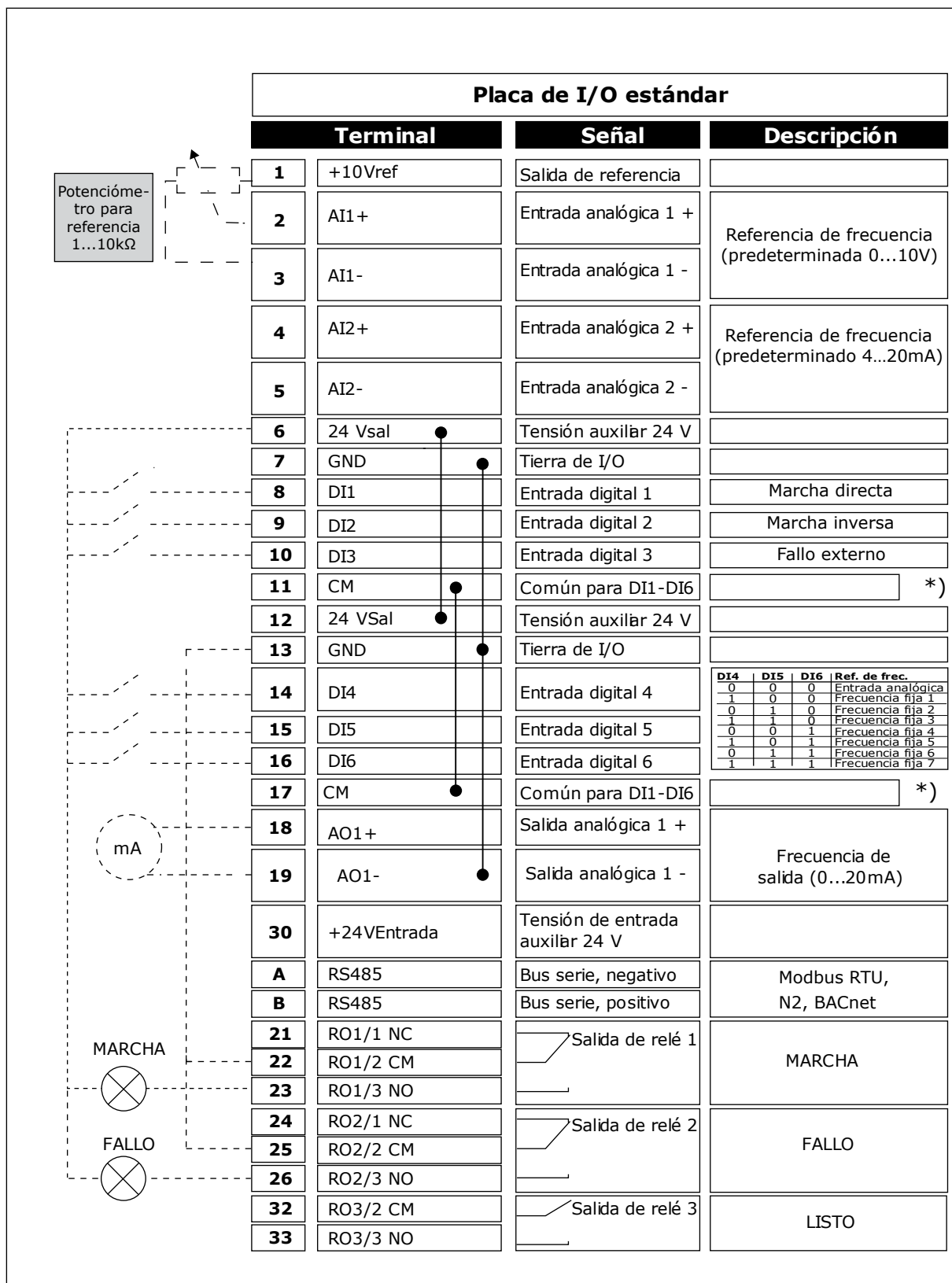
1.4.3 APLICACIÓN DE MULTI-VELOCIDAD

Puede utilizar la aplicación de la multi-velocidad con procesos en los que sea necesaria más de una referencia de frecuencia fija (por ejemplo, bancos de pruebas).

Es posible usar 1 + 7 referencias de frecuencia: una referencia estándar (AI1 o AI2) y 7 referencias fijas.

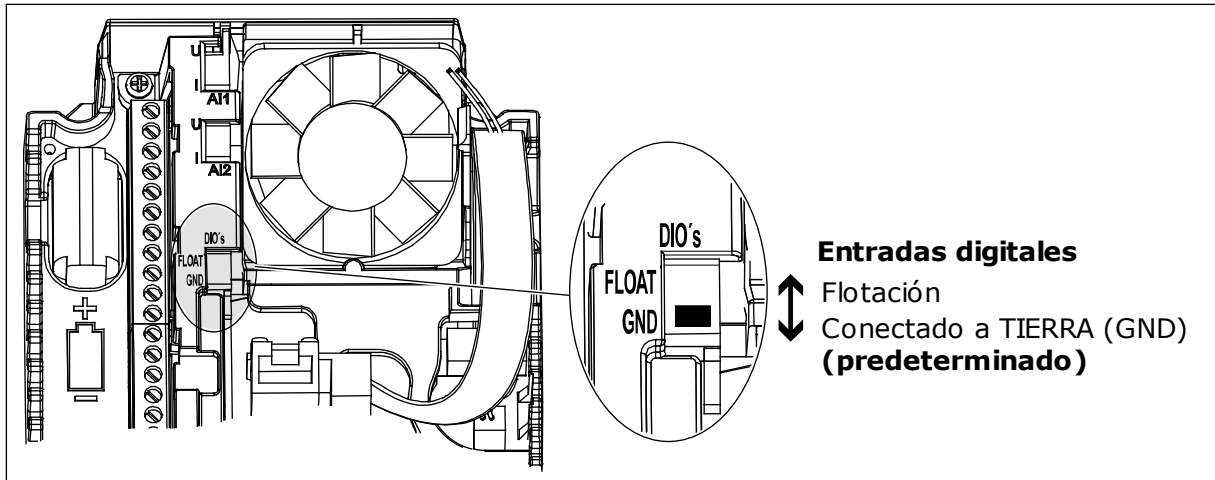
Seleccione las referencias de frecuencias fija con las señales digitales DI4, DI5 y DI6. Si ninguna de estas entradas está activa, la referencia de frecuencia se elimina de la entrada analógica (AI1 o AI2). Proporcione los órdenes de marcha/paro desde el terminal de I/O (DI1 y DI2).

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.



Imag. 8: Las conexiones de control por defecto de la aplicación de la multi-velocidad

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 9: El conmutador DIP

Tabla 8: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 9: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|--------|-------|--------|-------------|-----|--|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 2 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | IH*0.1 | IS | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U_n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 9: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 9: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 9: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 5 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 9: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 10: M1.33 Multi-velocidades

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--------------------------|------|------|--------|-------------------|-----|---|
| 1.33.1 | Frecuencia fija 1 | P1.3 | P1.4 | Hz | 10.0 | 105 | |
| 1.33.2 | Frecuencia fija 2 | P1.3 | P1.4 | Hz | 15.0 | 106 | |
| 1.33.3 | Frecuencia fija 3 | P1.3 | P1.4 | Hz | 20.0 | 126 | |
| 1.33.4 | Frecuencia fija 4 | P1.3 | P1.4 | Hz | 25.0 | 127 | |
| 1.33.5 | Frecuencia fija 5 | P1.3 | P1.4 | Hz | 30.0 | 128 | |
| 1.33.6 | Frecuencia fija 6 | P1.3 | P1.4 | Hz | 40.0 | 129 | |
| 1.33.7 | Frecuencia fija 7 | P1.3 | P1.4 | Hz | 50.0 | 130 | |
| 1.33.8 | Modo de frecuencia fija | 0 | 1 | | 0 | 128 | 0 = Codificación Binaria 1 = Número de entradas. La frecuencia fija se selecciona en función del número de entradas digitales de velocidad fija activas. |
| 1.33.9 | Fallo externo (cerrado) | | | | DigIN ranura A. 3 | 405 | FALSE = OK TRUE = Fallo externo |
| 1.33.10 | Reset de fallo (cerrado) | | | | DigIN ranura 0.1 | 414 | Resetea todos los fallos activos cuando el estado es TRUE. |

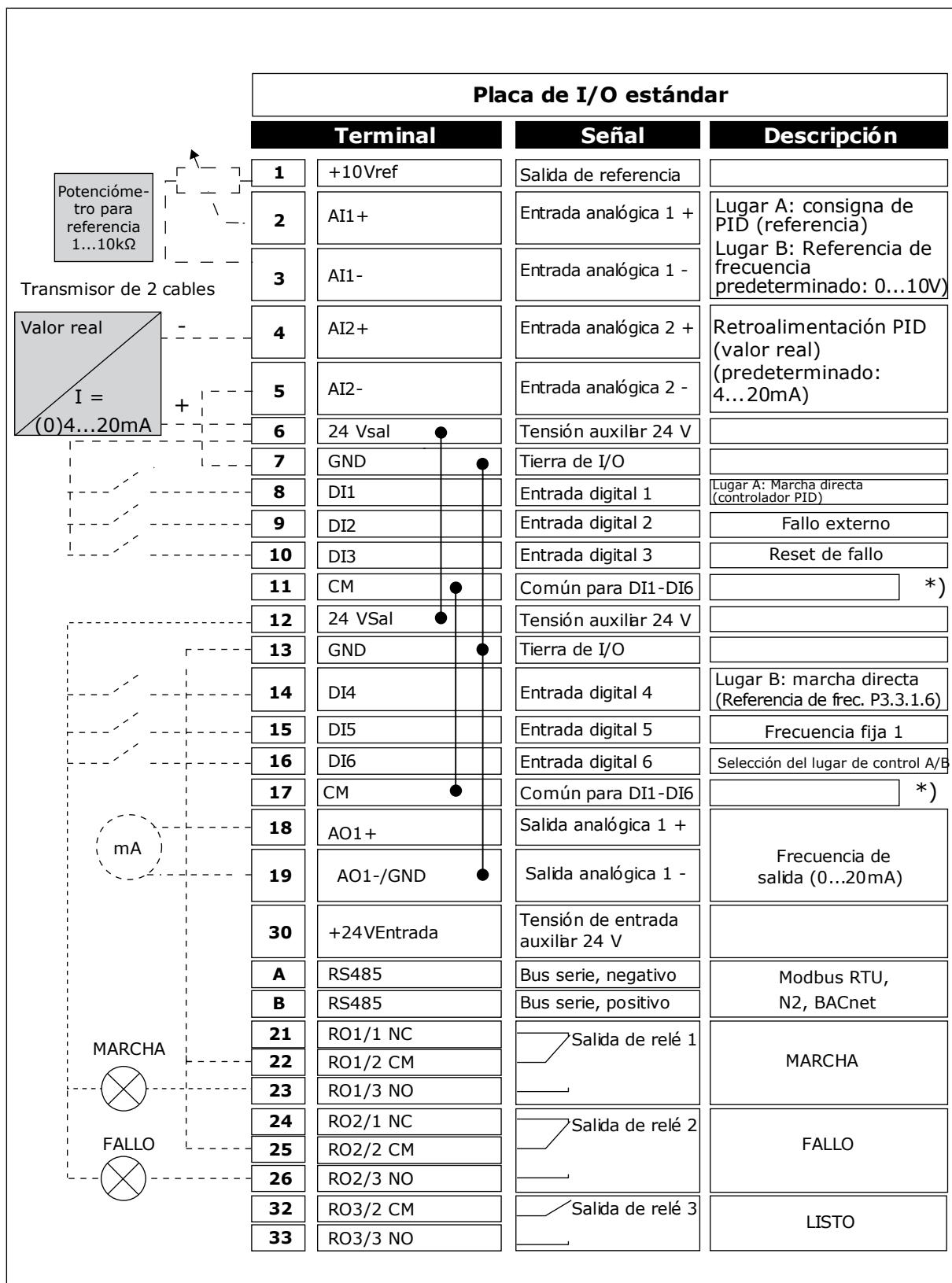
1.4.4 APLICACIÓN DE CONTROL PID

Puede utilizar la aplicación de control PID con procesos en los que controle la variable de proceso (p. ej. presión) a través del control de la velocidad del motor.

En esta aplicación, el controlador PID interno del convertidor está configurado para una referencia y una señal de valor actual.

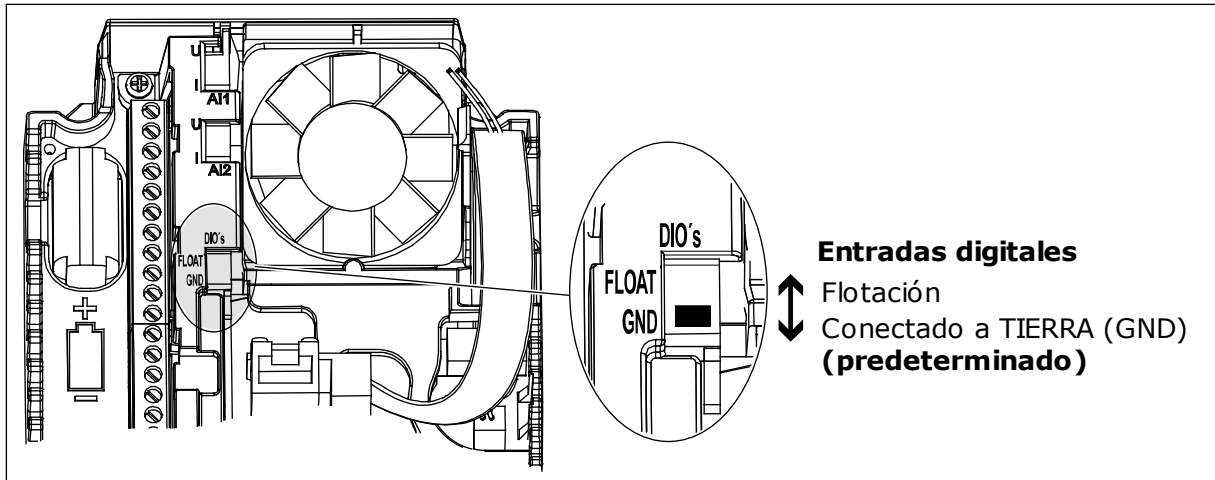
Es posible usar dos lugares de control. Seleccione el lugar de control A o B con la entrada digital 6 (DI6). Cuando el lugar de control A se encuentra activo, las órdenes de marcha/paro se proporcionan a través de la entrada digital 1 (DI1) y el controlador PID proporciona la referencia de frecuencia. Cuando el lugar de control B se encuentra activo, las órdenes de marcha/paro las proporciona la entrada digital 4 (DI4), y la entrada analógica 1 (AI1) proporciona la referencia de frecuencia.

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.



Imag. 10: Las conexiones de control por defecto de la aplicación de control PID

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 11: El conmutador DIP

Tabla 11: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 12: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|--------|-------|--------|-------------|-----|--|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 3 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | IH*0.1 | IS | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U_n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 12: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 12: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 12: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 6 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 12: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 13: M1.34 Control PID

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------------|-------|--------|--------|-------------|------|--|
| 1.34.1 | Ganancia de PID | 0.00 | 100.00 | % | 100.00 | 18 | Si el valor del parámetro se establece en 100%, un cambio del 10% del valor del error hace que la salida del controlador cambie en un 10%. |
| 1.34.2 | Tiempo integral PID | 0.00 | 600.00 | s | 1.00 | 119 | Si este parámetro se establece en 1,00 seg., un cambio del 10 % en el valor de error provocará que la salida del controlador cambie en un 10,00 %/seg. |
| 1.34.3 | Tiempo derivada PID | 0.00 | 100.00 | s | 0.00 | 1132 | Si este parámetro se establece en 1,00 seg, un cambio del 10 % en el valor de error durante 1,00 seg provocará que la salida del controlador cambie en un 10,00 %. |
| 1.34.4 | Selección de fuente de valor actual 1 | 0 | 30 | | 2 | 334 | Consulte P3.13.3.3 |
| 1.34.5 | Selección de referencia 1 | 0 | 32 | | 1 | 332 | Consulte P3.13.2.6 |
| 1.34.6 | Referencia panel 1 | Varía | Varía | Varía | 0 | 167 | |
| 1.34.7 | Límite de frecuencia dormir 1 | 0.0 | 320.0 | Hz | 0.0 | 1016 | El convertidor pasa al modo dormir cuando la frecuencia de salida se mantiene por debajo de este límite durante un tiempo superior al definido en el parámetro Retraso dormir. |
| 1.34.8 | Retraso dormir 1 | 0 | 3000 | s | 0 | 1017 | Período de tiempo mínimo que se debe mantener la frecuencia por debajo del nivel de dormir para que se detenga el convertidor. |

Tabla 13: M1.34 Control PID

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|-------------------|-------|-------|--------|-------------|------|--|
| 1.34.9 | Nivel despertar 1 | Varía | Varía | Varía | Varía | 1018 | Define el nivel de la supervisión de despertar relativa al valor actual de PID. Utiliza las unidades de proceso seleccionadas. |
| 1.34.10 | Frecuencia fija 1 | P1.3 | P1.4 | Hz | 10.0 | 105 | Frecuencia fija seleccionada mediante la entrada digital 5 (DI5). |

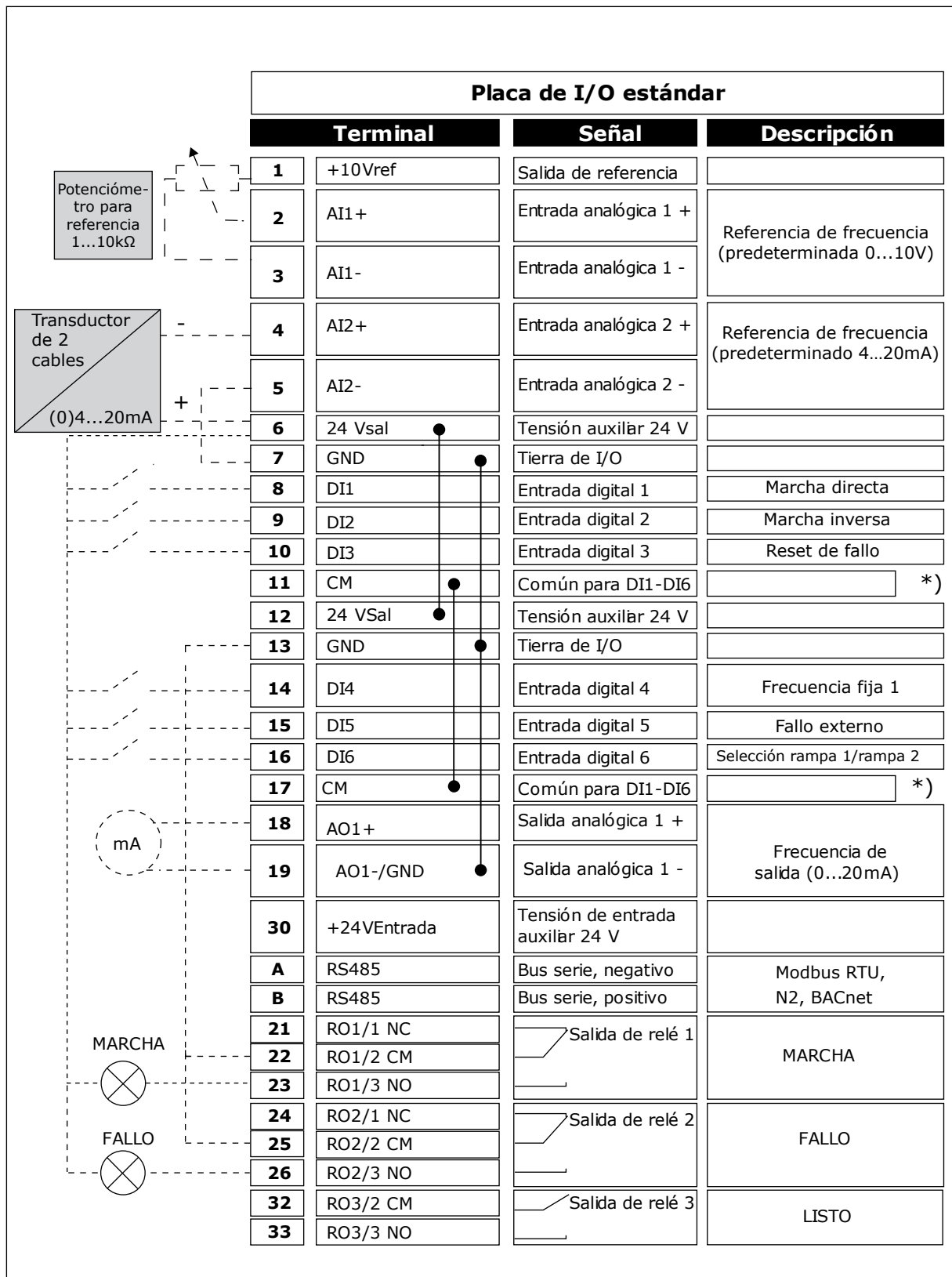
1.4.5 APLICACIÓN MULTI OBJETIVO

Puede utilizar la aplicación multiobjetivo para diferentes procesos (por ejemplo, cintas transportadoras) donde se necesita una amplia gama de funciones de control del motor.

Es posible controlar el convertidor desde el panel, el Fieldbus o el terminal de I/O. Cuando se utiliza el control del terminal de I/O, las órdenes de marcha/paro se proporcionan a través de la entrada digital 1 (DI1) y la entrada digital 2 (DI2) y la referencia de frecuencia desde la entrada analógica 1 (AI1) o la entrada analógica 2 (AI2).

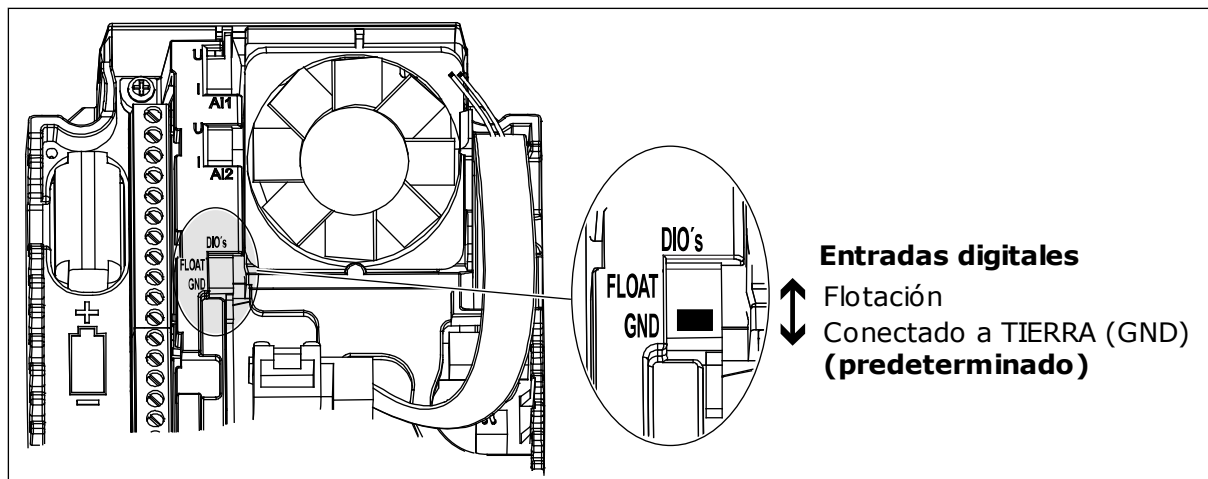
Hay dos rampas de aceleración/deceleración disponibles. La selección entre rampa 1 y rampa 2 se realiza a través de la entrada digital 6 (DI6).

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.



Imag. 12: Las conexiones de control por defecto de la aplicación multiobjetivo

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 13: El conmutador DIP

Tabla 14: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 15: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|---------------------|----------------|--------|-------------|-----|--|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 4 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | I _H *0.1 | I _S | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U _n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 15: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 15: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 15: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 5 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 0 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 15: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 16: M1.35 Multiobjetivo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------------|-------|--------|--------|-------------|-----|--|
| 1.35.1 | Modo de control | 0 | 2 | | 0 | 600 | 0 = Lazo abierto de control de frecuencia U/f 1 = Control de velocidad lazo abierto 2 = Control par lazo abierto |
| 1.35.2 | Sobrepasar automático | 0 | 1 | | 0 | 109 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.35.3 | Tiempo de aceleración 2 | 0.1 | 300.0 | s | 10.0 | 502 | Define el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.35.4 | Tiempo de deceleración 2 | 0.1 | 300.0 | s | 10.0 | 503 | Define el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima hasta la frecuencia cero. |
| 1.35.5 | Frecuencia fija 1 | P1.3 | P1.4 | Hz | 5.0 | 105 | Frecuencia fija seleccionada mediante la entrada digital 4 (DI4). |
| 1.35.6 | Selección curva U/f | 0 | 2 | | 0 | 108 | Tipo de curva U/f entre la frecuencia cero y el punto de desexcitación del motor. 0 = Lineal 1 = Cuadrático 2 = Programable |
| 1.35.7 | Frecuencia del punto de desexcitación | 8.00 | P1.4 | Hz | Varía | 602 | El punto de desexcitación es la frecuencia de salida en la que la tensión de salida alcanza la tensión del punto de desexcitación. |
| 1.35.8 | Tensión en el punto de desexcitación | 10.00 | 200.00 | % | 100.00 | 603 | Tensión en el punto de desexcitación del motor expresada en % de tensión nominal del motor |

Tabla 16: M1.35 Multiobjetivo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--|-------|---------|--------|-------------|-----|---|
| 1.35.9 | Frecuencia del punto medio U/f | 0.0 | P1.35.7 | Hz | Varía | 604 | Si se ha seleccionado la curva U/f programable (pár. P1.35.6), este parámetro define la frecuencia del punto medio de la curva. |
| 1.35.10 | Tensión del punto medio U/f | 0.0 | 100.00 | % | 100.0 | 605 | Si se ha seleccionado la curva U/f programable (pár. P1.35.6), este parámetro define la tensión del punto medio de la curva. |
| 1.35.11 | Tensión de frecuencia cero | 0.00 | 40.00 | % | Varía | 606 | Este parámetro define la tensión de frecuencia cero de la curva U/f. El valor por defecto varía en función del tamaño de la unidad. |
| 1.35.12 | Intensidad magnetizante arranque | 0.00 | Varía | A | Varía | 517 | Define la intensidad continua que se suministra al motor en el arranque. Deshabilitado si se establece en 0. |
| 1.35.13 | Tiempo de magnetización del arranque | 0.00 | 600.00 | s | 0.00 | 516 | Este parámetro define el tiempo durante el cual se suministra intensidad continua al motor antes de que comience la aceleración. |
| 1.35.14 | Intens. freno CC | Varía | Varía | A | Varía | 507 | Define la intensidad que se inyecta al motor durante el freno CC. 0 = Deshabilitado |
| 1.35.15 | Tiempo de frenado CC al parar | 0.00 | 600.00 | s | 0.00 | 508 | Determina si el frenado está activado o desactivado y el tiempo de frenado del freno por CC cuando el motor se está parando. |
| 1.35.16 | Frecuencia para comenzar el freno CC en el paro en rampa | 0.10 | 50.00 | % | 0.00 | 515 | Frecuencia de salida en la que se aplica el freno CC. |

Tabla 16: M1.35 Multiobjetivo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--------------------|------|-------|--------|-------------|------|--|
| 1.35.17 | Caída carga | 0.00 | 50.00 | % | 0.00 | 620 | La función de caída permite la caída de velocidad como una función de carga. La caída se definirá en forma de porcentaje de la velocidad nominal en carga nominal. |
| 1.35.18 | Tiempo caída carga | 0.00 | 2.00 | s | 0.00 | 656 | La caída de carga se utiliza para alcanzar una caída de velocidad dinámica debida a los cambios en la carga. Este parámetro define el tiempo que tarda en restaurarse la velocidad al nivel anterior al aumento de la carga. |
| 1.35.19 | Modo caída carga | 0 | 1 | | 0 | 1534 | 0 = Normal; el factor de caída de carga es constante en todo el rango de frecuencias. 1 = Retirada lineal; la caída de carga se elimina de forma lineal desde la frecuencia nominal hasta la frecuencia cero. |

1.4.6 APLICACIÓN DEL POTENCIÓMETRO MOTORIZADO

Utilice la aplicación del potenciómetro motorizado para los procesos en los que la referencia de frecuencia del motor se controla (es decir, aumenta/disminuye) a través de las entradas digitales.

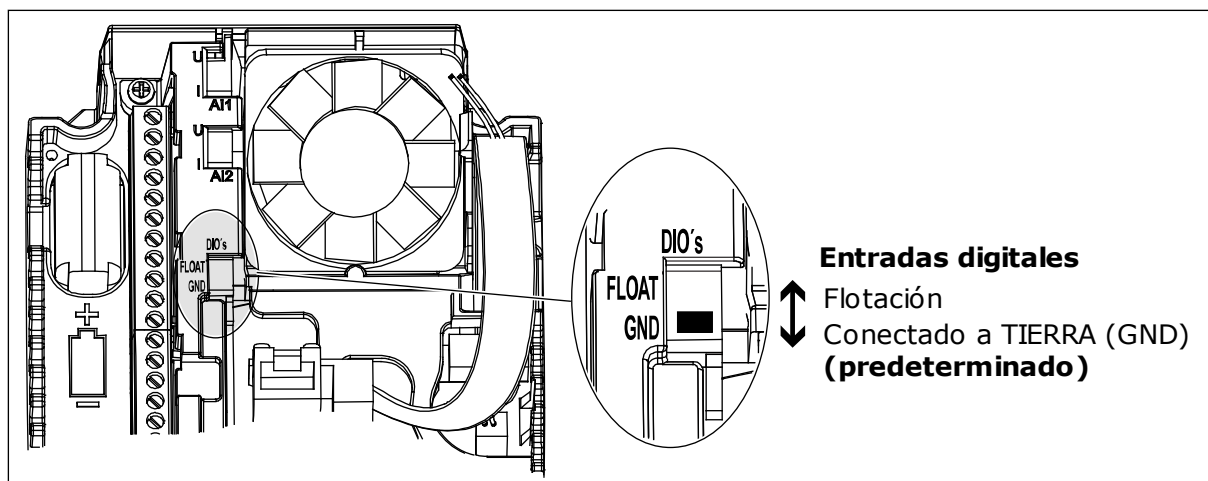
En esta aplicación, el terminal de I/O se establece en el lugar de control por defecto. Las órdenes de marcha/paro se proporcionan a través de la entrada digital 1 (DI1) y la entrada digital 2 (DI2). La referencia de frecuencia del motor se aumenta con la entrada digital 5 (DI5) y se disminuye con la entrada digital 6 (DI6).

Es posible configurar todas las salidas del convertidor libremente en todas las aplicaciones. Hay una salida analógica (frecuencia de salida) y tres salidas de relé (marcha, fallo, preparado) disponibles en la tarjeta de I/O estándar.

| Placa de I/O estándar | | | |
|-----------------------|-------------|----------------------------------|---------------------------------|
| Terminal | Señal | Descripción | |
| 1 | +10Vref | Salida de referencia | |
| 2 | AI1+ | Entrada analógica 1 + | No usado |
| 3 | AI1- | Entrada analógica 1 - | |
| 4 | AI2+ | Entrada analógica 2 + | No usado |
| 5 | AI2- | Entrada analógica 2 - | |
| 6 | 24 Vsal | Tensión auxiliar 24 V | |
| 7 | GND | Tierra de I/O | |
| 8 | DI1 | Entrada digital 1 | Marcha directa |
| 9 | DI2 | Entrada digital 2 | Marcha inversa |
| 10 | DI3 | Entrada digital 3 | Falfo externo |
| 11 | CM | Común para DI1-DI6 | *) |
| 12 | 24 VSal | Tensión auxiliar 24 V | |
| 13 | GND | Tierra de I/O | |
| 14 | DI4 | Entrada digital 4 | Frecuencia fija 1 |
| 15 | DI5 | Entrada digital 5 | Referencia de frecuencia SUBIR |
| 16 | DI6 | Entrada digital 6 | Referencia de frecuencia BAJAR |
| 17 | CM | Común para DI1-DI6 | *) |
| 18 | AO1+ | Salida analógica 1 + | |
| 19 | AO1-/GND | Salida analógica 1 - | Frecuencia de salida (0...20mA) |
| 30 | +24VEntrada | Tensión de entrada auxiliar 24 V | |
| A | RS485 | Bus serie, negativo | Modbus, RTU, BACnet, N2 |
| B | RS485 | Bus serie, positivo | |
| 21 | RO1/1 NC | Salida de relé 1 | MARCHA |
| 22 | RO1/2 CM | | |
| 23 | RO1/3 NO | | |
| 24 | RO2/1 NC | Salida de relé 2 | FALLO |
| 25 | RO2/2 CM | | |
| 26 | RO2/3 NO | | |
| 32 | RO3/2 CM | Salida de relé 3 | LISTO |
| 33 | RO3/3 NO | | |

Imag. 14: Las conexiones de control por defecto de la aplicación de potenciómetro motorizado.

* = Puede aislar las entradas digitales de la puesta a tierra con un interruptor DIP.



Imag. 15: El conmutador DIP

Tabla 17: M1.1 Asistentes

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| 1.1.1 | Asistente de puesta en marcha | 0 | 1 | | 0 | 1170 | 0 = No activar 1 = Activar La opción Activar inicia el asistente de puesta en marcha (consulte el capítulo <i>Tabla 1 El asistente de puesta en marcha</i>). |
| 1.1.3 | Asistente Multi-Bomba | 0 | 1 | | 0 | 1671 | La opción Activar inicia el asistente Multi-Bomba (consulte el capítulo <i>2.7 Asistente MultiBomba</i>). |
| 1.1.4 | Asistente de modo Anti-Incendio | 0 | 1 | | 0 | 1672 | La opción Activar inicia el asistente de modo Anti-Incendio (consulte el capítulo <i>2.8 Asistente anti-incendio</i>). |

Tabla 18: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|---------------------|----------------|--------|-------------|-----|--|
| 1.2  | Aplicación | 0 | 5 | | 5 | 212 | 0 = Estándar 1 = Panel/Remoto 2 = Multi-velocidad 3 = Control PID 4 = Multiobjetivo 5 = Potenciómetro motorizado |
| 1.3 | Frecuencia mínima | 0.00 | P1.4 | Hz | 0.0 | 101 | La referencia de frecuencia mínima que es aceptable. |
| 1.4 | Frecuencia máxima | P1.3 | 320.0 | Hz | 50.0 | 102 | La referencia de frecuencia máxima que es aceptable. |
| 1.5 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| 1.6 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona la cantidad de tiempo que es necesaria para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima a la frecuencia cero. |
| 1.7 | Límite de intensidad del motor | I _H *0.1 | I _S | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor. |
| 1.8 | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| 1.9 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor U _n en la placa de características del motor. INDICACIÓN! Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |

Tabla 18: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|------------------------------|-------------|-----------|--------|--------------|-----|--|
| 1.10 | Frecuencia nominal del motor | 8.0 | 320.0 | Hz | 50 Hz/ 60 Hz | 111 | Busque este valor f_n en la placa de características del motor. |
| 1.11 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | Rpm | Varía | 112 | Busque este valor n_n en la placa de características del motor. |
| 1.12 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque este valor I_n en la placa de características del motor. |
| 1.13 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor. |
| 1.14 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad mínima del motor para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Utilice esta función con, por ejemplo, los procesos de la bomba y el ventilador. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.15 | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor. |
| 1.16 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |

Tabla 18: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| 1.17 | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |
| 1.18 | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 1.19 | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| 1.20 | Respuesta frente a fallo de AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |
| 1.21 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |

Tabla 18: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| 1.22 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 9 | | 7 | 117 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control I/O es A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro Mot 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |
| 1.23 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 9 | | 1 | 121 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el panel. Consulte P1.22.</p> |
| 1.24 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 9 | | 2 | 122 | <p>La selección de la referencia de frecuencia cuando el lugar de control es el Fieldbus. Consulte P1.22.</p> |
| 1.25 | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 | 379 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |
| 1.26 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 | 390 | <p>0= 0..10V / 0..20mA 1= 2..10V / 4..20mA</p> |

Tabla 18: M1 Guía rápida

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|---------------------|
| 1.27 | Función para salida de relé 1 (R01) | 0 | 51 | | 2 | 1101 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.28 | Función para salida de relé 2 (R02) | 0 | 51 | | 3 | 1104 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.29 | Función para salida de relé 3 (R03) | 0 | 51 | | 1 | 1107 | Consulte P3.5.3.2.1 |
| 1.30 | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 | 10050 | Consulte P3.5.4.1.1 |

Tabla 19: M1.36 Potenciómetro motorizado

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|------|-------|--------|-------------|-----|---|
| 1.36.1 | Tiempo de rampa del potenciómetro motorizado | 0.1 | 500.0 | Hs/s | 10.0 | 331 | El régimen de cambio en la referencia del potenciómetro motorizado cuando aumenta o disminuye con la entrada digital 5 (DI5) o la entrada digital 6 (DI6). |
| 1.31.2 | Reset del potenciómetro motorizado | 0 | 2 | | 1 | 367 | La condición en la que la referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado se resetea a cero. 0 = No se resetea 1 = Se resetea si se detiene 2 = Se resetea si se apaga |
| 1.31.2 | Frecuencia fija 1 | P1.3 | P1.4 | Hz | 10.0 | 105 | Seleccione la frecuencia fija con la entrada digital 4 (DI4) de entrada digital. |

2 ASISTENTES

2.1 ASISTENTE DE APLICACIÓN ESTÁNDAR

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación estándar, establezca el valor *Estándar* en P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.



INDICACIÓN!

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente pasará directamente a la pregunta 11.

| | | |
|---|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|----|---|-----------------------------------|
| 6 | Establecer un valor para P3.3.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.3...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 8 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 11 | Seleccionar un lugar de control (donde se proporcionan las órdenes de marcha y paro y la referencia de frecuencia del convertidor). | Terminal I/O Fieldbus Panel |

El asistente de aplicación estándar se ha completado.

2.2 ASISTENTE DE APLICACIÓN LOCAL/REMOTO

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación local/remoto, establezca el valor *Panel/Remoto* en el parámetro P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.



INDICACIÓN!

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente pasará directamente a la pregunta 11.

| | | |
|---|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|----|--|-----------------------------|
| 6 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.30...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 8 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 11 | Seleccionar un lugar de control remoto (donde se proporcionan las órdenes de marcha y paro y la referencia de frecuencia del convertidor cuando el control remoto esté activo) | Terminal I/O Fieldbus |

Si establece *Terminal I/O* como valor para el lugar de control remoto, aparecerá la siguiente pregunta. Si establece *Fieldbus*, el asistente pasará directamente a la pregunta 14.

| | | |
|----|--|--|
| 12 | P1.26 Rango de señal de la entrada analógica 2 | 0=0...10V / 0...20mA 1=2...10V / 4...20mA |
| 13 | Establecer el lugar de control panel (donde se proporcionan las órdenes marcha/paro y la referencia de frecuencia del convertidor cuando el control panel está activado) | Fieldbus Panel Terminal I/O (B) |

Si establece *Terminal I/O (B)* como valor para el lugar de control panel, aparecerá la siguiente pregunta. Con otras opciones, el asistente pasará directamente a la pregunta 16.

| | | |
|----|--|--|
| 14 | P1.25 Rango de señal de la entrada analógica 1 | 0=0...10V / 0...20mA 1=2...10V / 4...20mA |
|----|--|--|

Ya ha finalizado el asistente de aplicación local/remoto.

2.3 ASISTENTE DE APLICACIÓN MULTI-VELOCIDAD

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación multi-velocidad, establezca el valor de *Multi-velocidad* en el parámetro P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.

**INDICACIÓN!**

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente solo mostrará la configuración de I/O.

| | | |
|----------|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|-----------|---|-----------------------------|
| 6 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.30...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 8 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |

Ya ha finalizado el asistente de aplicación multi-velocidad.

2.4 ASISTENTE PARA APLICACIÓN DE CONTROL PID

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación de control PID, establezca el valor de *Control PID* en el parámetro P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.

**INDICACIÓN!**

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente pasará directamente a la pregunta 11.

| | | |
|----------|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|-----------|---|-----------------------------------|
| 6 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.30...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00 Hz...P3.3.1.2 |
| 8 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 11 | Seleccionar un lugar de control (donde se proporcionan las órdenes de marcha/paro) | Terminal I/O Fieldbus Panel |
| 12 | Establecer un valor para P3.13.1.4 Selección de unidad de proceso | Más de una selección |

Si se selecciona algo diferente a %, aparecerán las siguientes preguntas. Si selecciona %, el asistente pasará directamente a la pregunta 17.

| | | |
|----|--|--|
| 13 | Establecer un valor para P3.13.1.5 Mínima unidad de proceso | El rango depende de la selección realizada en la pregunta 12. |
| 14 | Establecer un valor para P3.13.1.6 Máxima unidad de proceso | El rango depende de la selección realizada en la pregunta 12. |
| 15 | Establecer un valor para P3.13.1.7 Decimales de unidad de proceso | Rango: 0...4 |
| 16 | Establecer un valor para P3.13.3.3 Selección de fuente de valor actual 1 | Consulte los Ajustes de valor actual en el capítulo 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID |

Si selecciona una señal de entrada analógica, verá la pregunta 18. Con otras selecciones, el asistente pasa a la pregunta 19.

| | | |
|----|--|---|
| 17 | Establecer el rango de señal de la entrada analógica | 0 = 0...10V/0...20mA 1 = 2...10V/4...20mA |
| 18 | Establecer un valor para P3.13.1.8 Inversión de error | 0 = Normal 1 = Invertido |
| 19 | Establecer un valor para P3.13.2.6 Selección de referencia | Consulte la tabla Referencias en el capítulo 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID |

Si selecciona una señal de entrada analógica, verá la pregunta 21. Con otras selecciones, el asistente pasa a la pregunta 23.

Si establece *Referencia de panel 1* o *Referencia de panel 2* para el valor, el asistente pasa directamente a la pregunta 22.

| | | |
|----|--|--|
| 20 | Establecer el rango de señal de la entrada analógica | 0 = 0...10V/0...20mA 1 = 2...10V/4...20mA |
| 21 | Establecer un valor para P3.13.2.6 (Referencia de panel 1) y P3.13.2.2 (Referencia de panel 2) | Depende del rango establecido en la pregunta 20. |
| 22 | Uso de la función de dormir | 0 = No 1 = Sí |

Si proporciona el valor *Sí* en la pregunta 22, verá las siguientes tres preguntas. Si proporciona el valor *No*, el asistente finalizará.

| | | |
|----|---|--|
| 23 | Establecer un valor para P3.34.7 Límite frecuencia dormir | Rango: 0.00...320.00 Hz |
| 24 | Establecer un valor para P3.34.8 Retraso dormir 1 | Rango: 0...3000 s |
| 25 | Establecer un valor para P3.34.9 Nivel despertar | El rango depende de la unidad de proceso establecida |

El asistente de aplicación de control PID se ha completado.

2.5 ASISTENTE DE APLICACIÓN MULTIOBJETIVO

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación multiobjetivo, establezca el valor *Multiobjetivo* en el parámetro P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.



INDICACIÓN!

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente pasará directamente a la pregunta 11.

| | | |
|---|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|----|--|-----------------------------------|
| 6 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.30...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 8 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 11 | Seleccionar un lugar de control (donde se proporcionan las órdenes de marcha y paro y la referencia de frecuencia del convertidor) | Terminal I/O Fieldbus Panel |

Ya ha finalizado el asistente de aplicación multiobjetivo.

2.6 ASISTENTE DE APLICACIÓN DEL POTENCIÓMETRO MOTORIZADO

El asistente de aplicación le ayuda a establecer los parámetros básicos que están relacionados con la aplicación.

Para iniciar el asistente de aplicación del potenciómetro motorizado, establezca el valor de *Potenciómetro motorizado* en el parámetro P1.2 Aplicación (ID 212) en el panel.



INDICACIÓN!

Si se inicia el asistente de aplicación desde el asistente de puesta en marcha, el asistente pasará directamente a la pregunta 11.

| | | |
|---|--|---------------------------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.1.2.2 Tipo de motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Imanes permanentes Motor Inducción |
| 2 | Establecer un valor para P3.1.1.1 Tensión nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 8.00...320.00 Hz |
| 4 | Establecer un valor para P3.1.1.3 Velocidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 24...19200 rpm |
| 5 | Establecer un valor para P3.1.1.4 Intensidad nominal del motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: Varía |

Si establece el tipo de motor en *Motor Inducción*, verá la siguiente pregunta. Si la selección es *Imanes permanentes*, el valor del parámetro P3.1.1.5 Cos Phi motor se establece en 1,00 y el asistente pasa directamente a la pregunta 7.

| | | |
|----|---|---|
| 6 | Establecer un valor para P3.1.1.5 Cos Phi motor (para que coincida con la placa de características del motor) | Rango: 0.30...1.00 |
| 7 | Establecer un valor para P3.3.1.1 Frecuencia mínima | Rango: 0.00...P3.3.1.2 Hz |
| 8 | Establecer valor para P3.3.1.2 Frecuencia máxima | Rango: P3.3.1.1...320.00 Hz |
| 9 | Establecer un valor para P3.4.1.2 Tiempo de aceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 10 | Establecer un valor para P3.4.1.3 Tiempo de deceleración 1 | Rango: 0.1...300.0 s |
| 11 | Establecer un valor para P1.36.1 Tiempo de rampa del potenciómetro motorizado | Rango: 0.1...500.0 Hz/s |
| 12 | Establecer un valor para P1.36.2 Reset potenciómetro motorizado | 0 = No se resetea 1 = Estado de paro 2 = Apagar |

Ya ha finalizado el asistente de aplicación del potenciómetro motorizado.

2.7 ASISTENTE MULTIBOMBA

Para iniciar este asistente, seleccione *Activar* para el parámetro B1.1.3 en el menú Guía rápida. Los ajustes por defecto le indican que va a utilizar el controlador PID en el modo de un valor actual/una referencia. El lugar de control por defecto es I/O lugar A y la unidad de proceso por defecto es %.

| | | |
|---|---|-----------------------|
| 1 | Establecer un valor para P3.13.1.4 Selección de unidad de proceso | Más de una selección. |
|---|---|-----------------------|

Si se selecciona algo diferente a %, aparecerán las siguientes preguntas. Si selecciona %, el asistente pasará directamente a la pregunta 5.

| | | |
|---|--|---|
| 2 | Establecer un valor para P3.13.1.5 Mínima Unidad de proceso | Varía |
| 3 | Establecer un valor para P3.13.1.6 Máxima unidad de proceso | Varía |
| 4 | Establecer un valor para P3.13.1.7 Decimales de unidad de proceso | 0...4 |
| 5 | Establecer un valor para P3.13.3.3 Selección de fuente de valor actual 1 | Consulte los Ajustes de valor actual en el capítulo 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID. |

Si selecciona una señal de entrada analógica, verá la pregunta 6. Con otras selecciones, el asistente pasa a la pregunta 7.

| | | |
|----------|--|---|
| 6 | Establecer el rango de señal de la entrada analógica | 0 = 0...10V/0...20mA 1 = 2...10V/4...20mA Consulte la tabla Entradas analógicas del capítulo 5.5 Grupo 3.5: Configuración de I/O. |
| 7 | Establecer un valor para P3.13.1.8 Inversión de error | 0 = Normal 1 = Invertido |
| 8 | Establecer un valor para P3.13.2.6 Selección fuente referencia 1 | Consulte la tabla Referencias en el capítulo 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID. |

Si selecciona una señal de entrada analógica, verá la pregunta 9. Con otras selecciones, el asistente pasa a la pregunta 11.

Si establece *Referencia de panel 1* o *Referencia de panel 2* para el valor, verá la pregunta 10.

| | | |
|-----------|--|---|
| 9 | Establecer el rango de señal de la entrada analógica | 0 = 0...10V/0...20mA 1 = 2...10V/4...20mA Consulte la tabla Entradas analógicas del capítulo 5.5 Grupo 3.5: Configuración de I/O. |
| 10 | Establecer un valor para P3.13.2.6 (Referencia de panel 1) y P3.13.2.2 (Referencia de panel 2) | Varía |
| 11 | Uso de la función de dormir | No Sí |

Si proporciona el valor *Sí* en la pregunta 11, verá las siguientes tres preguntas.

| | | |
|----|---|---|
| 12 | Establecer un valor para P3.13.5.1 Límite frecuencia dormir 1 | 0.00...320.00 Hz |
| 13 | Establecer un valor para P3.13.5.2 Retraso dormir 1 | 0...3000 s |
| 14 | Establecer un valor para P3.13.5.6 Nivel despertar 1 | El rango depende de la unidad de proceso establecida. |
| 15 | Establecer un valor para P3.15.1 Número de motores | 1...6 |
| 16 | Establecer un valor para P3.15.2 Función enclavamiento | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 17 | Establecer un valor para P3.15.4 Rotación automática | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |

Si activa la función Rotación automática, aparecerán las siguientes tres preguntas. Si no utiliza la función Rotación automática, el asistente pasa directamente a la pregunta 21.

| | | |
|----|--|-------------------------------------|
| 18 | Establecer un valor para P3.15.3 Incluye VF | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| 19 | Establecer un valor para P3.15.5 Intervalo de rotación | 0.0...3000.0 h |
| 20 | Establecer un valor para P3.15.6 Rotación automática: límite de frecuencia | 0.00...50.00 Hz |
| 21 | Establecer un valor para P3.15.8 Límite de conexión/desconexión auxiliares | 0...100% |
| 22 | Establecer un valor para P3.15.9 Tiempo de conexión/desconexión auxiliares | 0...3600 s |

Tras esto, en la pantalla aparecerá la configuración de entrada digital y salida de relé que la aplicación realiza automáticamente. Anote estos valores. Esta función no está disponible en la pantalla de texto.

2.8 ASISTENTE ANTI-INCENDIO

Para iniciar el asistente anti-incendio, seleccione *Activar* para el parámetro B1.1.4 en el menú Guía rápida.



ATENCIÓN!

Antes de continuar, lea la información acerca de la contraseña y la garantía en el capítulo 9.15 *Modo Anti-Incendio*.

| | | |
|----------|--|----------------------|
| 1 | Establecer el valor para el parámetro P3.17.2 Selección referencia frecuencia | Más de una selección |
|----------|--|----------------------|

Si establece un valor diferente a *Frecuencia anti-incendio*, el asistente va directamente a la pregunta 3.

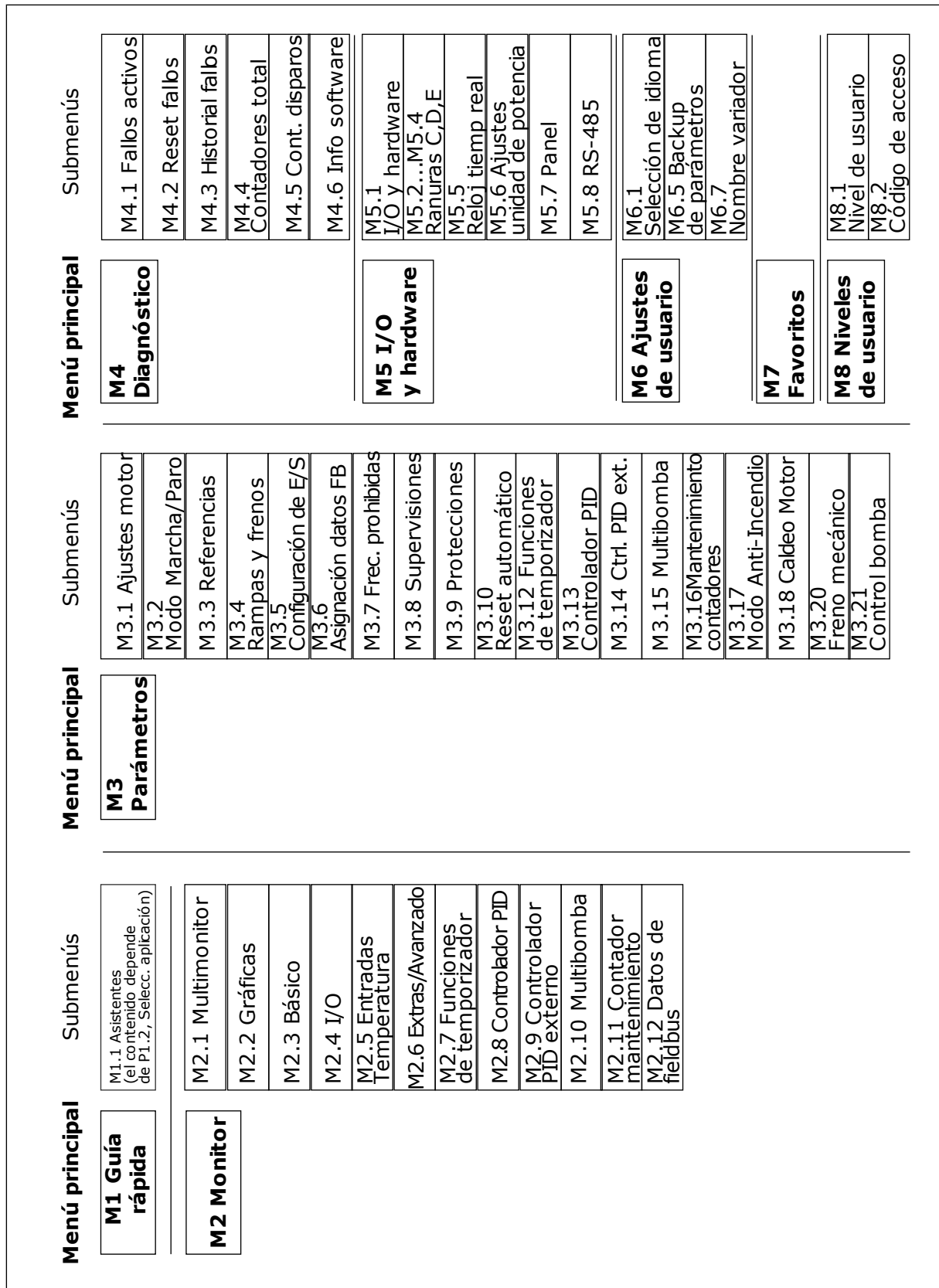
| | | |
|----------|--|--|
| 2 | Establecer un valor para el parámetro P3.17.3 Frecuencia anti-incendio | 8.00 Hz...P3.3.1.2 (Frecuencia máxima) |
| 3 | Activa la señal cuando el contacto se abre o se cierra | 0 = Contacto abierto 1 = Contacto cerrado |
| 4 | Establecer un valor para los parámetros P3.17.4 Activación anti-incendio en OPEN / P3.17.5 Activación anti-incendio en CLOSE | Seleccionar la entrada digital para activar el modo anti-incendio. Consulte también el capítulo 9.7.1 <i>Programación de entradas analógicas y digitales</i> . |
| 5 | Establecer un valor para el parámetro P3.17.6 Inversión giro | Seleccionar la entrada digital para activar el sentido inverso en el modo anti-incendio. DigIn ranura0.1 = DIRECTO DigIn ranura0.2 = INVERSO |
| 6 | Establecer un valor para P3.17.1 Contraseña | Establecer una contraseña para habilitar la función anti-incendio. 1234 = Habilitar modo de prueba 1002 = Habilitar el modo anti-incendio |

3 INTERFACES DE USUARIO

3.1 NAVEGACIÓN EN EL PANEL

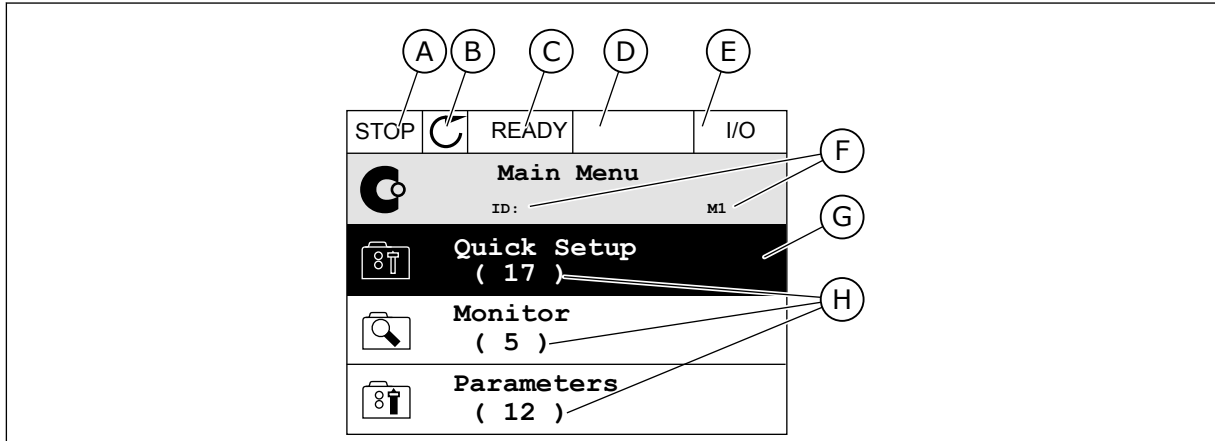
Los datos del convertidor de frecuencia están organizados en menús y submenús. Para desplazarse por los menús, utilice los botones de flecha arriba y abajo en el panel. Para entrar en un grupo o un elemento, presione el botón OK. Para regresar al nivel en el que se encontraba, presione el botón Back/Reset.

En la pantalla, aparece su ubicación actual en el menú, por ejemplo M3.2.1. También aparece el nombre del grupo o elemento en la ubicación actual.



Imag. 16: La estructura básica de menús del convertidor de frecuencia

3.2 USO DE LA PANTALLA GRÁFICA



Imag. 17: El menú principal de pantalla gráfica

- A. El primer campo de estado: PARO/ MARCHA
- B. El sentido de giro
- C. El segundo campo de estado: LISTO/NO LISTO/FALLO
- D. El campo de alarma: ALARM/-
- E. El lugar de control: PC/I/O/PANEL/ FIELDBUS
- F. El campo de ubicación: el número ID del parámetro y la ubicación actual en el menú
- G. Un grupo o elemento activado: presione OK para entrar
- H. El número de elementos del grupo en cuestión

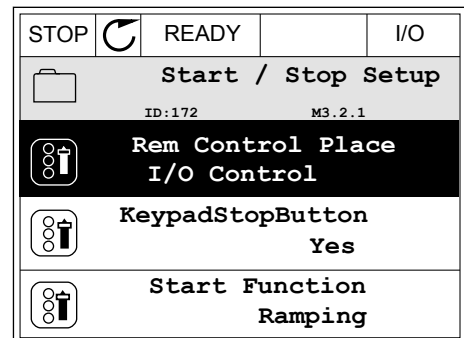
3.2.1 EDICIÓN DE LOS VALORES

En la pantalla gráfica, hay dos procedimientos diferentes para editar el valor de un elemento.

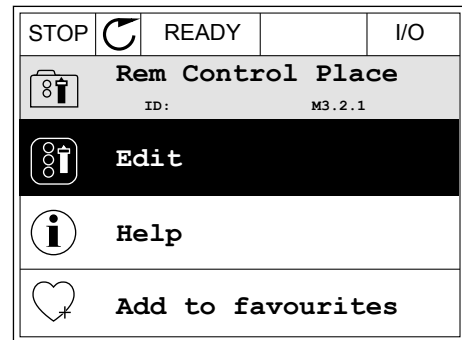
Por lo general, solo se puede establecer un valor para un parámetro. Seleccione un valor en una lista de valores de texto o en rango de valores numéricos.

CAMBIO DEL VALOR DE TEXTO DE UN PARÁMETRO

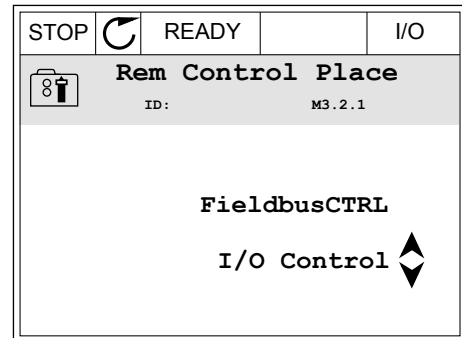
- 1 Busque el parámetro.



- Para ir al modo Editar, presione el botón OK dos veces o presione el botón de flecha de la derecha.



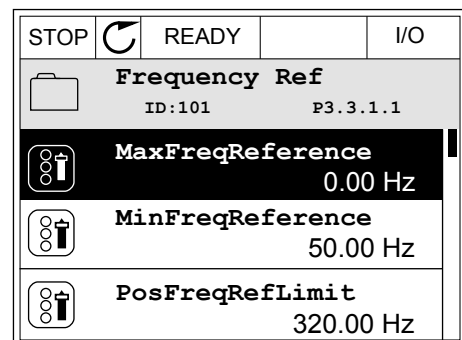
- Para establecer un nuevo valor, presione los botones de flecha arriba y abajo.



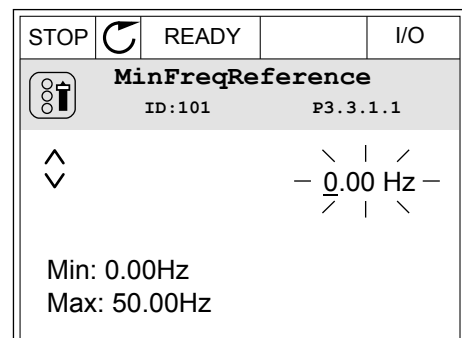
- Para aceptar el cambio, presione el botón OK. Para ignorar el cambio, utilice el botón Back/Reset.

EDICIÓN DE LOS VALORES NUMÉRICOS

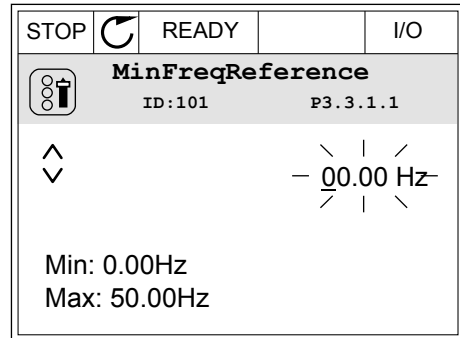
- Busque el parámetro.



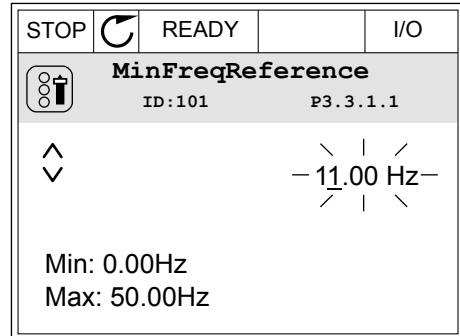
- Pase al modo de edición.



- Si el valor es numérico, muévase de dígito a dígito con los botones de flecha izquierda y derecha. Cambie los dígitos con los botones de flecha arriba y abajo.



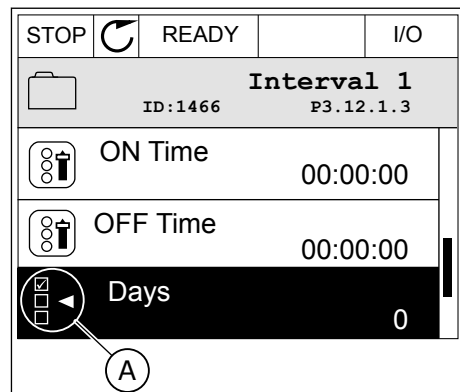
- Para aceptar el cambio, presione el botón OK. Para ignorar el cambio, regrese al nivel en el que se encontraba con el botón Back/Reset.



LA SELECCIÓN DE MÁS DE UN VALOR

Algunos parámetros le permiten seleccionar más de un valor. Marque la casilla de verificación de cada valor que desee activar.

- Busque el parámetro. Hay un símbolo en la pantalla cuando es posible seleccionar una casilla de verificación.



- El símbolo de selección de casilla de verificación

- 2 Para desplazarse por la lista de valores, utilice los botones de flecha arriba y abajo.

| | | | | |
|--------------------------|-----------|-------|--|-----|
| STOP | | READY | | I/O |
| Days | | | | |
| ID: M 3.12.1.3.1 | | | | |
| <input type="checkbox"/> | Sunday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Monday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Tuesday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Wednesday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Thursday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Friday | | | |

- 3 Para añadir un valor a la selección, marque la casilla que se encuentra junto a él con el botón de flecha a la derecha.

| | | | | |
|-------------------------------------|-----------|-------|--|-----|
| STOP | | READY | | I/O |
| Days | | | | |
| ID: M 3.12.1.3.1 | | | | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | Sunday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Monday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Tuesday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Wednesday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Thursday | | | |
| <input type="checkbox"/> | Friday | | | |

3.2.2 RESET DE UN FALLO

Para resetear un fallo, puede utilizar el botón Reset o el parámetro Reset fallos. Consulte las instrucciones en *10.1 Aparece un fallo..*

3.2.3 EL BOTÓN FUNCT

Puede utilizar el botón FUNCT para 4 funciones.

- Para acceder a la página de control.
- Para cambiar fácilmente entre los lugares de control panel y remoto.
- Para cambiar el sentido de giro.
- Para editar rápidamente un valor de parámetro.

La selección de un lugar de control determina desde dónde se proporcionan las órdenes de arranque y paro del convertidor. Todos los lugares de control tienen un parámetro para la selección de la referencia de frecuencia. El lugar de control panel siempre es el panel. El lugar de control remoto es I/O o Fieldbus. Puede ver el lugar de control actual en la barra de estado de la pantalla.

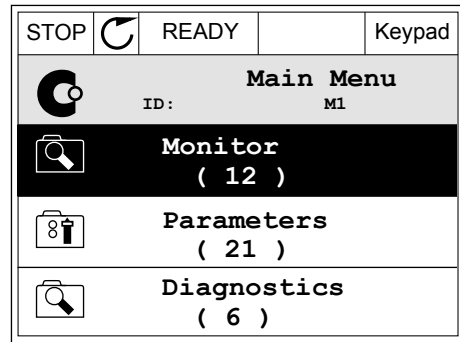
Es posible utilizar I/O lugar A, I/O lugar B y Fieldbus como lugares de control remoto. I/O lugar A y Fieldbus tienen la prioridad menor. Puede seleccionarlos con P3.2.1 (Lugar de control remoto). I/O lugar B puede omitir los lugares de control remoto, I/O lugar A y Fieldbus con una entrada digital. Puede seleccionar la entrada digital con el parámetro P3.5.1.7 (Forzar Ctrl. I/O lugar B).

El panel se utiliza siempre como un lugar de control cuando el lugar de control es local. El control panel tiene una prioridad más alta que el control remoto. Por ejemplo, cuando se encuentra en el control remoto, si el parámetro P3.5.1.7 anula el lugar de control con una

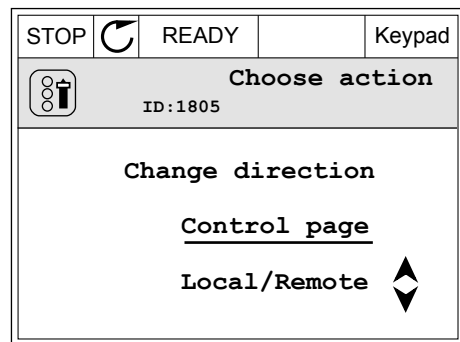
entrada digital y selecciona Local, el panel se convierte en el lugar de control. Utilice el botón FUNCT o P3.2.2 Panel/Remoto para cambiar entre el control panel y remoto.

CAMBIO DEL LUGAR DE CONTROL

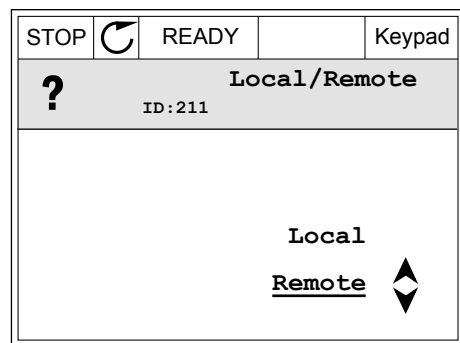
1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.



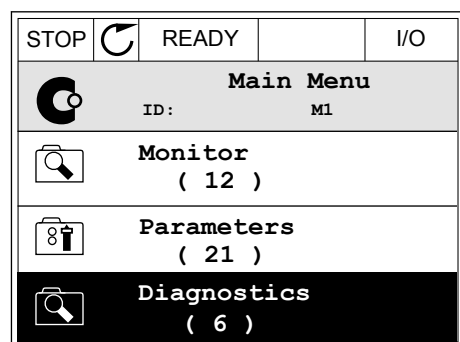
2 Para seleccionar Panel/Remoto, utilice los botones de flecha arriba y abajo. Presione el botón OK.



3 Para seleccionar Local o Remoto, utilice de nuevo los botones de flecha arriba y abajo. Para aceptar la selección, presione el botón OK.



4 Si ha cambiado el lugar de control remoto a local, es decir, al panel, proporcione una referencia de panel.

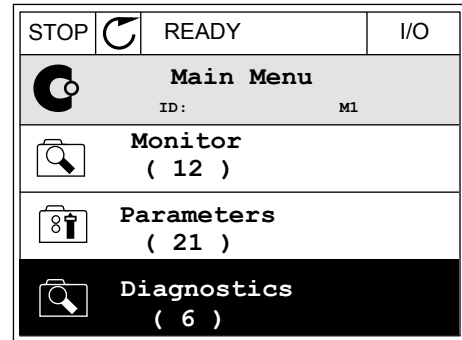


Después de la selección, la pantalla volverá a la misma ubicación en la que estaba cuando presionó el botón FUNCT.

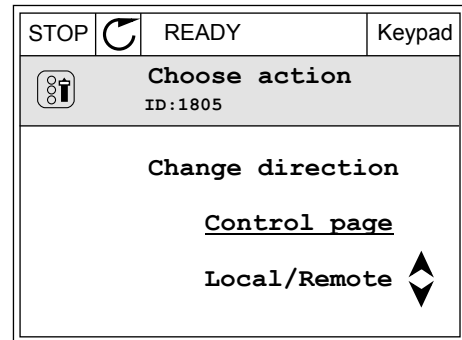
ACCESO A LA PÁGINA DE CONTROL

Es fácil monitorizar los valores más importantes de la página de control.

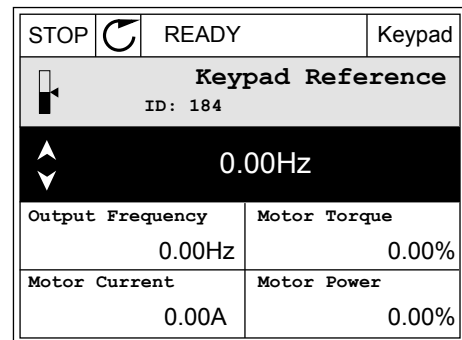
- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.



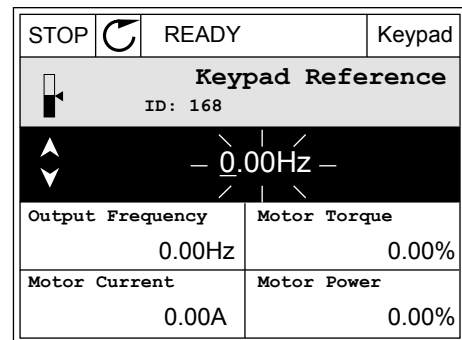
- 2 Para seleccionar la página de control, presione los botones de flecha arriba y abajo. Confirme con el botón OK. Se abre la página de control.



- 3 Si utiliza el lugar de control panel y la referencia del panel, puede establecer P3.3.1.8 Referencia panel con el botón OK.



- 4 Para cambiar los dígitos del valor, presione los botones de flecha arriba y abajo. Acepte el cambio con el botón OK.



Consulte más información acerca de la referencia del panel en 5.3 Grupo 3.3: Referencias. Si se usan otros lugares de control o valores de referencia, la pantalla mostrará la referencia de frecuencia, que no se puede modificar. Los demás valores de la página son los valores de

MultiMonitor. Puede seleccionar los valores que aparecen aquí (consulte las instrucciones en 4.1.1 *Multimonitor*).

CAMBIO DEL SENTIDO DE GIRO

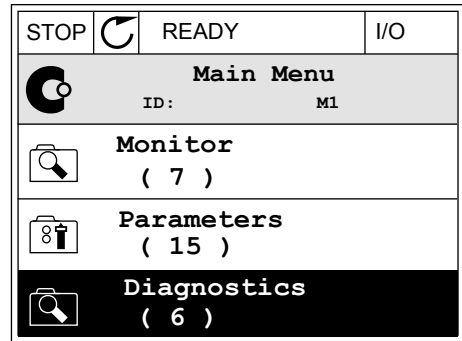
Puede cambiar el sentido de giro del motor rápidamente con el botón FUNCT.



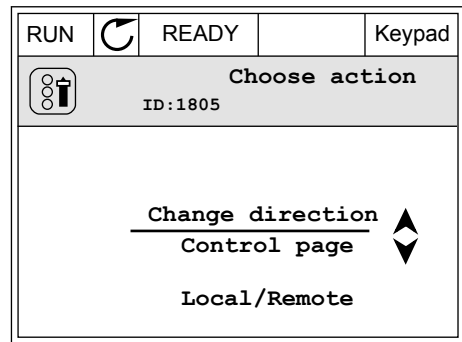
INDICACIÓN!

La orden Cambiar sentido giro está disponible en el menú solo si el lugar de control actual es Local.

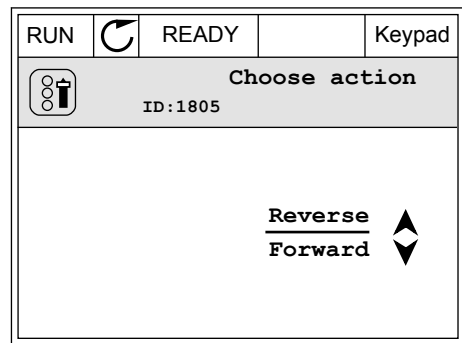
- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.



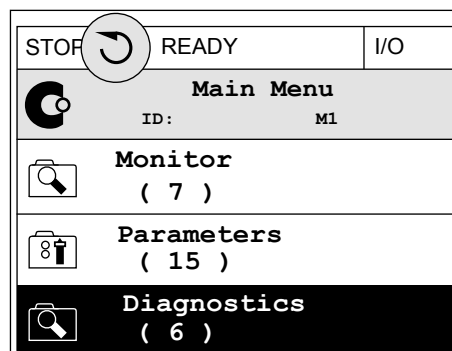
- 2 Para seleccionar Cambiar sentido giro, presione los botones de flecha arriba y abajo. Presione el botón OK.



- 3 Seleccione un nuevo sentido de giro. El sentido de giro actual parpadea. Presione el botón OK.



- 4 El sentido de giro cambia inmediatamente. Verá que la indicación de la flecha en el campo de estado de la pantalla cambia.



LA FUNCIÓN DE EDICIÓN RÁPIDA

Con la función Edición rápida, puede acceder rápidamente a un parámetro introduciendo el número ID del parámetro.

- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.
- 2 Pulse los botones de flecha arriba o abajo para seleccionar la opción Edición rápida y acepte con el botón OK.
- 3 A continuación, especifique el número ID de un parámetro o valor de monitor. Presione OK. En la pantalla aparece el valor del parámetro en el modo de edición y el valor de monitor en el modo de monitorización.

3.2.4 COPIA DE LOS PARÁMETROS



INDICACIÓN!

Esta función está disponible únicamente en la pantalla gráfica.

Para poder copiar los parámetros desde el cuadro de control en el convertidor, debe pararlo.

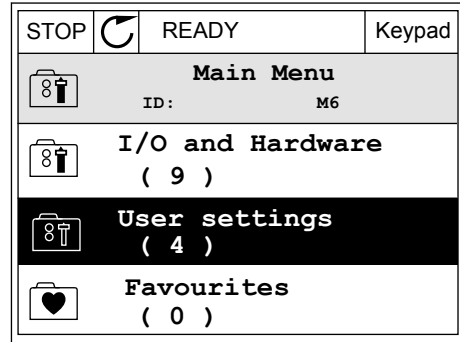
COPIA DE LOS PARÁMETROS DE UN CONVERTIDOR

Utilice esta función para copiar parámetros de un convertidor a otro.

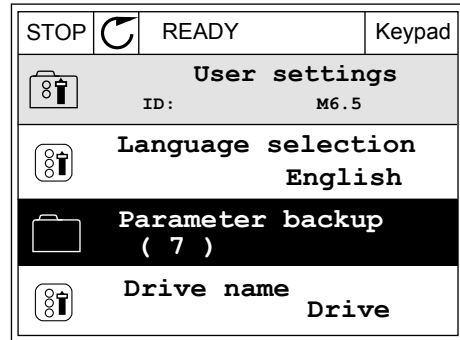
- 1 Guarde los parámetros en el cuadro de control.
- 2 Extraiga el cuadro de control y conéctelo a otro convertidor.
- 3 Descargue los parámetros en el nuevo convertidor con la orden Rest. desde panel.

GUARDADO DE LOS PARÁMETROS EN EL CUADRO DE CONTROL

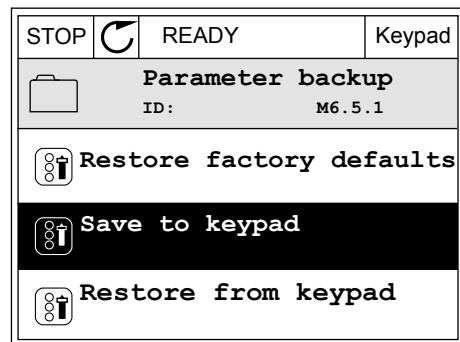
1 Vaya al menú Ajustes de usuario.



2 Vaya al submenú Copia seguridad parámetros.



3 Utilice los botones de flecha arriba y abajo para seleccionar una función. Acepte la selección con el botón OK.



La orden Rest.Parám.Defecto restablecerá los ajustes de parámetros realizados en la fábrica. Con la orden Guardar en panel, puede copiar todos los parámetros en el cuadro de control. La orden Restaurar desde panel copia todos los parámetros desde el cuadro de control al convertidor.

Los parámetros que no se pueden copiar si los convertidores son de diferente tamaño

Si sustituye el cuadro de control de un convertidor por un cuadro de control de un convertidor de un tamaño diferente, los valores de estos parámetros no cambian.

- Intensidad nominal del motor (P3.1.1.4)
- Tensión nominal del motor (P3.1.1.1)
- Velocidad nominal del motor (P3.1.1.3)
- Potencia nominal del motor (P3.1.1.6)
- Frecuencia nominal del motor (P3.1.1.2)
- Cos phi del motor (P3.1.1.5)
- Frecuencia de conmutación (P3.1.2.3)
- Límite de intensidad del motor (P3.1.3.1)
- Tiempo bloqueo (P3.9.3.2)
- Frecuencia máxima (P3.3.1.2)
- Frecuencia punto desexcitación (P3.1.4.2)
- Frecuencia punto medio U/f (P3.1.4.4)
- Tensión de frecuencia cero (P3.1.4.6)
- Intensidad magnetizante inicial (P3.4.3.1)
- Intensidad freno CC (P3.4.4.1)
- Intensidad frenado flujo (P3.4.5.2)
- Constante de tiempo térmico del motor (P3.9.2.4)

3.2.5 COMPARACIÓN DE PARÁMETROS

Con esta función, puede comparar el juego de parámetros actuales con uno de estos cuatro juegos.

- Juego 1 (B6.5.4 Guardar en juego 1)
- Juego 2 (B6.5.6 Guardar en juego 2)
- Los parámetros por defecto (P6.5.1 Restaurar parámetros por defecto)
- El juego de paneles (P6.5.2 Guardar en panel)

Consulte más información sobre estos parámetros en *Tabla 114 Los parámetros de copia de seguridad de parámetros del menú de ajustes de usuario*.

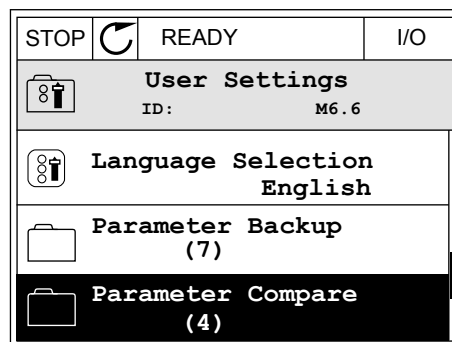


INDICACIÓN!

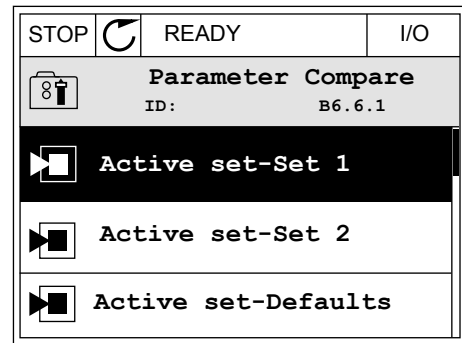
Si no ha guardado el juego de parámetros con el que desea comparar el juego actual, en la pantalla aparece el texto *La comparación ha fallado*.

USO DE LA FUNCIÓN COMPARACIÓN PARÁMETROS

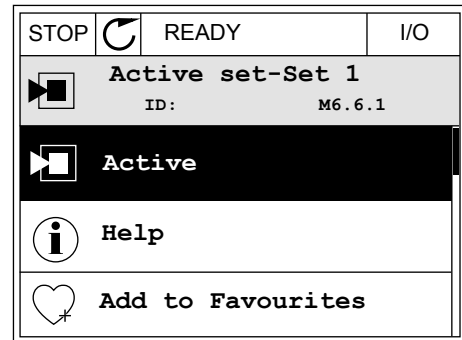
- 1 Vaya a Comparación parámetros en el menú Ajustes de usuario.



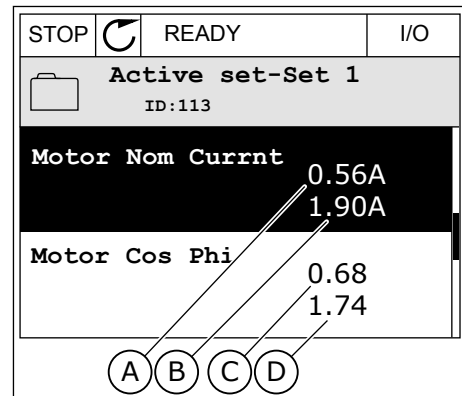
- 2 Seleccione el par de juegos. Para aceptar la selección, presione el botón OK.



- 3 Seleccione Activar y presione OK.



- 4 Examine la comparación entre los valores actuales y los valores del otro juego.



- | | |
|----------------------------|----------------------------|
| A. El valor actual | C. El valor actual |
| B. El valor del otro juego | D. El valor del otro juego |

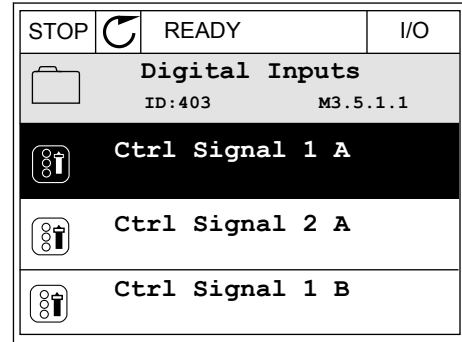
3.2.6 TEXTOS DE AYUDA

La pantalla gráfica puede mostrar textos de ayuda sobre muchos temas. Todos los parámetros tienen un texto de ayuda.

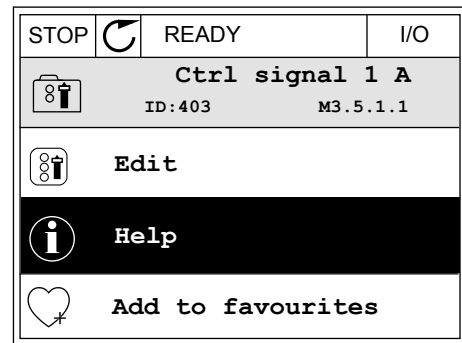
Los textos de ayuda también están disponibles para los fallos, las alarmas y el asistente de puesta en marcha.

LECTURA DE UN TEXTO DE AYUDA

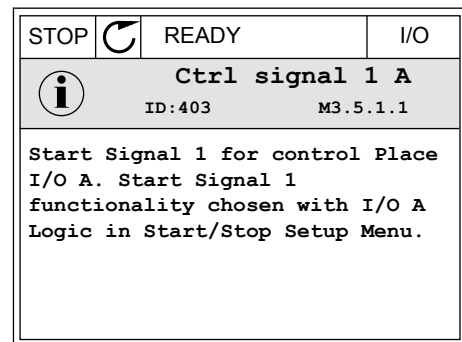
1 Buque el elemento sobre el que desea leer una explicación.



2 Utilice los botones de flecha arriba y abajo para seleccionar una entrada en Ayuda.



3 Para abrir el texto de ayuda, presione el botón OK.



INDICACIÓN!

Los textos de la ayuda están siempre en inglés.

3.2.7 USO DEL MENÚ FAVORITOS

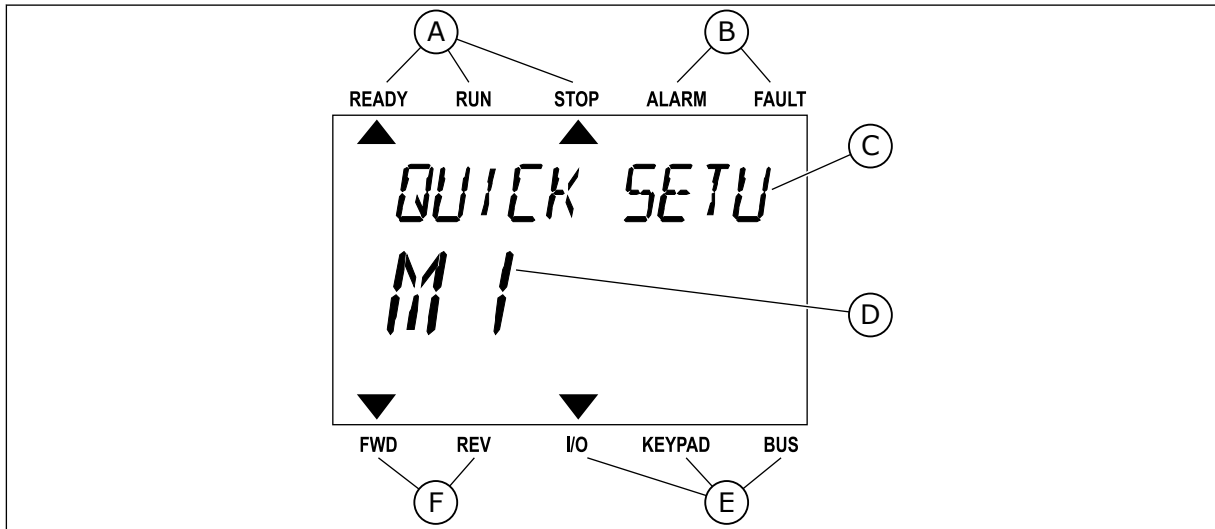
Si utiliza con frecuencia los mismos elementos, puede añadirlos a Favoritos. Puede recopilar un juego de parámetros o señales de monitorización de todos los menús del panel.

Consulte más información sobre el uso del menú Favoritos en el capítulo 8.2 *Favoritos*.

3.3 USO DE LA PANTALLA DE TEXTO

También puede tener el cuadro de control con la pantalla de texto para la interfaz de usuario. La pantalla de texto y la pantalla gráfica tienen prácticamente las mismas funciones. Algunas funciones solo están disponibles en la pantalla gráfica.

En la pantalla se muestra el estado del motor y el convertidor. También se muestran fallos de funcionamiento del motor y el convertidor. En la pantalla, aparece su ubicación actual en el menú. También aparece el nombre del grupo o elemento en la ubicación actual. Si el texto es demasiado largo para la pantalla, se desplaza para que aparezca la cadena de texto completa.



Imag. 18: El menú principal de la pantalla de texto

- A. Los indicadores de estado
- B. Los indicadores de alarmas y fallos
- C. El nombre del grupo o elemento de la ubicación actual
- D. La ubicación actual en el menú
- E. Los indicadores del lugar de control
- F. Los indicadores del sentido de giro

3.3.1 EDICIÓN DE LOS VALORES

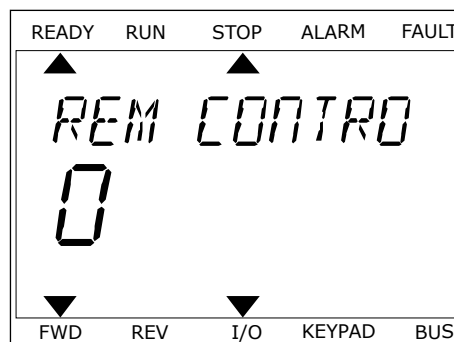
CAMBIO DEL VALOR DE TEXTO DE UN PARÁMETRO

Establezca el valor de un parámetro con este procedimiento.

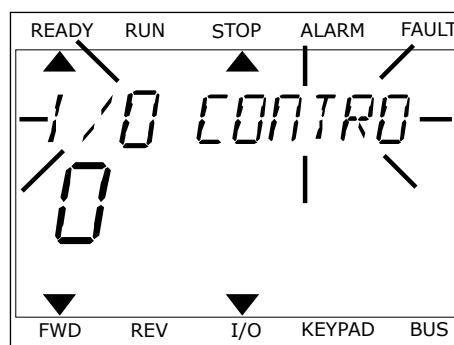
- 1 Busque el parámetro.



- Para ir al modo Editar, presione el botón OK.



- Para establecer un nuevo valor, presione los botones de flecha arriba y abajo.



- Acepte el cambio con el botón OK. Para ignorar el cambio, regrese al nivel en el que se encontraba con el botón Back/Reset.

EDICIÓN DE LOS VALORES NUMÉRICOS

- Busque el parámetro.
- Pase al modo de edición.
- Muévase de dígito a dígito con los botones de flecha izquierda y derecha. Cambie los dígitos con los botones de flecha arriba y abajo.
- Acepte el cambio con el botón OK. Para ignorar el cambio, regrese al nivel en el que se encontraba con el botón Back/Reset.

3.3.2 RESET DE UN FALLO

Para resetear un fallo, puede utilizar el botón Reset o el parámetro Reset fallos. Consulte las instrucciones en *10.1 Aparece un fallo..*

3.3.3 EL BOTÓN FUNCT

Puede utilizar el botón FUNCT para 4 funciones.

- Para acceder a la página de control.
- Para cambiar fácilmente entre los lugares de control panel y remoto.
- Para cambiar el sentido de giro.
- Para editar rápidamente un valor de parámetro.

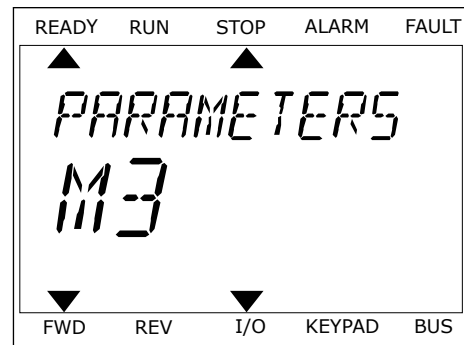
La selección de un lugar de control determina desde dónde se proporcionan las órdenes de marcha y paro del convertidor. Todos los lugares de control tienen un parámetro para la selección de la referencia de frecuencia. El lugar de control panel siempre es el panel. El lugar de control remoto es I/O o Fieldbus. Puede ver el lugar de control actual en la barra de estado de la pantalla.

Es posible utilizar I/O lugar A, I/O lugar B y Fieldbus como lugares de control remoto. I/O lugar A y Fieldbus tienen la prioridad menor. Puede seleccionarlos con P3.2.1 (Lugar de control remoto). I/O lugar B puede omitir los lugares de control remoto, I/O lugar A y Fieldbus con una entrada digital. Puede seleccionar la entrada digital con el parámetro P3.5.1.7 (Forzar Ctrl. I/O lugar B).

El panel se utiliza siempre como un lugar de control cuando el lugar de control es local. El control panel tiene una prioridad más alta que el control remoto. Por ejemplo, cuando se encuentra en el control remoto, si el parámetro P3.5.1.7 anula el lugar de control con una entrada digital y selecciona Local, el panel se convierte en el lugar de control. Utilice el botón FUNCT o P3.2.2 Panel/Remoto para cambiar entre el control panel y remoto.

CAMBIO DEL LUGAR DE CONTROL

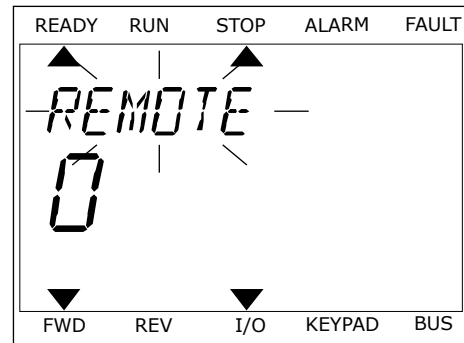
- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.



- 2 Para seleccionar Panel/Remoto, utilice los botones de flecha arriba y abajo. Presione el botón OK.



- 3 Para seleccionar Local o Remoto, utilice de nuevo los botones de flecha arriba y abajo. Para aceptar la selección, presione el botón OK.



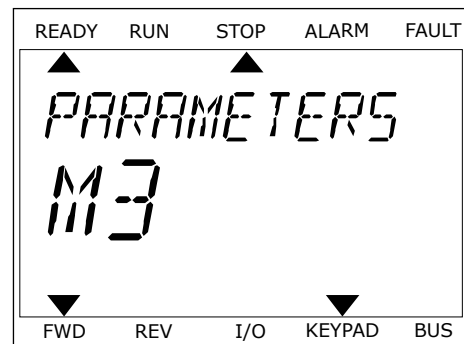
- 4 Si ha cambiado el lugar de control remoto a local, es decir, al panel, proporcione una referencia de panel.

Después de la selección, la pantalla volverá a la misma ubicación en la que estaba cuando presionó el botón FUNCT.

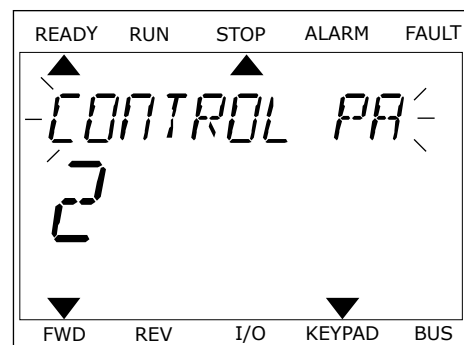
ACCESO A LA PÁGINA DE CONTROL

Es fácil monitorizar los valores más importantes de la página de control.

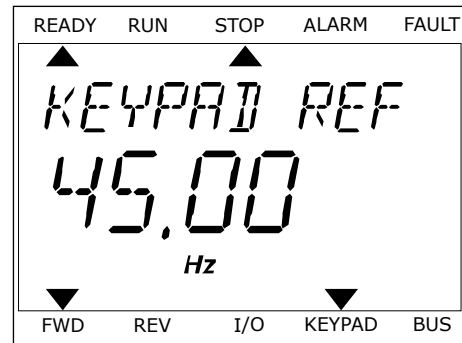
- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.



- 2 Para seleccionar la página de control, presione los botones de flecha arriba y abajo. Confirme con el botón OK. Se abre la página de control.



- 3 Si utiliza el lugar de control panel y la referencia del panel, puede establecer P3.3.1.8 Referencia panel con el botón OK.



Consulte más información acerca de la referencia del panel en *5.3 Grupo 3.3: Referencias*. Si se usan otros lugares de control o valores de referencia, la pantalla mostrará la referencia de frecuencia, que no se puede modificar. Los demás valores de la página son los valores de MultiMonitor. Puede seleccionar los valores que aparecen aquí (consulte las instrucciones en *4.1.1 Multimonitor*).

CAMBIO DEL SENTIDO DE GIRO

Puede cambiar el sentido de giro del motor rápidamente con el botón FUNCT.



INDICACIÓN!

La orden Cambiar sentido giro está disponible en el menú solo si el lugar de control actual es Local.

- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.
- 2 Para seleccionar Cambiar sentido giro, presione los botones de flecha arriba y abajo. Presione el botón OK.
- 3 Seleccione un nuevo sentido de giro. El sentido de giro actual parpadea. Presione el botón OK. El sentido de giro cambia al instante y también cambia la indicación de la flecha en el campo de estado de la pantalla.

LA FUNCIÓN DE EDICIÓN RÁPIDA

Con la función Edición rápida, puede acceder rápidamente a un parámetro introduciendo el número ID del parámetro.

- 1 En cualquier parte de la estructura de menús, pulse el botón FUNCT.
- 2 Pulse los botones de flecha arriba o abajo para seleccionar la opción Edición rápida y acepte con el botón OK.
- 3 A continuación, especifique el número ID de un parámetro o valor de monitor. Presione OK. En la pantalla aparece el valor del parámetro en el modo de edición y el valor de monitor en el modo de monitor.

3.4 ESTRUCTURA DE MENÚS

| Menú | Función |
|--------------------|---|
| Guía rápida | Vea el capítulo 1.4 <i>Descripción de las aplicaciones.</i> |
| Monitor | MultiMonitor |
| | Gráficas |
| | Básico |
| | I/O |
| | Extras/Avanzado |
| | Funciones de temporizador |
| | Controlador PID |
| | Controlador PID externo |
| | MultiBomba |
| | Contadores de mantenimiento |
| | Datos de Fieldbus |
| Parámetros | Vea el capítulo 5 <i>Menú Parámetros.</i> |
| Diagnóstico | Fallos activos |
| | Reset fallos |
| | Historial de fallos |
| | Contadores totales |
| | Contador reseteable |
| | Información de software |

| Menú | Función |
|---------------------------|---|
| I/O y hardware | I/O estándar |
| | Ranura C |
| | Ranura D |
| | Ranura E |
| | Reloj en tiempo real |
| | Ajustes de la unidad de potencia |
| | Panel |
| | RS-485 |
| | Ethernet |
| Ajustes de usuario | Selección de idioma |
| | Copia seguridad parámetros * |
| | Nombre de convertidor |
| | Comparación de parámetros |
| Favoritos * | Vea el capítulo 8.2 <i>Favoritos</i> . |
| Niveles de usuario | Vea el capítulo 8.3 <i>Niveles de usuario</i> . |

* = Esta función no está disponible en el cuadro de control con una pantalla de texto.

3.4.1 GUÍA RÁPIDA

El grupo Guía rápida incluye diferentes asistentes y parámetros de configuración rápida de la aplicación Vacon 100. Para obtener información más detallada sobre los parámetros de este grupo, consulte el capítulo 1.3 *Primera puesta en marcha* y 2 *Asistentes*.

3.4.2 MONITOR

MULTIMONITOR

Con la función MultiMonitor, puede recopilar de cuatro a nueve elementos que desee monitorizar. Consulte 4.1.1 *Multimonitor*.

**INDICACIÓN!**

El menú MultiMonitor no está disponible en la pantalla de texto.

GRÁFICAS

La función Gráficas es una presentación gráfica de dos valores de monitor a la vez. Consulte *4.1.2 Gráficas*.

BÁSICO

Los valores de monitor básicos pueden incluir estados, mediciones y los valores reales de los parámetros y las señales. Consulte *4.1.3 Básico*.

I/O

Es posible monitorizar los estados y los niveles de los valores de señales de entrada y salida. Consulte *4.1.4 I/O*.

EXTRAS/AVANZADO

Puede monitorizar los diferentes valores avanzados, por ejemplo, los valores de Fieldbus. Consulte *4.1.6 Extras/avanzado*.

FUNCIONES DE TEMPORIZADOR

Con esta función, puede monitorizar las funciones de temporizador y el reloj en tiempo real. Consulte *4.1.7 Monitorización de las funciones de temporizador*.

CONTROLADOR PID

Con esta función, puede monitorizar los valores del controlador PID. Consulte *4.1.8 Monitorización del controlador PID*.

CONTROLADOR PID EXTERNO

Monitoree los valores que estén relacionados con el controlador PID externo. Consulte *4.1.9 Monitorización del controlador PID externo*.

MULTIBOMBA

Utilice esta función para monitorizar los valores que estén relacionados con el funcionamiento de más de un convertidor. Consulte *4.1.10 Monitorización de MultiBomba*.

CONTADORES DE MANTENIMIENTO

Monitoree los valores relacionados con los contadores de mantenimiento. Consulte *4.1.11 Contadores de mantenimiento*.

FIELD BUS DATA

Con esta función, puede consultar los datos del Fieldbus como valores de monitor. Utilice esta función, por ejemplo, para monitorizar durante la puesta en marcha del Fieldbus. Consulte *4.1.12 Monitorización Fieldbus Data*.

3.5 VACON LIVE

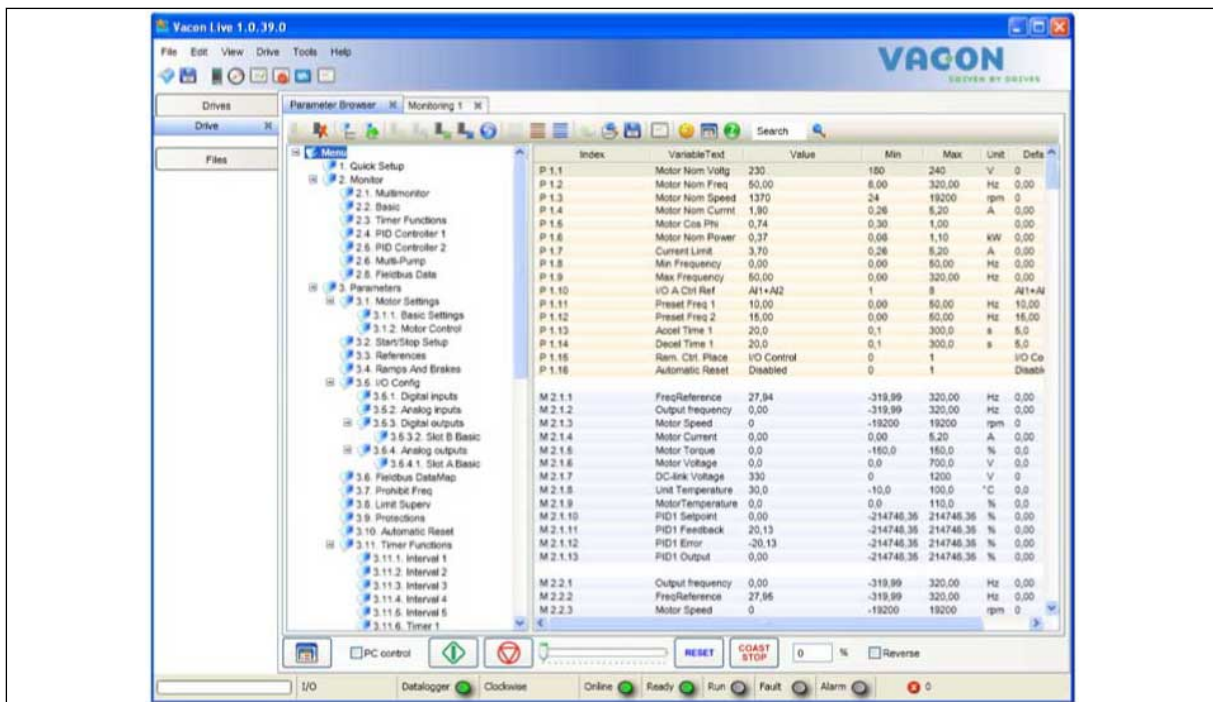
Vacon Live es una herramienta de PC para la puesta en marcha y el mantenimiento de los convertidores Vacon® 10, Vacon® 20 y Vacon® 100). Vacon Live se puede descargar desde www.vacon.com.

La herramienta de PC Vacon Live incluye las funciones siguientes.

- Establecimiento de parámetros, monitorización, información de convertidores, registrador de datos, etc.
- La herramienta de descarga de software Vacon Loader
- Compatibilidad con RS-422 y Ethernet
- Compatibilidad con Windows XP, Vista, 7 y 8
- 17 idiomas: inglés, alemán, español, finés, francés, italiano, ruso, sueco, chino, checo, danés, holandés, polaco, portugués, rumano, eslovaco y turco

Puede realizar la conexión entre el convertidor y la herramienta de PC con el cable USB/RS-422 negro de Vacon o el cable de Ethernet de Vacon 100. Los controladores RS-422 se instalan automáticamente durante la instalación de Vacon Live. Una vez instalado el cable, Vacon Live busca el convertidor conectado automáticamente.

Consulte más información acerca del uso de Vacon Live en el menú de ayuda del programa.



Imag. 19: La herramienta de PC Vacon Live

4 MENÚ MONITOR

4.1 GRUPO MONITOR

Puede monitorizar los valores reales de los parámetros y las señales. También puede monitorizar los estados y las mediciones. Puede personalizar algunos de los valores que se pueden monitorizar.

4.1.1 MULTIMONITOR

En la página Multimonitor, puede recopilar de cuatro a nueve elementos que desee monitorizar. Seleccione el número de elementos con el parámetro 3.11.4 Vista multimonitor. Más información en el capítulo 5.11 Grupo 3.11: Ajustes de la aplicación.

CAMBIO DE LOS ELEMENTOS QUE SE VAN A MONITORIZAR

- 1 Para entrar en el menú Monitor, presione el botón OK.

| | | | |
|------------------|---------------------------|-------|-----|
| STOP | | READY | I/O |
| Main Menu | | | |
| | | ID: | M1 |
| | Quick Setup (4) | | |
| | Monitor (12) | | |
| | Parameters (21) | | |

- 2 Vaya a Multimonitor.

| | | | |
|----------------|--------------------------------|-------|------|
| STOP | | READY | I/O |
| Monitor | | | |
| | | ID: | M2.1 |
| | Multimonitor | | |
| | Basic (7) | | |
| | Timer Functions (13) | | |

- 3 Para sustituir un elemento antiguo, actíVELO. Utilice los botones de flecha.

| | | | |
|----------------------|---------------------|----------------------|---------------|
| STOP | | READY | I/O |
| Multimonitor | | | |
| | | ID:25 | FreqReference |
| FreqReference | Output Freq | Motor Speed | |
| 20.0 Hz | 0.00 Hz | 0.0 rpm | |
| Motor Curre | Motor Torque | Motor Voltage | |
| 0.00A | 0.00 % | 0.0V | |
| DC-link volt | Unit Tempera | Motor Tempera | |
| 0.0v | 81.9°C | 0.0% | |

- Para seleccionar un nuevo elemento de la lista, presione OK.

| | | | |
|-------------------------------------|------------------|----------|-----|
| STOP | | READY | I/O |
| FreqReference | | | |
| ID:1 | | M2.1.1.1 | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | Output frequency | 0.00 Hz | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | FreqReference | 10.00 Hz | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | Motor Speed | 0.00 rpm | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | Motor Current | 0.00 A | |
| <input checked="" type="checkbox"/> | Motor Torque | 0.00 % | |
| <input type="checkbox"/> | Motor Power | 0.00 % | |

4.1.2 GRÁFICAS

La gráfica es una presentación gráfica de dos valores de monitor.

Cuando se selecciona un valor, el convertidor comienza a registrar los valores. En el submenú Gráfica, puede examinar la gráfica y seleccionar las señales. También puede proporcionar los ajustes mínimos y máximos y el intervalo de muestreo, y utilizar la función de autoescala.

CAMBIO DE LOS VALORES

Cambie los valores de monitor con este procedimiento.

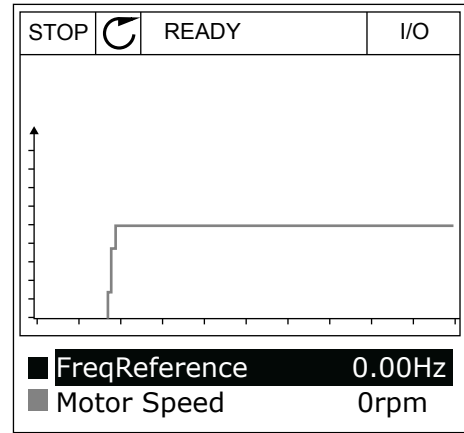
- En el menú Monitor, busque el submenú Gráfica y presione OK.

| | | | |
|----------------|---------------------------|-------|-----|
| STOP | | READY | I/O |
| Monitor | | | |
| ID: | | M2.2 | |
| | Multimonitor | | |
| | Trend Curve (7) | | |
| | Basic (13) | | |

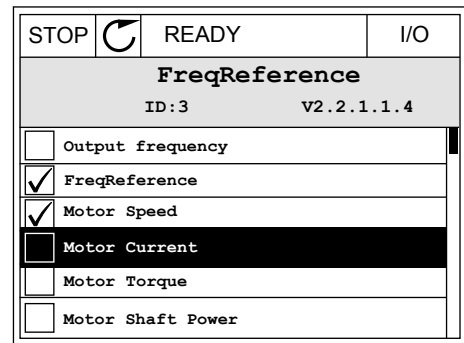
- Para entrar en el submenú Visualizar gráfica, presione el botón OK.

| | | | |
|--------------------|--------------------------------|--------|-----|
| STOP | | READY | I/O |
| Trend Curve | | | |
| ID: | | M2.2.1 | |
| | View Trend Curve (2) | | |
| | Sampling interval | 100 ms | |
| | Channel 1 min | -1000 | |

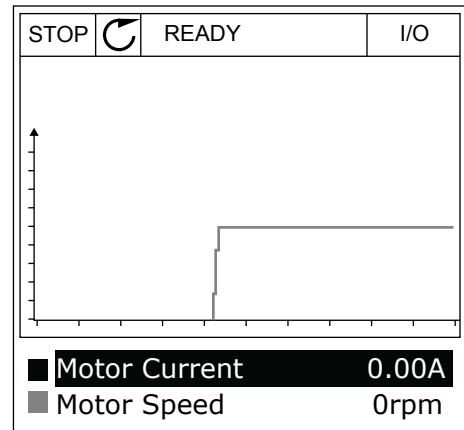
- 3 Solo se pueden monitorizar dos valores como gráficas simultáneamente. Las selecciones actuales, Referencia frecuencia y Velocidad del motor, se encuentran en la parte inferior de la pantalla. Para seleccionar el valor actual que desea cambiar, utilice los botones de flecha arriba y abajo. Presione OK.



- 4 Para desplazarse por la lista de valores de monitor, utilice los botones de flecha.



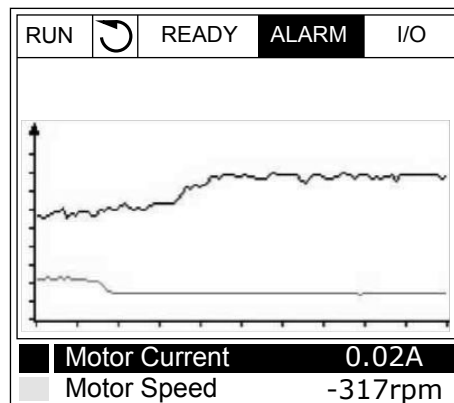
- 5 Seleccione una opción y presione OK.



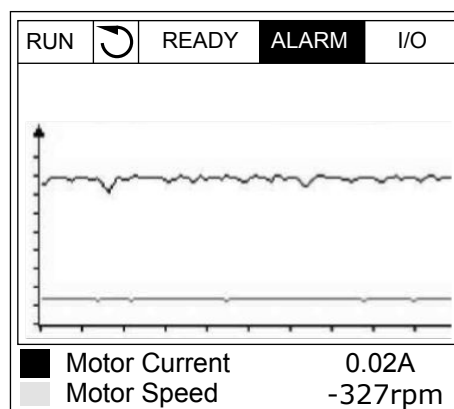
PARO DE LA PROGRESIÓN DE LA CURVA

La función de gráfica también permite detener la curva y leer los valores actuales. Después, puede volver a iniciar la progresión de la curva.

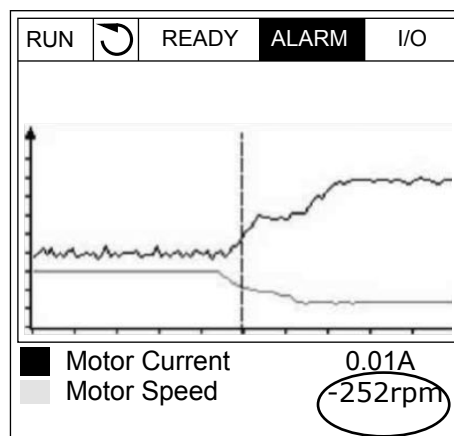
- 1 En la vista de gráfica, active una curva con el botón de flecha arriba. El marco de la pantalla se oscurece.



- 2 Presione OK en el punto de destino de la curva.



- 3 Una línea vertical aparece en la pantalla. Los valores de la parte inferior de la pantalla se corresponden a la ubicación de la línea.



- 4 Utilice los botones de flecha izquierda y derecha para desplazar la línea y ver los valores de alguna otra ubicación.

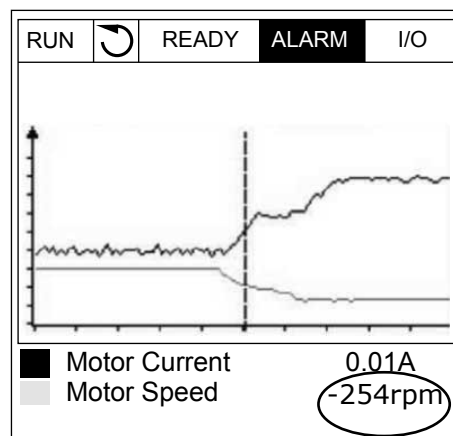


Tabla 20: Los parámetros de la gráfica

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|-----------------------|---------|--------|--------|-------------|------|---|
| M2.2.1 | Visualizar gráfica | | | | | | Acceda a este menú para monitorizar los valores en forma de curva. |
| P2.2.2 | Intervalo de muestreo | 100 | 432000 | ms | 100 | 2368 | Establezca el intervalo de muestreo. |
| P2.2.3 | Canal 1 mínimo | -214748 | 1000 | | -1000 | 2369 | Se utiliza en el ajuste de escala por defecto. Puede ser necesario realizar ajustes. |
| P2.2.4 | Canal 1 máximo | -1000 | 214748 | | 1000 | 2370 | Se utiliza en el ajuste de escala por defecto. Puede ser necesario realizar ajustes. |
| P2.2.5 | Canal 2 mínimo | -214748 | 1000 | | -1000 | 2371 | Se utiliza en el ajuste de escala por defecto. Puede ser necesario realizar ajustes. |
| P2.2.6 | Canal 2 máximo | -1000 | 214748 | | 1000 | 2372 | Se utiliza en el ajuste de escala por defecto. Puede ser necesario realizar ajustes. |
| P2.2.7 | Autoescala | 0 | 1 | | 0 | 2373 | Si el valor de este parámetro es 1, la escala de la señal se ajusta automáticamente entre los valores mín. y máx. |

4.1.3 BÁSICO

Puede consultar los valores de monitor básicos y sus datos relacionados en la siguiente tabla.



INDICACIÓN!

Solo los estados de la tarjeta estándar de I/O están disponibles en el menú Monitor. Encontrará los estados de todas las señales de la tarjeta de I/O como datos sin procesar en el menú de I/O y hardware.

Compruebe los estados de la tarjeta de expansión de I/O en el menú de I/O y hardware cuando se lo pida el sistema.

Tabla 21: Elementos del menú monitor

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|--------------------------|--------|--------|------|---|
| V2.3.1 | Frecuencia de salida | Hz | 0.01 | 1 | La frecuencia de salida al motor |
| V2.3.2 | Referencia de frecuencia | Hz | 0.01 | 25 | La referencia de frecuencia para el control del motor |
| V2.3.3 | Velocidad del motor | rpm | 1 | 2 | La velocidad real del motor en rpm |
| V2.3.4 | Intensidad del motor | A | Varía | 3 | |
| V2.3.5 | Par motor | % | 0.1 | 4 | El par del eje calculado |
| V2.3.7 | Potencia eje motor | % | 0.1 | 5 | La potencia al eje del motor calculada en porcentaje |
| V2.3.8 | Potencia eje motor | kW/hp | Varía | 73 | La potencia al eje del motor calculada en kW o hp. La unidad se establece en el parámetro de selección de unidades. |
| V2.3.9 | Tensión del motor | V | 0.1 | 6 | La tensión de salida al motor |
| V2.3.10 | Tensión de Bus de CC | V | 1 | 7 | La tensión medida en el Bus de CC del convertidor |
| V2.3.11 | Temperatura variador | °C | 0.1 | 8 | La temperatura del disipador en grados Celsius o Fahrenheit |
| V2.3.12 | Temperatura del motor | % | 0.1 | 9 | La temperatura del motor calculada expresada en porcentaje de la temperatura de funcionamiento nominal |
| V2.3.13 | Caldeo del motor | | 1 | 1228 | El estado de la función de caldeo del motor 0 = Desactivado 1 = Calentamiento (alimentación de intensidad continua) |
| V2.3.14 | Referencia de par | % | 0.1 | 18 | La referencia de par final al control del motor |

4.1.4 I/O

Tabla 22: Monitorización de la señal de I/O

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|----------------------|--------|--------|----|---|
| V2.4.1 | Ranura A DIN 1, 2, 3 | | 1 | 15 | Muestra el estado de las entradas digitales 1 a 3 en la ranura A (I/O estándar) |
| V2.4.2 | Ranura A DIN 4, 5, 6 | | 1 | 16 | Muestra el estado de las entradas digitales 4 a 6 en la ranura A (I/O estándar) |
| V2.4.3 | Ranura B RO 1, 2, 3 | | 1 | 17 | Muestra el estado de las entradas de relé 1 a 3 en la ranura B |
| V2.4.4 | Entrada analógica 1 | % | 0.01 | 59 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura A.1 por defecto. |
| V2.4.5 | Entrada analógica 2 | % | 0.01 | 60 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura A.2 por defecto. |
| V2.4.6 | Entrada analógica 3 | % | 0.01 | 61 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura D.1 por defecto. |
| V2.4.7 | Entrada analógica 4 | % | 0.01 | 62 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura D.2 por defecto. |
| V2.4.8 | Entrada analógica 5 | % | 0.01 | 75 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura E.1 por defecto. |
| V2.4.9 | Entrada analógica 6 | % | 0.01 | 76 | La señal de entrada expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura E.2 por defecto. |
| V2.4.10 | Ranura A AO1 | % | 0.01 | 81 | La señal de salida analógica expresada en porcentaje del rango utilizado. Ranura A (I/O estándar) |

4.1.5 ENTRADAS DE TEMPERATURA

**INDICACIÓN!**

Este grupo de parámetros solo está visible cuando hay instalada una tarjeta opcional para la medición de temperaturas (OPT-BH).

Tabla 23: Monitorización de las entradas de temperatura

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|--------|--------------------------|--------|--------|----|---|
| V2.5.1 | Entrada de temperatura 1 | °C | 0.1 | 50 | El valor medido de la entrada de temperatura 1. La lista de las entradas de temperatura está compuesta por las seis primeras entradas de temperatura disponibles. La lista comienza por la ranura A y termina en la ranura E. Si la entrada está disponible pero no hay ningún sensor conectado, se muestra el valor máximo, ya que la resistencia medida es infinita. Para que el valor sea el mínimo, conecte la entrada de forma permanente. |
| V2.5.2 | Entrada de temperatura 2 | °C | 0.1 | 51 | El valor medido de la entrada de temperatura 2. Consulte más información más arriba. |
| V2.5.3 | Entrada de temperatura 3 | °C | 0.1 | 52 | El valor medido de la entrada de temperatura 3. Consulte más información más arriba. |
| V2.5.4 | Entrada de temperatura 4 | °C | 0.1 | 69 | El valor medido de la entrada de temperatura 4. Consulte más información más arriba. |
| V2.5.5 | Entrada de temperatura 5 | °C | 0.1 | 70 | El valor medido de la entrada de temperatura 5. Consulte más información más arriba. |
| V2.5.6 | Entrada de temperatura 6 | °C | 0.1 | 71 | El valor medido de la entrada de temperatura 6. Consulte más información más arriba. |

4.1.6 EXTRAS/AVANZADO

Tabla 24: Monitorización de valores avanzados

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|--------|-------------------|--------|--------|----|--|
| V2.6.1 | Drive Status Word | | 1 | 43 | <p>La palabra codificada en bits</p> <p>B1 = Preparado B2 = En marcha B3 = Fallo B6 = PermisoMarcha B7 = AlarmaActiva B10 = Intensidad CC al paro B11 = Freno CC activo B12 = PeticiónMarcha B13 = ReguladorMotorActivo</p> |
| V2.6.2 | Estado Listo | | 1 | 78 | <p>Datos codificados en bits acerca de los criterios del estado Preparado. Estos datos son útiles para la monitorización cuando el convertidor no está en el estado Preparado. Los valores se muestran como casillas de verificación en la pantalla gráfica. Si una casilla está marcada, el valor está activo.</p> <p>B0 = PermisoMarcha alto B1 = Ningún fallo activo B2 = Conmutador de carga cerrado B3 = Tensión de CC dentro de límites B4 = Administrador de potencia inicializado B5 = La unidad de potencia no está bloqueando la marcha B6= El software del sistema no está bloqueando la marcha</p> |

Tabla 24: Monitorización de valores avanzados

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|--------|---------------------------|--------|--------|----|--|
| V2.6.3 | Application Status Word 1 | | 1 | 89 | <p>Estados de la aplicación codificados en bits. Los valores se muestran como casillas de verificación en la pantalla gráfica. Si una casilla está marcada, el valor está activo.</p> <p>B0 = Enclavamiento 1 B1 = Enclavamiento 2 B2 = Reservado B3 = Rampa 2 activa B4 = Control de freno mecánico B5 = Control de I/O lugar A activo B6 = Control de I/O lugar B activo B7 = Control de Fieldbus activo B8 = Control Panel activo B9 = Control de PC activo B10 = Frecuencias fijas activas B11 = Jogging activo B12 = Anti-Incendio activo B13 = Caldeo de motor activo B14 = Paro rápido activo B15 = Convertidor parado desde panel</p> |
| V2.6.4 | Application Status Word 2 | | 1 | 90 | <p>Estados de la aplicación codificados en bits. Los valores se muestran como casillas de verificación en la pantalla gráfica. Si una casilla está marcada, el valor está activo.</p> <p>B0 = Acc/Dec prohibidas B1 = Contactor del motor abierto B5 = Bomba jockey activa B6 = Cebado de bomba activo B7 = Supervisión de la presión de entrada (Alarma/Fallo) B8 = Protec. congelación (Alarma/Fallo) B9 = AutoLimpieza activa</p> |
| V2.6.5 | DIN Status Word 1 | | 1 | 56 | <p>Una palabra de 16 bits en la que cada bit representa el estado de una entrada digital. Se leen 6 entradas digitales de cada ranura. La palabra 1 empieza en la entrada 1 de la ranura A (bit 0) y va hasta la entrada 4 de la ranura C (bit 15).</p> |
| V2.6.6 | DIN Status Word 2 | | 1 | 57 | <p>Una palabra de 16 bits en la que cada bit representa el estado de una entrada digital. Se leen 6 entradas digitales de cada ranura. La palabra 2 empieza en la entrada 5 de la ranura C (bit 0) y va hasta la entrada 6 de la ranura E (bit 13).</p> |

Tabla 24: Monitorización de valores avanzados

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|-----------------------------------|--------|--------|------|--|
| V2.6.7 | Intensidad de motor decimal 1 | | 0.1 | 45 | El valor de monitor de la intensidad del motor con un número fijo de decimales y menos filtrado. Se puede utilizar, por ejemplo, con el Fieldbus para obtener el valor correcto para que el tamaño del bastidor no tenga ninguna influencia o para la monitorización cuando se necesita menos tiempo de filtrado para la intensidad del motor. |
| V2.6.8 | Referencia de frecuencia | | 1 | 1495 | Muestra la referencia de frecuencia momentánea. 0 = PC 1 = Frecuencias fijas 2 = Referencia Panel 3 = Fieldbus 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1+AI2 7 = Controlador PID 8 = Potenciómetro motorizado 9 = Joystick 10 = Jogging 100 = No definido 101 = Alarma+Frec.fija 102 = AutoLimpieza |
| V2.6.9 | Código del último fallo activo | | 1 | 37 | El código de fallo del último fallo que no se ha reseteado. |
| V2.6.10 | ID del último fallo activo | | 1 | 95 | El código de fallo del último fallo que no se ha reseteado. |
| V2.6.11 | Código de la última alarma activa | | 1 | 74 | El código de alarma de la última alarma que no se ha reseteado. |
| V2.6.12 | ID de la última alarma activa | | 1 | 94 | El ID de alarma de la última alarma que no se ha reseteado. |

4.1.7 MONITORIZACIÓN DE LAS FUNCIONES DE TEMPORIZADOR

Monitoree los valores de las funciones de temporizador y el reloj en tiempo real.

Tabla 25: Monitorización de las funciones de temporizador

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|----------------------|--------|--------|------|--|
| V2.7.1 | TC 1, TC 2, TC 3 | | 1 | 1441 | Se pueden monitorizar los estados de los tres canales de tiempo (TC) |
| V2.7.2 | Intervalo 1 | | 1 | 1442 | El estado del intervalo del temporizador |
| V2.7.3 | Intervalo 2 | | 1 | 1443 | El estado del intervalo del temporizador |
| V2.7.4 | Intervalo 3 | | 1 | 1444 | El estado del intervalo del temporizador |
| V2.7.5 | Intervalo 4 | | 1 | 1445 | El estado del intervalo del temporizador |
| V2.7.6 | Intervalo 5 | | 1 | 1446 | El estado del intervalo del temporizador |
| V2.7.7 | Temporizador 1 | s | 1 | 1447 | El tiempo restante en el temporizador si el temporizador está activo |
| V2.7.8 | Temporizador 2 | s | 1 | 1448 | El tiempo restante en el temporizador si el temporizador está activo |
| V2.7.9 | Temporizador 3 | s | 1 | 1449 | El tiempo restante en el temporizador si el temporizador está activo |
| V2.7.10 | Reloj en tiempo real | | | 1450 | hh:mm:ss |

4.1.8 MONITORIZACIÓN DEL CONTROLADOR PID

Tabla 26: Monitorización de los valores del controlador PID

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|--------|------------------------|--------|--|----|--|
| V2.8.1 | Referencia del PID1 | Varía | Tal y como está establecido en P3.13.1.7 (consulte 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID) | 20 | El valor de referencia del controlador PID en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.8.2 | Valor actual de PID1 | Varía | Tal y como está establecido en P3.13.1.7 | 21 | El valor actual del controlador PID en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.8.3 | Valor de error de PID1 | Varía | Tal y como está establecido en P3.13.1.7 | 22 | El valor de error del controlador PID. Es la desviación del valor actual de la referencia en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.8.4 | Salida de PID1 | % | 0.01 | 23 | La salida de PID expresada en porcentaje (0..100 %). Es posible proporcionar este valor al control del motor (referencia de frecuencia) o a una salida analógica. |
| V2.8.5 | Estado de PID1 | | 1 | 24 | 0 = Parado 1 = En marcha 3 = Modo dormir 4 = En banda muerta (consulte la 5.13 Grupo 3.13: Controlador PID) |

4.1.9 MONITORIZACIÓN DEL CONTROLADOR PID EXTERNO

Tabla 27: Monitorización de los valores del controlador PID externo

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|--------|-------------------------------|--------|--|----|--|
| V2.9.1 | Referencia de PID externo | Varía | Tal y como está establecido en P3.14.1.1 0 (consulte 5.14 Grupo 3.14: Controlador PID externo) | 83 | El valor de referencia del controlador PID externo en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.9.2 | Valor actual de PID externo | Varía | Tal y como está establecido en P3.14.1.1 0 | 84 | El valor actual del controlador PID externo en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.9.3 | Valor de error de PID externo | Varía | Tal y como está establecido en P3.14.1.1 0 | 85 | El valor de error del controlador PID externo. Es la desviación del valor actual de la referencia en unidades de proceso. Puede utilizar un parámetro para seleccionar la unidad de proceso. |
| V2.9.4 | Salida de PID externo | % | 0.01 | 86 | La salida del controlador PID externo expresada en porcentaje (0..100 %). Es posible proporcionar este valor, por ejemplo, a la salida analógica. |
| V2.9.5 | Estado de PID externo | | 1 | 87 | 0=Parado 1=En marcha 2 = En banda muerta (consulte la 5.14 Grupo 3.14: Controlador PID externo) |

4.1.10 MONITORIZACIÓN DE MULTIBOMBA

Tabla 28: Monitorización de MultiBomba

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|---------------------------|--------|--------|------|--|
| V2.10.1 | Motores en funcionamiento | | 1 | 30 | El número de motores en funcionamiento cuando se utiliza la función de MultiBomba. |
| V2.10.2 | Rotación automática | | 1 | 1113 | El sistema le indica si es necesario realizar una rotación automática. |

4.1.11 CONTADORES DE MANTENIMIENTO

Tabla 29: Monitorización de los contadores de mantenimiento

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|---------|-----------------------------|--------|--------|------|---|
| V2.11.1 | Contador de mantenimiento 1 | h/kRev | Varía | 1101 | El estado del contador de mantenimiento en revoluciones multiplicadas por 1.000 o en horas. Para configurar y activar este contador, consulte 5.16 Grupo 3.16: Contadores de mantenimiento. |

4.1.12 MONITORIZACIÓN FIELDBUS DATA

Tabla 30: Monitorización Fieldbus Data

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|----------|---------------------|--------|--------|-----|---|
| V2.12.1 | FB Control Word | | 1 | 874 | Control Word de Fieldbus utilizada por la aplicación en el modo/formato de derivación. En función del tipo o perfil del Fieldbus, los datos se pueden modificar antes de enviarse a la aplicación. |
| V2.12.2 | Ref. velocidad FB | | Varía | 875 | La referencia de velocidad ajustada a escala entre las frecuencias mínima y máxima en el momento en que la recibió la aplicación. Puede cambiar las frecuencias mínima y máxima cuando la aplicación haya recibido la referencia sin afectar a esta. |
| V2.12.3 | FB Data In 1 | | 1 | 876 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.4 | FB Data In 2 | | 1 | 877 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.5 | FB Data In 3 | | 1 | 878 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.6 | FB Data In 4 | | 1 | 879 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.7 | FB Data In 5 | | 1 | 880 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.8 | FB Data In 6 | | 1 | 881 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.9 | FB Data In 7 | | 1 | 882 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.10 | FB Data In 8 | | 1 | 883 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.11 | FB Status Word | | 1 | 864 | La palabra de estado de Fieldbus que la aplicación envía en el modo/formato de derivación. En función del tipo o perfil del Fieldbus, los datos se pueden modificar antes de enviarse al Fieldbus. |
| V2.12.12 | Velocidad Actual FB | | 0.01 | 865 | La velocidad real expresada en porcentaje. El valor 0 % corresponde a la frecuencia mínima y el valor 100 % corresponde a la frecuencia máxima. Este valor se actualiza continuamente en función de las frecuencias mínima y máxima momentáneas y de la frecuencia de salida. |
| V2.12.13 | FB Data Out 1 | | 1 | 866 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |

Tabla 30: Monitorización Fieldbus Data

| Índice | Valor de monitor | Unidad | Escala | ID | Descripción |
|----------|------------------|--------|--------|-----|--|
| V2.12.14 | FB Data Out 2 | | 1 | 867 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.15 | FB Data Out 3 | | 1 | 868 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.16 | FB Data Out 4 | | 1 | 869 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.17 | FB Data Out 5 | | 1 | 870 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.18 | FB Data Out 6 | | 1 | 871 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.19 | FB Data Out 7 | | 1 | 872 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |
| V2.12.20 | FB Data Out 8 | | 1 | 873 | El valor sin procesar de los datos del proceso en formato de 32 bits con signo |

5 MENÚ PARÁMETROS

5.1 GRUPO 3.1: AJUSTES DEL MOTOR

Tabla 31: Datos nominales de motor de la placa de características


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|------------------------------|-------------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.1.1.1 | Tensión nominal del motor | Varía | Varía | V | Varía | 110 | Busque el valor de U_n en la placa de características del motor. Averigüe si la conexión del motor es Delta o Star. |
| P3.1.1.2  | Frecuencia nominal del motor | 8.00 | 320.00 | Hz | 50 Hz | 111 | Busque el valor de f_n en la placa de características del motor. |
| P3.1.1.3 | Velocidad nominal del motor | 24 | 19200 | rpm | Varía | 112 | Busque el valor de n_n en la placa de características del motor. |
| P3.1.1.4 | Intensidad nominal del motor | $I_H * 0.1$ | $I_H * 2$ | A | Varía | 113 | Busque el valor de I_n en la placa de características del motor. |
| P3.1.1.5 | Cos phi del motor | 0.30 | 1.00 | | Varía | 120 | Busque este valor en la placa de características del motor |
| P3.1.1.6 | Potencia nominal del motor | Varía | Varía | kW | Varía | 116 | Busque el valor de P_n en la placa de características del motor. |

Tabla 32: Ajustes de control del motor




| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|------------------------|------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.1.2.1  | Modo de control | 0 | 2 | | 0 | 600 | 0 = Control de frecuencia (lazo abierto) 1 = Control de velocidad (lazo abierto) 2 = Control de par (lazo abierto) |
| P3.1.2.2  | Tipo de motor | 0 | 1 | | 0 | 650 | 0 = Motor Inducción 1 = Imanes permanentes |
| P3.1.2.3 | Frecuencia conmutación | 1.5 | Varía | kHz | Varía | 601 | Al aumentar la frecuencia de conmutación se reduce la capacidad del convertidor. Se recomienda utilizar una frecuencia de conmutación inferior cuando el cable del motor sea largo para reducir las intensidades capacitivas en el cable del motor. Para reducir el ruido del motor, utilice una frecuencia de conmutación alta. |
| P3.1.2.4  | Identificación | 0 | 2 | | 0 | 631 | La identificación calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad. 0 = Sin acción 1 = Sin giro 2 = Con giro Antes de realizar la identificación de marcha, debe establecer los parámetros de la placa de características del motor en el menú M3.1.1. |

Tabla 32: Ajustes de control del motor



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|-------------------------|------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.1.2.5 | Intensidad magnetizante | 0.0 | 2*IH | A | 0.0 | 612 | La intensidad magnetizante del motor (intensidad sin carga). La intensidad magnetizante identifica los valores de los parámetros U/f si se proporcionan antes de realizarse la identificación de marcha. Si se establece este valor en cero, la intensidad magnetizante se calculará internamente. |
| P3.1.2.6  | Contactador del motor | 0 | 1 | | 0 | 653 | Al habilitar esta función, el convertidor no se desconecta cuando el contactor del motor se cierra y se abre; por ejemplo, en el arranque al vuelo. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.2.7  | Caída carga | 0.00 | 20.00 | % | 0.00 | 620 | La función permite la caída de velocidad como una función de carga. La caída de carga se proporciona como un porcentaje de la velocidad nominal a una carga nominal. |
| P3.1.2.8 | Tiempo caída carga | 0.00 | 2.00 | s | 0.00 | 656 | Utilice la caída de carga para alcanzar una caída de velocidad dinámica cuando la carga cambie. Este parámetro define el tiempo que tarda en restaurarse la velocidad al 63 % del cambio. |

Tabla 32: Ajustes de control del motor





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|-------------------------------|------|-------|--------|-------------|------|---|
| P3.1.2.9 | Modo caída carga | 0 | 1 | | 0 | 1534 | 0 = Normal. El factor de caída de carga es constante en todo el rango de frecuencias. 1 = Retirada lineal. La caída de carga se elimina de forma lineal desde la frecuencia nominal hasta la frecuencia cero. |
| P3.1.2.10  | Control de sobretensión | 0 | 1 | | 1 | 607 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.2.11  | Control de baja tensión | 0 | 1 | | 1 | 608 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.2.12 | Optimización energía | 0 | 1 | | 0 | 666 | El convertidor busca la intensidad de motor mínima para ahorrar energía y reducir el ruido del motor. Puede utilizar esta función, por ejemplo, en los procesos de la bomba y el ventilador. No utilice esta función con procesos PID controlados rápidos. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.2.13  | Ajuste de tensión del estátor | 50.0 | 150.0 | % | 100.0 | 659 | Utilícelo para ajustar la tensión del estator en motores de imanes permanentes. |
| P3.1.2.14  | Sobremodulación | 0 | 1 | | 1 | 1515 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |

Tabla 33: Ajustes de límites del motor


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|----------------------------------|---------------------|----------------|--------|-------------|------|---|
| P3.1.3.1  | Límite de intensidad del motor | I _H *0.1 | I _S | A | Varía | 107 | La intensidad máxima del motor desde el convertidor |
| P3.1.3.2 | Límite de par motor | 0.0 | 300.0 | % | 300.0 | 1287 | El límite máximo del par del lado del motor |
| P3.1.3.3 | Límite del par generador | 0.0 | 300.0 | % | 300.0 | 1288 | El límite máximo del par del lado del generador |
| P3.1.3.4 | Límite potencia motor | 0.0 | 300.0 | % | 300.0 | 1290 | El límite máximo de potencia del lado del motor |
| P3.1.3.5 | Límite de potencia del generador | 0.0 | 300.0 | % | 300.0 | 1289 | El límite máximo de potencia del lado del generador |

Tabla 34: Ajustes de lazo abierto



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------------------------|-------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.1.4.1  | Ratio U/f | 0 | 2 | | 0 | 108 | El tipo de curva U/f entre la frecuencia cero y el punto de desexcitación. 0=Lineal 1=Cuadrático 2=Programable |
| P3.1.4.2 | Frecuencia del punto de desexcitación | 8.00 | P3.3.1.2 | Hz | Varía | 602 | El punto de desexcitación es la frecuencia de salida en la que la tensión de salida alcanza la tensión del punto de desexcitación. |
| P3.1.4.3  | Tensión en el punto de desexcitación | 10.00 | 200.00 | % | 100.00 | 603 | La tensión en el punto de desexcitación expresada como porcentaje de la tensión nominal del motor. |
| P3.1.4.4 | Frecuencia del punto medio U/f | 0.00 | P3.1.4.2. | Hz | Varía | 604 | Si el valor de P3.1.4.1 es <i>programable</i> , este parámetro proporciona la frecuencia del punto medio de la curva. |
| P3.1.4.5 | Tensión del punto medio U/f | 0.0 | 100.0 | % | 100.0 | 605 | Si el valor de P3.1.4.1 es <i>programable</i> , este parámetro proporciona la tensión del punto medio de la curva. |
| P3.1.4.6 | Tensión de frecuencia cero | 0.00 | 40.00 | % | Varía | 606 | Este parámetro proporciona la tensión de frecuencia cero de la curva U/f. El valor por defecto es diferente para los diferentes tamaños de unidades. |

Tabla 34: Ajustes de lazo abierto



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|---|-------|--------|-------------|------|---|
| P3.1.4.7  | Opciones arranque al vuelo | 0 | 63 | | 0 | 1590 | Una selección de casillas de verificación B0 = Buscar la frecuencia del eje solo desde el mismo sentido que la referencia de frecuencia B1 = Deshabilitar el escaneo de CA B4 = Usar la referencia de frecuencia para la estimación inicial B5 = Deshabilitar pulsos de CC |
| P3.1.4.8 | Intensidad de escaneo de arranque al vuelo | 0.0 | 100.0 | % | 45.0 | 1610 | Como un porcentaje de la intensidad nominal del motor. |
| P3.1.4.9  | Sobrepasar automático | 0 | 1 | | 0 | 109 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.4.10 | Ganancia del motor de sobrepasar | 0.0 | 100.0 | % | 100.0 | 665 | Factor de ajuste de escala para la compensación de IR del lateral motorizado cuando se utiliza el sobrepasar. |
| P3.1.4.11 | Ganancia del generador de sobrepasar | 0.0 | 100.0 | % | 0.0 | 667 | Factor de ajuste de escala para la compensación de IR del lateral generador cuando se utiliza el sobrepasar. |
| M3.1.4.12 | Arranque l/f | Este menú incluye tres parámetros. Consulte la tabla siguiente. | | | | | |

Tabla 35: Parámetros de arranque I/f








| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|-------------------------|------|-------------------|--------|-------------------|-----|--|
| P3.1.4.12.1  | Arranque I/f | 0 | 1 | | 0 | 534 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.1.4.12.2  | Frecuencia arranque I/f | 5.0 | 0.5 * P3.1.1.2 | | 0.2 * P3.1.1.2 | 535 | El límite de la frecuencia de salida por debajo del cual se suministra al motor la intensidad de arranque I/f establecida. |
| P3.1.4.12.3  | Intensidad arranque I/f | 0.0 | 100.0 | % | 80.0 | 536 | La intensidad que se suministra al motor cuando la función de arranque I/f está activada. |

Tabla 36: Parámetros de estabilizador de par

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--|--------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.1.4.13.1  | Ganancia de estabilizador de par | 0.0 | 500.0 | % | 50.0 | 1412 | La ganancia del estabilizador de par en el funcionamiento de control de un lazo abierto. |
| P3.1.4.13.2  | Ganancia del estabilizador de par en el punto de desexcitación | 0.0 | 500.0 | % | 50.0 | 1414 | La ganancia del estabilizador de par en el punto de desexcitación en el funcionamiento de control de un lazo abierto. |
| P3.1.4.13.3  | Constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par | 0.0005 | 1.0000 | s | 0.0050 | 1413 | La constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par. |
| P3.1.4.13.4  | Constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par (para motores de imanes permanentes) | 0.0005 | 1.0000 | s | 0.0050 | 1735 | La constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par para un motor de imanes permanentes. |

5.2 GRUPO 3.2: CONFIGURACIÓN DE MARCHA/PARO

Tabla 37: Menú Configuración de marcha/paro


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|----------------------|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P3.2.1 | Lugar Control Remoto | 0 | 1 | | 0 * | 172 | La selección del lugar de control remoto (marcha/paro). Utilícelo para volver a pasar al control remoto desde Vacon Live; por ejemplo, en el caso de que se rompa el cuadro de control. 0 = Control de I/O 1 = Control de Fieldbus |
| P3.2.2 | Panel/Remoto | 0 | 1 | | 0 * | 211 | Cambie entre los lugares de control panel y remoto. 0 = Remoto 1 = Local |
| P3.2.3 | Botón paro panel | 0 | 1 | | 0 | 114 | 0 = Botón de paro siempre habilitado (Sí) 1 = Función limitada del botón de paro (No) |
| P3.2.4 | Tipo de Marcha | 0 | 1 | | 0 | 505 | 0 = Rampa 1 = Arranque al vuelo |
| P3.2.5  | Tipo de Paro | 0 | 1 | | 0 | 506 | 0 = Libre 1 = Rampa |

Tabla 37: Menú Configuración de marcha/paro


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------------------------|-------|--------|--------|-------------|-----|---|
| P3.2.6  | Lógica de marcha/ paro de I/O lugar A | 0 | 4 | | 2 * | 300 | <p>Lógica = 0 Señal de control 1 = Marcha directa Señal de control 2 = Marcha inversa</p> <p>Lógica = 1 Señal de control 1 = Marcha directa (flanco) Señal de control 2 = Paro invertido Señal de control 3 = Marcha inversa (flanco)</p> <p>Lógica = 2 Señal de control 1 = Marcha directa (flanco) Señal de control 2 = Marcha inversa (flanco)</p> <p>Lógica = 3 Señal de control 1 = Marcha Señal de control 2 = Inversión</p> <p>Lógica = 4 Señal de control 1 = Marcha (flanco) Señal de control 2 = Inversión</p> |
| P3.2.7 | Lógica de marcha/ paro de I/O lugar B | 0 | 4 | | 2 * | 363 | Consulte el caso anterior. |
| P3.2.8 | Lógica de marcha de Fieldbus | 0 | 1 | | 0 | 889 | 0 = Se necesita un flanco de subida 1 = Estado |
| P3.2.9 | Retraso marcha | 0.000 | 60.000 | s | 0.000 | 524 | El retraso entre la orden de marcha y la marcha real del convertidor. |

Tabla 37: Menú Configuración de marcha/paro

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| P3.2.10 | Función remoto a local | 0 | 2 | | 2 | 181 | La selección de los ajustes de copia al pasar del control remoto al local (panel). 0 = Mantener funcionamiento 1 = Mantener funcionamiento y referencia 2 = Paro |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo *11 Apéndice 1*.

5.3 GRUPO 3.3: REFERENCIAS

Tabla 38: Parámetros de referencia de frecuencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|--|-----------|-----------|--------|-------------|------|---|
| P3.3.1.1 | Frecuencia mínima | 0.00 | P3.3.1.2. | Hz | 0.00 | 101 | Frecuencia mínima |
| P3.3.1.2 | Frecuencia máxima | P3.3.1.1. | 320.00 | Hz | 50.00 | 102 | Frecuencia máxima |
| P3.3.1.3 | Límite de referencia de frecuencia positiva | -320.0 | 320.0 | Hz | 320.00 | 1285 | Límite de referencia de frecuencia para sentido de giro positivo. |
| P3.3.1.4 | Límite de referencia de frecuencia negativa | -320.0 | 320.0 | Hz | -320.00 | 1286 | Límite de referencia de frecuencia para sentido de giro negativo. Este parámetro se puede utilizar, por ejemplo, para impedir que el motor funcione en sentido inverso. |
| P3.3.1.5 | Selección de la referencia de control de I/O lugar A | 0 | 19 | | 5 * | 117 | <p>Selección de referencia cuando el lugar de control es I/O lugar A.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Referencia Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro motorizado 8 = Referencia de joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> <p>La aplicación que se establece con el parámetro 1.2 proporciona el valor por defecto.</p> |

Tabla 38: Parámetros de referencia de frecuencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---|----------|-----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.3.1.6 | Selección referencia de control de la I/O lugar B | 0 | 9 | | 4 * | 131 | Selección de la referencia cuando el lugar de control I/O es B. Véase más arriba. Solo puede forzar la activación del lugar de control de I/O lugar B con una entrada digital (P3.5.1.7). |
| P3.3.1.7 | Selección de la referencia de control del panel | 0 | 19 | | 2 * | 121 | Selección de la referencia cuando el lugar de control es el panel. 0 = Frecuencia fija 0 1 = Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro motorizado 8 = Joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10 |
| P3.3.1.8 | Referencia panel | P3.3.1.1 | P3.3.1.2. | Hz | 0.00 | 184 | Puede ajustar la referencia de frecuencia en el panel con este parámetro. |
| P3.3.1.9 | Sentido panel | 0 | 1 | | 0 | 123 | El sentido del giro del motor cuando el lugar de control es el panel. 0 = Marcha directa 1 = Inversión |

Tabla 38: Parámetros de referencia de frecuencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P3.3.1.10 | Selección de referencia de control de Fieldbus | 0 | 19 | | 3 * | 122 | <p>Selección de la referencia cuando el lugar de control es el Fieldbus.</p> <p>0 = Frecuencia fija 0 1 = Panel 2 = Fieldbus 3 = AI1 4 = AI2 5 = AI1+AI2 6 = Referencia de PID 7 = Potenciómetro motorizado 8 = Joystick 9 = Referencia de velocidad jogging 10 = Block Out.1 11 = Block Out.2 12 = Block Out.3 13 = Block Out.4 14 = Block Out.5 15 = Block Out.6 16 = Block Out.7 17 = Block Out.8 18 = Block Out.9 19 = Block Out.10</p> |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo *11 Apéndice 1*.

Tabla 39: Parámetros de referencia de par


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--------------------------------|--------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.3.2.1 | Selección de referencia de par | 0 | 26 | | 0 * | 641 | <p>La selección de la referencia de par. La escala de la referencia de par se ajusta entre los valores de P3.3.2.2. y P3.3.2.3.</p> <p>0 = No usado 1 = Panel 2 = Joystick 3 = AI1 4 = AI2 5 = EA3 6 = EA4 7 = EA5 8 = EA6 9 = ProcessDataIn 1 10 = ProcessDataIn 2 11 = ProcessDataIn 3 12 = ProcessDataIn 4 13 = ProcessDataIn 5 14 = ProcessDataIn 6 15 = ProcessDataIn 7 16 = ProcessDataIn 8 17 = Block Out.1 18 = Block Out.2 19 = Block Out.3 20 = Block Out.4 21 = Block Out.5 22 = Block Out.6 23 = Block Out.7 24 = Block Out.8 25 = Block Out.9 26 = Block Out.10</p> <p>Si utiliza un protocolo de Fieldbus en el que la referencia del par se puede suministrar en unidades Nm, debe establecer <i>ProcessDataIn1</i> como valor para este parámetro.</p> |
| P3.3.2.2  | Referencia mínima del par | -300.0 | 300.0 | % | 0.0 | 643 | La referencia de par correspondiente al valor mínimo de la señal de referencia. |

Tabla 39: Parámetros de referencia de par



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|---|----------|--------|-------------|------|---|
| P3.3.2.3  | Referencia máxima del par | -300.0 | 300.0 | % | 100.0 | 642 | La referencia de par correspondiente al valor máximo de la señal de referencia. Este valor se utiliza como la referencia de par máxima para los valores positivos y negativos. |
| P3.3.2.4 | Tiempo de filtrado de la referencia de par | 0.00 | 300.00 | s | 0.00 | 1244 | Proporciona el tiempo de filtrado de la referencia de par final. |
| P3.3.2.5 | Zona muerta referencia par | 0.0 | 300.0 | % | 0.0 | 1246 | Para ignorar los valores pequeños que se aproximan a 0 de la referencia de par, establezca este valor en más de 0. Cuando la señal de referencia oscile entre 0 y $0 \pm$ el valor de este parámetro, la referencia de par se establece en 0. |
| P3.3.2.6 | Referencia de par de panel | 0.0 | P3.3.2.3 | % | 0.0 | 1439 | Se utiliza cuando P3.3.2.1. está establecido en 1. El valor de este parámetro se encuentra limitado entre P3.3.2.3. y P3.3.2.2. |
| P3.3.2.7  | Límite de frecuencia de control de par | 0 | 1 | | 0 | 1278 | La selección del modo del límite de frecuencia de salida para el control de par. 0 = Límites de frecuencia positivos/negativos 1 = referencia de frecuencia |
| M3.3.2.8 | Control par lazo abierto | Este menú incluye tres parámetros. Consulte la tabla siguiente. | | | | | |

Tabla 40: Parámetros de lazo abierto de control de par

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|------|----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.3.2.8.1 | Frecuencia mínima del control de par de lazo abierto | 0.0 | P3.3.1.2 | Hz | 3.0 | 636 | El límite de la frecuencia de salida por debajo del cual el convertidor funciona en el modo de control de frecuencias. |
| P3.3.2.8.2 | Ganancia P de control de par de lazo abierto | 0.0 | 32000.0 | | 0.01 | 639 | Proporciona la ganancia P del controlador de par en el modo de control de lazo abierto. El valor de ganancia P 1,0 provoca un cambio de 1 Hz en la frecuencia de salida cuando el error de par es del 1 % del par nominal del motor. |
| P3.3.2.8.3 | Ganancia I de control de par de lazo abierto | 0.0 | 32000.0 | | 2.0 | 640 | Proporciona la ganancia I del controlador de par en el modo de control de lazo abierto. El valor de ganancia I 1,0 provoca una integración para alcanzar 1,0 Hz en un segundo cuando el error de par es del 1 % del par nominal del motor. |

Tabla 41: Parámetros de frecuencias fijas

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|-------------------------|----------|----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.3.3.1  | Modo de frecuencia fija | 0 | 1 | | 0 * | 182 | 0 = Codificación Binaria 1 = Número de entradas El número de entradas digitales de velocidad fija que están activas define la frecuencia fija. |
| P3.3.3.2  | Frecuencia fija 0 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 5.00 | 180 | La frecuencia fija estándar 0 cuando se establece con P3.3.1.5. |
| P3.3.3.3  | Frecuencia fija 1 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 10.00 * | 105 | Realice la selección con el selector 0 de frecuencias fijas de entrada digital (P3.3.3.10). |
| P3.3.3.4  | Frecuencia fija 2 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 15.00 * | 106 | Realice la selección con el selector 1 de frecuencias fijas de entrada digital (P3.3.3.11). |
| P3.3.3.5  | Frecuencia fija 3 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 20.00 * | 126 | Realice la selección con los selectores 0 y 1 de frecuencias fijas de entrada digital. |
| P3.3.3.6  | Frecuencia fija 4 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 25.00 * | 127 | Realice la selección con el selector 2 de frecuencias fijas de entrada digital (P3.3.3.12). |
| P3.3.3.7  | Frecuencia fija 5 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 30.00 * | 128 | Realice la selección con los selectores 0 y 2 de frecuencias fijas de entrada digital. |
| P3.3.3.8  | Frecuencia fija 6 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 40.00 * | 129 | Realice la selección con los selectores 1 y 2 de frecuencias fijas de entrada digital. |

Tabla 41: Parámetros de frecuencias fijas





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------------------|----------|----------|--------|-------------------|-----|---|
| P3.3.3.9  | Frecuencia fija 7 | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 50.00 * | 130 | Realice la selección con los selectores 0, 1 y 2 de frecuencias fijas de entrada digital. |
| P3.3.3.10  | Selector 0 de frecuencias fijas | | | | DigIN ranura A. 4 | 419 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte los parámetros P3.3.3.2 a P3.3.3.9. |
| P3.3.3.11  | Selector 1 de frecuencias fijas | | | | DigIN ranura A. 5 | 420 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte los parámetros P3.3.3.2 a P3.3.3.9. |
| P3.3.3.12  | Selector 2 de frecuencias fijas | | | | DigIN ranura 0.1 | 421 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte los parámetros P3.3.3.2 a P3.3.3.9. |

Tabla 42: Parámetros de potenciómetro motorizado




| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|------|-------|--------|------------------|-----|--|
| P3.3.4.1  | Potenciómetro motorizado SUBIR | | | | DigIN ranura 0.1 | 418 | FALSE = No activo TRUE = Activo. La referencia del potenciómetro motorizado AUMENTA hasta que se abre el contacto. |
| P3.3.4.2  | Potenciómetro motorizado BAJAR | | | | DigIN ranura 0.1 | 417 | FALSE = No activo TRUE = Activo. La referencia del potenciómetro motorizado SE REDUCE hasta que se abre el contacto. |
| P3.3.4.3 | Tiempo de rampa del potenciómetro motorizado | 0.1 | 500.0 | Hz/s | 10.0 | 331 | El régimen de cambio en la referencia del potenciómetro motorizado cuando aumenta o disminuye con P3.3.4.1. o P3.3.4.2. |
| P3.3.4.4  | Reset del potenciómetro motorizado | 0 | 2 | | 1 | 367 | Lógica de Reset de la referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado. 0 = Sin Reset 1 = Reset en paro 2 = Reset en desconexión |

Tabla 43: Parámetros del control de joystick








| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--------------------------------|------|--------|--------|-------------|-----|---|
| P3.3.5.1  | Selección de señal de joystick | 0 | 6 | | 0 | 451 | 0 = No usado 1 = A11 (0-100 %) 2 = A12 (0-100 %) 3 = A13 (0-100 %) 4 = A14 (0-100 %) 5 = A15 (0-100 %) 6 = A16 (0-100 %) |
| P3.3.5.2  | Punto muerto joystick | 0.0 | 20.0 | % | 2.0 | 384 | Cuando la referencia oscila entre 0 y 0 ± este parámetro, la referencia se establece en 0. |
| P3.3.5.3  | Zona de dormir de joystick | 0.0 | 20.0 | % | 0.0 | 385 | El convertidor se detiene si la referencia del joystick permanece en la zona de dormir más tiempo del retraso al dormir. 0 = No usado La función dormir solo está disponible si utiliza un joystick para controlar la referencia de frecuencia. |
| P3.3.5.4  | Retraso dormir joystick | 0.00 | 300.00 | s | 0.00 | 386 | El convertidor se detiene si la referencia del joystick permanece en la zona de dormir más tiempo del retraso al dormir. La función dormir solo está disponible si utiliza un joystick para controlar la referencia de frecuencia. |

Tabla 44: Parámetros de velocidad jogging

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|---------|--------|--------|------------------------|------|--|
| P3.3.6.1  | Habilitar DI jogging | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 532 | Habilita la función de jogging desde las entradas digitales. No afecta a la velocidad jogging desde el Fieldbus. Solo es posible habilitar la función de velocidad jogging cuando el convertidor se encuentra en estado de paro. |
| P3.3.6.2  | Activación de la referencia 1 de velocidad jogging | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 530 | Conexión a una entrada digital para activar P3.3.6.4. El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.3.6.3  | Activación de la referencia 2 de velocidad jogging | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 531 | Conexión a una entrada digital para activar P3.3.6.5. El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.3.6.4  | Referencia de velocidad jogging 1 | -RefMáx | RefMáx | Hz | 0.00 | 1239 | Proporciona la referencia de frecuencia cuando la referencia de velocidad jogging 1 está activada. |
| P3.3.6.5  | Referencia de velocidad jogging 2 | -RefMáx | RefMáx | Hz | 0.00 | 1240 | Proporciona la referencia de frecuencia cuando la referencia de velocidad jogging 2 está activada. |
| P3.3.6.6 | Rampa jogging | 0.1 | 300.0 | s | 10.0 | 1257 | Proporciona los tiempos de aceleración y deceleración cuando la función de velocidad jogging está activada. |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo 11 *Apéndice 1*.

5.4 GRUPO 3.4: CONFIGURACIÓN DE RAMPAS Y FRENOS

Tabla 45: Configuración de rampa 1


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--------------------------|------|-------|--------|-------------|-----|---|
| P3.4.1.1  | Forma rampa 1 | 0.0 | 100.0 | % | 0.0 | 500 | Puede suavizar el principio y el final de las rampas de aceleración y deceleración. |
| P3.4.1.2 | Tiempo de aceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 103 | Proporciona el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| P3.4.1.3 | Tiempo de deceleración 1 | 0.1 | 300.0 | s | 5.0 | 104 | Proporciona el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima hasta la frecuencia cero. |

Tabla 46: Configuración de rampa 2


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--------------------------|-------|-------|--------|------------------------|-----|--|
| P3.4.2.1  | Forma rampa 2 | 0.0 | 100.0 | % | 0.0 | 501 | Puede suavizar el principio y el final de las rampas de aceleración y deceleración. |
| P3.4.2.2 | Tiempo de aceleración 2 | 0.1 | 300.0 | s | 10.0 | 502 | Proporciona el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida aumente desde la frecuencia cero hasta la frecuencia máxima. |
| P3.4.2.3 | Tiempo de deceleración 2 | 0.1 | 300.0 | s | 10.0 | 503 | Proporciona el tiempo que es necesario para que la frecuencia de salida se reduzca desde la frecuencia máxima hasta la frecuencia cero. |
| P3.4.2.4 | Selección rampa 2 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 408 | La selección de la rampa 1 o 2. FALSE = Curva S 1, tiempo de aceleración 1 y tiempo de deceleración 1. TRUE = Curva S 2, tiempo de aceleración 2 y tiempo de deceleración 2. |


Tabla 47: Parámetros de magnetización de arranque

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---|------|--------|--------|-------------|-----|---|
| P3.4.3.1 | Intensidad magnetizante al arranque | 0.00 | IL | A | IH | 517 | Define la intensidad continua que se suministra al motor en el arranque. 0 = Deshabilitado |
| P3.4.3.2 | Tiempo de intensidad magnetizante al arranque | 0.00 | 600.00 | s | 0.00 | 516 | Define el tiempo durante el cual se suministra intensidad continua al motor antes de que comience la aceleración. |

Tabla 48: Parámetros de freno CC

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|--|------|--------|--------|-------------|-----|---|
| P3.4.4.1 | Intens. freno CC | 0 | IL | A | IH | 507 | Define la intensidad que se inyecta al motor durante el freno CC. 0 = Deshabilitado |
| P3.4.4.2 | Tiempo de frenado CC al parar | 0.00 | 600.00 | s | 0.00 | 508 | Determina si el frenado está activado o desactivado y proporciona el tiempo de frenado cuando el motor se para. |
| P3.4.4.3 | Frecuencia para comenzar el freno CC en el paro en rampa | 0.10 | 10.00 | Hz | 1.50 | 515 | La frecuencia de salida en la que comienza el freno CC. |

Tabla 49: Parámetros del frenado por flujo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| P3.4.5.1  | Frenado por flujo | 0 | 1 | | 0 | 520 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.4.5.2 | Intensidad de frenado por flujo | 0 | IL | A | IH | 519 | Proporciona el nivel de intensidad para el frenado por flujo. |

5.5 GRUPO 3.5: CONFIGURACIÓN DE I/O

Tabla 50: Ajustes de entrada digital


| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--|-------------------|------|---|
| P3.5.1.1 | Señal de control 1 A | DigIN ranuraA.1 * | 403 | Señal de control 1 cuando el lugar de control I/O es A (DIR). |
| P3.5.1.2 | Señal de control 2 A | DigIN ranuraA.2 * | 404 | Señal de control 2 cuando el lugar de control I/O es A (INV). |
| P3.5.1.3 | Señal de control 3 A | DigIN ranura 0.1 | 434 | Señal de control 3 cuando el lugar de control I/O es A. |
| P3.5.1.4 | Señal de control 1 B | DigIN ranura0.1 * | 423 | Señal de Marcha 1 cuando el lugar de control I/O es B. |
| P3.5.1.5 | Señal de control 2 B | DigIN ranura0.1 * | 424 | Señal de Marcha 2 cuando el lugar de control es I/O lugar B. |
| P3.5.1.6 | Señal de control 3 B | DigIN ranura 0.1 | 435 | Señal de Marcha 3 cuando el lugar de control I/O es B. |
| P3.5.1.7 | Forzar control de I/O lugar B | DigIN ranura0.1 * | 425 | TRUE = Fuerza el lugar de control a I/O lugar B. |
| P3.5.1.8 | Fuerza de referencia de la I/O lugar B | DigIN ranura0.1 * | 343 | TRUE = La referencia de I/O lugar B (P3.3.1.6) proporciona la referencia de frecuencia. |
| P3.5.1.9 | Forzar control Fieldbus | DigIN ranura0.1 * | 411 | Fuerza el control al Fieldbus. |
| P3.5.1.10 | Forzar control panel | DigIN ranura0.1 * | 410 | Fuerza el control al panel. |
| P3.5.1.11 | Fallo externo cerrado | DigIN ranuraA.3 * | 405 | FALSE = OK TRUE = Fallo externo |
| P3.5.1.12 | Fallo externo abierto | DigIN ranura 0.2 | 406 | FALSE = Fallo externo TRUE = OK |
| P3.5.1.13 | Reset fallo cerrado | DigIN ranuraA.6 * | 414 | TRUE = Resetea todos los fallos activos. |
| P3.5.1.14 | Reset fallo abierto | DigIN ranura 0.1 | 213 | FALSE = Resetea todos los fallos activos. |
| P3.5.1.15 | Permiso de marcha | DigIN ranura 0.2 | 407 | Puede establecer el convertidor en estado Preparado cuando este parámetro esté activado. |
| P3.5.1.16 |  Marcha con enclavamiento 1 | DigIN ranura 0.2 | 1041 | El convertidor puede estar preparado, pero no podrá ponerse en marcha mientras el enclavamiento esté activo (enclavamiento de compuerta). |

Tabla 50: Ajustes de entrada digital


| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------------------|--------------------|------|---|
| P3.5.1.17  | Marcha con enclavamiento 2 | DigIN ranura 0.2 | 1042 | Como en el caso anterior. |
| P3.5.1.18 | Caldeo de motor activo | DigIN ranura 0.1 | 1044 | FALSE = Sin acción. TRUE = Utiliza la intensidad CC del caldeo del motor en estado de paro. Se utiliza cuando el valor de P3.18.1 es 2. |
| P3.5.1.19 | Selección rampa 2 | DigIN ranura 0.1 * | 408 | Cambia entre las rampas 1 y 2. FALSE = Curva S 1, tiempo de aceleración 1 y tiempo de deceleración 1. TRUE = Curva S 2, tiempo de aceleración 2 y tiempo de deceleración 2. |
| P3.5.1.20 | Acc/Dec prohibidas | DigIN ranura 0.1 | 415 | La aceleración y deceleración no es posible hasta que se abra el contacto. |
| P3.5.1.21 | Selector 0 de frecuencias fijas | DigIN ranura A.4 * | 419 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte <i>Tabla 41 Parámetros de frecuencias fijas</i> . |
| P3.5.1.22 | Selector 1 de frecuencias fijas | DigIN ranura A.5 * | 420 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte <i>Tabla 41 Parámetros de frecuencias fijas</i> . |
| P3.5.1.23 | Selector 2 de frecuencias fijas | DigIN ranura 0.1 * | 421 | Un selector binario para frecuencias fijas (de 0 a 7). Consulte <i>Tabla 41 Parámetros de frecuencias fijas</i> . |
| P3.5.1.24 | Potenciómetro motorizado SUBIR | DigIN ranura 0.1 * | 418 | FALSE = No activo TRUE = Activo. La referencia del potenciómetro motorizado AUMENTA hasta que se abre el contacto. |
| P3.5.1.25 | Potenciómetro motorizado BAJAR | DigIN ranura 0.1 * | 417 | FALSE = No activo TRUE = Activo. La referencia del potenciómetro motorizado SE REDUCE hasta que se abre el contacto. |
| P3.5.1.26 | Activación de paro rápido | DigIN ranura 0.2 | 1213 | FALSE = Activado Para configurar estas funciones, consulte <i>Tabla 67 Ajustes de la función de paro rápido</i> . |




Tabla 50: Ajustes de entrada digital

| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--|------------------|------|--|
| P3.5.1.27 | Temporizador 1 | DigIN ranura 0.1 | 447 | El flanco de subida pone en marcha el temporizador 1 programado en el grupo 3.12. |
| P3.5.1.28 | Temporizador 2 | DigIN ranura 0.1 | 448 | Consulte el caso anterior. |
| P3.5.1.29 | Temporizador 3 | DigIN ranura 0.1 | 449 | Consulte el caso anterior. |
| P3.5.1.30 | Refuerzo de referencia de PID1 | DigIN ranura 0.1 | 1046 | FALSE = Sin refuerzo TRUE = Refuerzo |
| P3.5.1.31 | Selección de referencia de PID1 | DigIN ranura 0.1 | 1047 | FALSE = Referencia 1 TRUE = Referencia 2 |
| P3.5.1.32 | Señal de Marcha de PID externo | DigIN ranura 0.2 | 1049 | FALSE = PID2 en modo de paro TRUE = regulación de PID2 Este parámetro no tendrá efecto si el controlador de PID externo no está habilitado en el grupo 3.14. |
| P3.5.1.33 | Selección de referencia de PID externo | DigIN ranura 0.1 | 1048 | FALSE = Referencia 1 TRUE = Referencia 2 |
| P3.5.1.34 | Enclavamiento del motor 1 | DigIN ranura 0.1 | 426 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |
| P3.5.1.35 | Enclavamiento del motor 2 | DigIN ranura 0.1 | 427 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |
| P3.5.1.36 | Enclavamiento del motor 3 | DigIN ranura 0.1 | 428 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |

Tabla 50: Ajustes de entrada digital

| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--|------------------|------|---|
| P3.5.1.37 | Enclavamiento del motor 4 | DigIN ranura 0.1 | 429 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |
| P3.5.1.38 | Enclavamiento del motor 5 | DigIN ranura 0.1 | 430 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |
| P3.5.1.39 | Enclavamiento del motor 6 | DigIN ranura 0.1 | 486 | FALSE = No activo TRUE = Activo Consulte <i>Tabla 96 Parámetros de MultiBomba</i> . |
| P3.5.1.40 | Reset contador de mantenimiento | DigIN ranura 0.1 | 490 | TRUE = Reset |
| P3.5.1.41 | Habilitar DI jogging | DigIN ranura 0.1 | 532 | Habilita la función de jogging desde las entradas digitales. No afecta a la velocidad jogging desde el Fieldbus. |
| P3.5.1.42 | Activación de la referencia 1 de velocidad jogging | DigIN ranura 0.1 | 530 | Conexión a una entrada digital para activar P3.3.6.4. INDICACIÓN! El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.5.1.43 | Activación de la referencia 2 de velocidad jogging | DigIN ranura 0.1 | 531 | Conexión a una entrada digital para activar P3.3.6.5. INDICACIÓN! El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.5.1.44 | Valor actual freno mecánico | DigIN ranura 0.1 | 1210 | Conecte esta señal de entrada al contacto auxiliar del freno mecánico. Si no se cierra el contacto en un tiempo determinado, el convertidor muestra un fallo. |

Tabla 50: Ajustes de entrada digital

| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---|------------------|-------|---|
| P3.5.1.45 | Activación de modo Anti-Incendio ABIERTO | DigIN ranura 0.2 | 1596 | Activa el modo Anti-Incendio si se habilita con la contraseña correcta. FALSE = Anti-Incendio activo TRUE = Sin acción |
| P3.5.1.46 | Activación de modo Anti-Incendio CERRADO | DigIN ranura 0.1 | 1619 | Activa el modo Anti-Incendio si se habilita con la contraseña correcta. FALSE = Sin acción TRUE = Anti-Incendio activo |
| P3.5.1.47 | Modo Anti-Incendio inverso | DigIN ranura 0.1 | 1618 | Proporciona una orden de inversión del sentido de giro en el modo Anti-Incendio. Esta función no tiene efecto en funcionamiento normal. FALSE = Directo TRUE = Inversión |
| P3.5.1.48 | Activación de AutoLimpieza | DigIN ranura 0.1 | 1715 | Inicia la AutoLimpieza. El proceso se detiene si la señal de activación se cancela antes de que el proceso se haya completado. INDICACIÓN! El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.5.1.49 |  Selección de juego de parámetros 1/2 | DigIN ranura 0.1 | 496 | ABIERTO = Juego de parámetros 1 CERRADO = Juego de parámetros 2 |
| P3.5.1.50 |  Activación de fallo definido por el usuario 1 | DigIN ranura 0.1 | 15523 | OPEN = Sin acción CERRADO = Fallo activado |
| P3.5.1.51 |  Activación de fallo definido por el usuario 2 | DigIN ranura 0.1 | 15524 | OPEN = Sin acción CERRADO = Fallo activado |

**INDICACIÓN!**

La tarjeta opcional y la configuración de la tarjeta proporcionan el número de entradas analógicas disponibles. La tarjeta de I/O estándar posee 2 entradas analógicas.

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo 11 *Apéndice 1*.

Tabla 51: Ajustes de entrada analógica 1

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|---------|--------|--------|---------------|-----|---|
| P3.5.2.1.1 | Selección de señal de entrada analógica 1 (AI1) | | | | AI ranura A.1 | 377 | Conecte la señal de entrada analógica 1 (AI1) a la entrada analógica que desee con este parámetro. Programable. Consulte 9.7.1 <i>Programación de entradas analógicas y digitales</i> . |
| P3.5.2.1.2  | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica 1 (AI1) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 * | 378 | El tiempo de filtrado de la entrada analógica. |
| P3.5.2.1.3  | Rango señal entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 * | 379 | 0 = 0...10V/0...20mA 1 = 2...10V/4...20mA |
| P3.5.2.1.4  | AI1 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 * | 380 | El ajuste mínimo del rango personalizado, 20 % = 4-20 mA/2-10 V |
| P3.5.2.1.5  | AI1 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 * | 381 | El ajuste máximo del rango personalizado. |
| P3.5.2.1.6  | Inversión de señal de entrada analógica 1 (AI1) | 0 | 1 | | 0 * | 387 | 0 = Normal 1 = Señal invertida |

Tabla 52: Ajustes de entrada analógica 2

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|---------|--------|--------|---------------|-----|----------------------|
| P3.5.2.2.1 | Selección de señal de entrada analógica 2 (AI2) | | | | Al ranura A.2 | 388 | Consulte P3.5.2.1.1. |
| P3.5.2.2.2 | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica 2 (AI2) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 * | 389 | Consulte P3.5.2.1.2. |
| P3.5.2.2.3 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 1 * | 390 | Consulte P3.5.2.1.3. |
| P3.5.2.2.4 | AI2 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 * | 391 | Consulte P3.5.2.1.4. |
| P3.5.2.2.5 | AI2 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 * | 392 | Consulte P3.5.2.1.5. |
| P3.5.2.2.6 | Inversión de señal de entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 1 | | 0 * | 398 | Consulte P3.5.2.1.6. |

Tabla 53: Ajustes de entrada analógica 3

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|---------|--------|--------|---------------|-----|----------------------|
| P3.5.2.3.1 | Selección señal de entrada analógica (AI3) | | | | Al ranura D.1 | 141 | Consulte P3.5.2.1.1. |
| P3.5.2.3.2 | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica (AI3) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 | 142 | Consulte P3.5.2.1.2. |
| P3.5.2.3.3 | Rango señal entrada analógica 3 (AI3) | 0 | 1 | | 0 | 143 | Consulte P3.5.2.1.3. |
| P3.5.2.3.4 | AI3 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 | 144 | Consulte P3.5.2.1.4. |
| P3.5.2.3.5 | AI3 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 | 145 | Consulte P3.5.2.1.5. |
| P3.5.2.3.6 | Inversión de señal de entrada analógica (AI3) | 0 | 1 | | 0 | 151 | Consulte P3.5.2.1.6. |

Tabla 54: Ajustes de entrada analógica 4

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|---------|--------|--------|---------------|-----|----------------------|
| P3.5.2.4.1 | Selección señal entrada analógica 4 (AI4) | | | | Al ranura D.2 | 152 | Consulte P3.5.2.1.1. |
| P3.5.2.4.2 | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica 4 (AI4) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 | 153 | Consulte P3.5.2.1.2. |
| P3.5.2.4.3 | Rango señal entrada analógica 4 (AI4) | 0 | 1 | | 0 | 154 | Consulte P3.5.2.1.3. |
| P3.5.2.4.4 | AI4 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 | 155 | Consulte P3.5.2.1.4. |
| P3.5.2.4.5 | AI4 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 | 156 | Consulte P3.5.2.1.5. |
| P3.5.2.4.6 | Inversión de señal de entrada analógica 4 (AI4) | 0 | 1 | | 0 | 162 | Consulte P3.5.2.1.6. |

Tabla 55: Ajustes de entrada analógica 5

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|---------|--------|--------|---------------|-----|----------------------|
| P3.5.2.5.1 | Selección señal entrada analógica 5 (AI5) | | | | Al ranura E.1 | 188 | Consulte P3.5.2.1.1. |
| P3.5.2.5.2 | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica 5 (AI5) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 | 189 | Consulte P3.5.2.1.2. |
| P3.5.2.5.3 | Rango señal entrada analógica 5 (AI5) | 0 | 1 | | 0 | 190 | Consulte P3.5.2.1.3. |
| P3.5.2.5.4 | AI5 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 | 191 | Consulte P3.5.2.1.4. |
| P3.5.2.5.5 | AI5 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 | 192 | Consulte P3.5.2.1.5. |
| P3.5.2.5.6 | Inversión de señal de entrada analógica 5 (AI5) | 0 | 1 | | 0 | 198 | Consulte P3.5.2.1.6. |

Tabla 56: Ajustes de entrada analógica 6

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|---------|--------|--------|---------------|-----|----------------------|
| P3.5.2.6.1 | Selección de señal de entrada analógica 6 (AI6) | | | | Al ranura E.2 | 199 | Consulte P3.5.2.1.1. |
| P3.5.2.6.2 | Tiempo de filtrado de señal de entrada analógica 6 (AI6) | 0.00 | 300.00 | s | 0.1 | 200 | Consulte P3.5.2.1.2. |
| P3.5.2.6.3 | Rango de señal entrada analógica 6 (AI6) | 0 | 1 | | 0 | 201 | Consulte P3.5.2.1.3. |
| P3.5.2.6.4 | AI6 usuario. Mín. | -160.00 | 160.00 | % | 0.00 | 202 | Consulte P3.5.2.1.4. |
| P3.5.2.6.5 | AI6 usuario. Máx. | -160.00 | 160.00 | % | 100.00 | 203 | Consulte P3.5.2.1.5. |
| P3.5.2.6.6 | Inversión de señal de entrada analógica 6 (AI6) | 0 | 1 | | 0 | 209 | Consulte P3.5.2.1.6. |

Tabla 57: Ajustes de salida digital en la tarjeta de I/O estándar


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--|------|------|--------|-------------|-------|--|
| P3.5.3.2.1  | Función para salida de relé 1 (R01) estándar | 0 | 59 | | 2 * | 11001 | <p>La selección de función para R01 estándar</p> <p>0 = No usado 1 = Listo 2 = Marcha 3 = Fallo 4 = Fallo invertido 5 = Alarma 6 = Inversión de giro 7 = En velocidad 8 = Fallo de termistor 9 = Regulador de motor activo 10 = Señal de marcha activa 11 = Control panel activo 12 = Control de I/O lugar B activado 13 = Límite de supervisión 1 14 = Límite de supervisión 2 15 = Modo Anti-Incendio activo 16 = Velocidad jogging activada 17 = Frecuencia fija activa 18 = Paro rápido activado 19 = Modo Dormir activado 20 = Prellenado de PID activo 21 = Supervisión Valor actual de PID (límites) 22 = Supervisión de PID ext. (límites) 23 = Alarma/fallo de presión de entrada</p> |

Tabla 57: Ajustes de salida digital en la tarjeta de I/O estándar


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|------|------|--------|-------------|-------|---|
| P3.5.3.2.1  | Función para salida de relé 1 (R01) estándar | 0 | 59 | | 2 * | 11001 | 24 = Alarma/fallo de protección congelación 25 = Control de motor 1 26 = Control de motor 2 27 = Control de motor 3 28 = Control de motor 4 29 = Control de motor 5 30 = Control de motor 6 31 = Canal de tiempo 1 32 = Canal de tiempo 2 33 = Canal de tiempo 3 34 = Fieldbus CW B13 35 = Fieldbus CW B14 36 = Fieldbus CW B15 37 = Fieldbus Process-Data1.B0 38 = Fieldbus Process-Data1.B1 39 = Fieldbus Process-Data1.B2 40 = Alarma de mantenimiento 41 = Fallo de mantenimiento 42 = Freno mecánico (Orden abrir freno) 43 = Invertir freno mecánico 44 = Block Out.1 45 = Block Out.2 |

Tabla 57: Ajustes de salida digital en la tarjeta de I/O estándar

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|---|------|--------|--------|-------------|-------|--|
| P3.5.3.2.1 | Función para salida de relé 1 (R01) estándar | 0 | 59 | | 2 * | 11001 | 46 = Block Out.3 47 = Block Out.4 48 = Block Out.5 49 = Block Out.6 50 = Block Out.7 51 = Block Out.8 52 = Block Out.9 53 = Block Out.10 54 = Control de bomba jockey 55 = Control de bomba de cebado 56 = AutoLimpieza activa 57 = Contactor del motor abierto 58 = TEST (Siempre cerrado) 59 = Caldeo de motor activo |
| P3.5.3.2.2 | Retraso conexión salida de relé 1 (R01) estándar | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 11002 | Retraso para activación del relé. |
| P3.5.3.2.3 | Retraso desconexión salida de relé 1 (R01) estándar | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 11003 | Retraso para desactivación del relé. |
| P3.5.3.2.4 | Función salida de relé 2 (R02) estándar | 0 | 56 | | 3 * | 11004 | Consulte P3.5.3.2.1. |
| P3.5.3.2.5 | Retraso conexión salida de relé 2 (R02) estándar | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 11005 | Consulte M3.5.3.2.2. |
| P3.5.3.2.6 | Retraso desconexión salida de relé 2 (R02) estándar | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 11006 | Consulte M3.5.3.2.3. |
| P3.5.3.2.7 | Función salida de relé 3 (R03) estándar | 0 | 56 | | 1 * | 11007 | Consulte P3.5.3.2.1. No está visible si solo hay instaladas dos salidas de relé. |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo *11 Apéndice 1*.

LAS SALIDAS DIGITALES DE LAS RANURAS DE EXPANSIÓN C, D Y E

Muestra solo los parámetros de las salidas en las tarjetas opcionales situadas en las ranuras C, D y E. Realice las selecciones igual que en la función de salida de relé 1 (R01) estándar (P3.5.3.2.1).

Este grupo o estos parámetros no están visibles si no hay salidas digitales en las ranuras C, D o E.

Tabla 58: Ajustes de la salida analógica en la tarjeta de I/O estándar


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|----------------------------------|------|------|--------|-------------|-------|--|
| P3.5.4.1.1  | Función salida analógica 1 (AO1) | 0 | 31 | | 2 * | 10050 | 0 = TEST 0 % (Sin utilizar) 1 = TEST 100 % 2 = Frecuencia de salida (0 - f _{máx}) 3 = Referencia de frecuencia (0 - f _{máx}) 4 = Velocidad del motor (0 - Velocidad nominal del motor) 5 = Intensidad de salida (0 - I _{nMotor}) 3 = Par del motor (0 - T _{nMotor}) 7 = Potencia del motor (0 - P _{nMotor}) 8 = Tensión del motor (0 - U _{nMotor}) 9 = Tensión del Bus de CC (0 - 1000 V) 10 = Referencia PID (0-100 %) 11 = Valor actual PID (0-100 %) 12 = Salida PID (0-100 %) 13 = Salida PID ext. (0-100 %) 14 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 15 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 16 = ProcessDataIn3 (0-100 %) |

Tabla 58: Ajustes de la salida analógica en la tarjeta de I/O estándar


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|------|-------|--------|-------------|-------|--|
| P3.5.4.1.1  | Función salida analógica 1 (A01) | 0 | 31 | | 2 * | 10050 | 17 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 18 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 19 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 20 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 21 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 22 = Block Out.1 (0-100 %) 23 = Block Out.2 (0-100 %) 24 = Block Out.3 (0-100 %) 25 = Block Out.4 (0-100 %) 26 = Block Out.5 (0-100 %) 27 = Block Out.6 (0-100 %) 28 = Block Out.7 (0-100 %) 29 = Block Out.8 (0-100 %) 30 = Block Out.9 (0-100 %) 31 = Block Out.10 (0-100 %) |
| P3.5.4.1.2 | Tiempo de filtro de salida analógica (A01) | 0.0 | 300.0 | s | 1.0 * | 10051 | El tiempo de filtrado de la señal de salida analógica. Consulte P3.5.2.1.2. 0 = Sin filtrado |
| P3.5.4.1.3 | Mínimo de salida analógica 1 (A01) | 0 | 1 | | 0 * | 10052 | 0 = 0 mA/0V 1 = 4 mA/2V Seleccione el tipo de señal (intensidad/tensión) con los interruptores DIP. El ajuste de escala de la salida analógica es diferente en P3.5.4.1.4. Consulte también P3.5.2.1.3. |

Tabla 58: Ajustes de la salida analógica en la tarjeta de I/O estándar

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|-------|-------|--------|-------------|-------|--|
| P3.5.4.1.4  | Mínimo escala salida analógica 1 (A01) | Varía | Varía | Varía | 0.0 * | 10053 | La escala mínima en la unidad de proceso. Depende de la selección de la función para salida analógica 1 (A01). |
| P3.5.4.1.5  | Máximo escala salida analógica 1 (A01) | Varía | Varía | Varía | 0.0 * | 10054 | La escala máxima en la unidad de proceso. Depende de la selección de la función para salida analógica 1 (A01). |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo 11 *Apéndice 1*.

LAS SALIDAS ANALÓGICAS DE LAS RANURAS DE EXPANSIÓN C, D Y E

Muestra solo los parámetros de las salidas en las tarjetas opcionales situadas en las ranuras C, D y E. Realice las selecciones igual que en la función para salida analógica 1 (A01) estándar (P3.5.4.1.1).

Este grupo o estos parámetros no están visibles si no hay salidas digitales en las ranuras C, D o E.

5.6 GRUPO 3.6: MAPA FIELDBUS

Tabla 59: Mapa Fieldbus

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|----------------------------|------|-------|--------|-------------|-----|---|
| P3.6.1 | Selección Data Out 1 FB | 0 | 35000 | | 1 | 852 | Seleccione los datos que se envían al Fieldbus con el ID del parámetro o monitor. Los datos se ajustan a escala en un formato de 16 bits sin signo según el formato del cuadro de control. Por ejemplo, 25,5 en la pantalla coincide con 255. |
| P3.6.2 | Selección Data Out 2 FB | 0 | 35000 | | 2 | 853 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.3 | Selección Data Out 3 FB | 0 | 35000 | | 3 | 854 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.4 | Selección Data Out 4 FB | 0 | 35000 | | 4 | 855 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.5 | Selección Data Out 5 FB | 0 | 35000 | | 5 | 856 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.6 | Selección Data Out 6 FB | 0 | 35000 | | 6 | 857 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.7 | Selección Data Out 7 FB | 0 | 35000 | | 7 | 858 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |
| P3.6.8 | Selección Data Out 8 FB | 0 | 35000 | | 37 | 859 | Seleccione los datos del proceso de salida con el ID de parámetro. |

Tabla 60: Los valores por defecto para Process Data Out en el Fieldbus

| Datos | Valor por defecto | Escala |
|-------------------|--------------------------------|---------|
| Fieldbus PD Out 1 | Frecuencia de salida | 0.01 Hz |
| Fieldbus PD Out 2 | Velocidad del motor | 1 rpm |
| Fieldbus PD Out 3 | Intensidad del motor | 0.1 A |
| Fieldbus PD Out 4 | Par motor | 0.1% |
| Fieldbus PD Out 5 | Potencia de motor | 0.1% |
| Fieldbus PD Out 6 | Tensión del motor | 0.1 V |
| Fieldbus PD Out 7 | Tensión de Bus de CC | 1 V |
| Fieldbus PD Out 8 | Código del último fallo activo | 1 |

Por ejemplo, el valor *2500* de la frecuencia de salida concuerda con los 25,00 Hz, porque la escala es 0,01. A todos los valores de monitor que se encuentran en el capítulo *4.1 Grupo monitor* se les asigna el valor de ajuste de escala.

5.7 GRUPO 3.7: FRECUENCIAS PROHIBIDAS

Tabla 61: Frecuencias prohibidas

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|-------|--------|--------------|-------------|-----|---|
| P3.7.1  | Límite bajo de rango 1 de frecuencias prohibidas | -1.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 509 | 0 = No usado |
| P3.7.2  | Límite alto de rango 1 de frecuencias prohibidas | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 510 | 0 = No usado |
| P3.7.3  | Límite bajo de rango 2 de frecuencias prohibidas | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 511 | 0 = No usado |
| P3.7.4  | Límite alto de rango 2 de frecuencias prohibidas | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 512 | 0 = No usado |
| P3.7.5  | Límite bajo de rango 3 de frecuencias prohibidas | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 513 | 0 = No usado |
| P3.7.6  | Límite alto de rango 3 de frecuencias prohibidas | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 514 | 0 = No usado |
| P3.7.7  | Factor de tiempo de rampa | 0.1 | 10.0 | Tiem- pos | 1.0 | 518 | Un multiplicador del tiempo de rampa esta- blecido entre los lími- tes de frecuencias prohibidas. |

5.8 GRUPO 3.8: SUPERVISIONES

Tabla 62: Ajustes de supervisión

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--|--------|-------|--------|-------------|------|--|
| P3.8.1 | Selección de elemento de supervisión 1 | 0 | 17 | | 0 | 1431 | 0 = Frecuencia de salida 1 = Referencia de frecuencia 2 = Intensidad del motor 3 = Par motor 4 = Potencia de motor 5 = Tensión de Bus de CC 6 = Entrada analógica 1 7 = Entrada analógica 2 8 = Entrada analógica 3 9 = Entrada analógica 4 10 = Entrada analógica 5 11 = Entrada analógica 6 12 = Entrada de temperatura 1 13 = Entrada de temperatura 2 14 = Entrada de temperatura 3 15 = Entrada de temperatura 4 16 = Entrada de temperatura 5 17 = Entrada de temperatura 6 |
| P3.8.2 | Modo de supervisión 1 | 0 | 2 | | 0 | 1432 | 0 = No usado 1 = Límite de supervisión bajo (salida activa bajo el límite) 2 = Límite de supervisión bajo (salida activa por encima de límite) |
| P3.8.3 | Límite de supervisión 1 | -50.00 | 50.00 | Varía | 25.00 | 1433 | El límite de supervisión para el elemento establecido. La unidad aparece automáticamente. |
| P3.8.4 | Límite de histéresis de supervisión 1 | 0.00 | 50.00 | Varía | 5.00 | 1434 | La histéresis del límite de supervisión para el elemento establecido. La unidad se establece automáticamente. |
| P3.8.5 | Selección de elemento de supervisión 2 | 0 | 17 | | 1 | 1435 | Consulte P3.8.1 |

Tabla 62: Ajustes de supervisión

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------------|--------|-------|--------|-------------|------|-----------------|
| P3.8.6 | Modo de supervisión 2 | 0 | 2 | | 0 | 1436 | Consulte P3.8.2 |
| P3.8.7 | Límite de supervisión 2 | -50.00 | 50.00 | Varía | 40.00 | 1437 | Consulte P3.8.3 |
| P3.8.8 | Límite de histéresis de supervisión 2 | 0.00 | 50.00 | Varía | 5.00 | 1438 | Consulte P3.8.4 |

5.9 GRUPO 3.9: PROTECCIONES

Tabla 63: Ajustes de protecciones generales


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|------|------|--------|-------------|-----|---|
| P3.9.1.2  | Respuesta frente a fallo externo | 0 | 3 | | 2 | 701 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| P3.9.1.3 | Fallo de fase de entrada | 0 | 1 | | 0 | 730 | 0 = Soporte trifásico 1 = Soporte monofásico Si se usa suministro de una fase, se debe seleccionar el valor de la admisión de una fase. |
| P3.9.1.4 | Fallo de baja tensión | 0 | 1 | | 0 | 727 | 0 = Fallo almacenado en el historial 1 = Fallo no almacenado en el historial |
| P3.9.1.5 | Respuesta frente a fallo en fase de salida | 0 | 3 | | 2 | 702 | Consulte P3.9.1.2. |
| P3.9.1.6 | Respuesta frente a fallo de comunicación de Fieldbus | 0 | 5 | | 3 | 733 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.12) 3 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 4 = Fallo (paro libre) |
| P3.9.1.7 | Fallo de comunicación en ranura | 0 | 3 | | 2 | 734 | Consulte P3.9.1.2. |
| P3.9.1.8 | Fallo de termistor | 0 | 3 | | 0 | 732 | Consulte P3.9.1.2. |
| P3.9.1.9 | Fallo prellenado PID | 0 | 3 | | 2 | 748 | Consulte P3.9.1.2. |
| P3.9.1.10 | Respuesta frente al fallo de supervisión de PID | 0 | 3 | | 2 | 749 | Consulte P3.9.1.2. |

Tabla 63: Ajustes de protecciones generales


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---|----------|----------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.1.11 | Respuesta frente a fallo de supervisión de PID externo | 0 | 3 | | 2 | 757 | Consulte P3.9.1.2. |
| P3.9.1.12 | Fallo a tierra | 0 | 3 | | 3 | 703 | Consulte P3.9.1.2. Este fallo solo se puede configurar en los bastidores MR7, MR8 y MR9. |
| P3.9.1.13 | Frecuencia de alarma fija | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 25.00 | 183 | Se utiliza cuando la respuesta frente a un fallo (en el Grupo 3.9 Protecciones) es Alarma + Frecuencia fija. |
| P3.9.1.14  | Respuesta frente al fallo de desactivación del par de seguridad (STO) | 0 | 3 | | 3 | 775 | Consulte P3.9.1.2. |

Tabla 64: Ajustes de protecciones térmicas del motor




| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|-------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.2.1 | Protección térmica del motor | 0 | 3 | | 2 | 704 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) Si tiene un termistor del motor, utilícelo para proteger el motor. Establezca el valor en 0. |
| P3.9.2.2 | Temperatura ambiente | -20.0 | 100.0 | °C | 40.0 | 705 | La temperatura ambiente en °C. |
| P3.9.2.3  | Factor de refrigeración a velocidad cero | 5.0 | 150.0 | % | Varía | 706 | Proporciona el factor de refrigeración a velocidad cero en relación con el punto en que el motor funciona a la velocidad nominal sin una refrigeración externa. |
| P3.9.2.4  | Constante de tiempo térmico del motor | 1 | 200 | min | Varía | 707 | La constante de tiempo es el tiempo en que el estado térmico calculado alcanza el 63% de su valor final. |
| P3.9.2.5  | Capacidad de carga térmica del motor | 10 | 150 | % | 100 | 708 | |

Tabla 65: Ajustes de protección contra bloqueo del motor

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|-----------------------|------|----------|--------|-------------|-----|---|
| P3.9.3.1 | Fallo motor bloqueado | 0 | 3 | | 0 | 709 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| P3.9.3.2  | Intensidad de bloqueo | 0.00 | 5.2 | A | 3.7 | 710 | Para que se presente un estado de bloqueo, la intensidad debe haber superado este límite. |
| P3.9.3.3  | Tiempo bloqueo | 1.00 | 120.00 | s | 15.00 | 711 | Es el tiempo máximo para un estado de bloqueo. |
| P3.9.3.4 | Frecuencia bloqueo | 1.00 | P3.3.1.2 | Hz | 25.00 | 712 | Para que se presente el estado de bloqueo, la frecuencia de bloqueo debe estar por debajo de este límite durante cierto tiempo. |

Tabla 66: Ajustes de protección contra baja carga



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|--|------|--------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.4.1 | Fallo baja carga | 0 | 3 | | 0 | 713 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| P3.9.4.2  | Protección contra baja carga: carga de área de desexcitación | 10.0 | 150.0 | % | 50.0 | 714 | Proporciona el valor del par mínimo que es posible cuando la frecuencia de salida está por encima del punto de desexcitación. |
| P3.9.4.3 | Protección contra baja carga: Par frecuencia cero | 5.0 | 150.0 | % | 10.0 | 715 | Proporciona el valor del par mínimo que es posible con frecuencia cero. Si se cambia el valor del parámetro P3.1.1.4, este parámetro se restaura automáticamente al valor por defecto. |
| P3.9.4.4  | Protección contra baja carga: límite de tiempo | 2.00 | 600.00 | s | 20.00 | 716 | Es el tiempo máximo permitido para el estado de baja carga. |

Tabla 67: Ajustes de la función de paro rápido





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------------------|-------|-------|--------|------------------|------|--|
| P3.9.5.1  | Modo de paro rápido | 0 | 2 | | 1 | 1276 | Cómo se para el convertidor si la función de paro rápido se activa desde la entrada digital (DI) o el Fieldbus. 0 = Libre 1 = Tiempo de deceleración en paro rápido 2 = Paro de acuerdo con la función de paro (P3.2.5) |
| P3.9.5.2  | Activación de paro rápido | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.2 | 1213 | FALSE = Activado |
| P3.9.5.3  | Tiempo deceleración paro rápido | 0.1 | 300.0 | s | 3.0 | 1256 | |
| P3.9.5.4  | Respuesta fallo paro rápido | 0 | 2 | | 1 | 744 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro rápido) |

Tabla 68: Ajustes de fallo de entrada de temperatura 1

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---------------------|-------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.6.1 | Señal temperatura 1 | 0 | 63 | | 0 | 739 | <p>Selección de señales que se utilizan para la activación de alarmas y fallos.</p> <p>B0 = Señal de temperatura 1 B1 = Señal de temperatura 2 B2 = Señal de temperatura 3 B3 = Señal de temperatura 4 B4 = Señal de temperatura 5 B5 = Señal de temperatura 6</p> <p>El valor máximo se toma de las señales establecidas y se utiliza para la activación de la alarma y el fallo.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Solo se admiten las seis primeras entradas de temperatura (contando las tarjetas desde la ranura A a la ranura E).</p> |
| P3.9.6.2 | Límite alarma 1 | -30.0 | 200.0 | °C | 120.0 | 741 | <p>El límite de temperatura para una alarma.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Solo se comparan las entradas que están establecidas con el parámetro P3.9.6.1.</p> |

Tabla 68: Ajustes de fallo de entrada de temperatura 1

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|--------------------------|-------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.6.3 | Fallo límite 1 | -30.0 | 200.0 | °C | 120.0 | 742 | El límite de temperatura para una alarma. INDICACIÓN! Solo se comparan las entradas que están establecidas con el parámetro P3.9.6.1. |
| P3.9.6.4 | Respuesta fallo límite 1 | 0 | 3 | | 2 | 740 | 0 = Sin respuesta 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |

Tabla 69: Ajustes de fallo de entrada de temperatura 2

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---------------------|-------|-------|--------|-------------|-----|---|
| P3.9.6.5 | Señal temperatura 2 | 0 | 63 | | 0 | 763 | <p>La selección de señales que se utilizan para la activación de alarmas y fallos.</p> <p>B0 = Señal de temperatura 1 B1 = Señal de temperatura 2 B2 = Señal de temperatura 3 B3 = Señal de temperatura 4 B4 = Señal de temperatura 5 B5 = Señal de temperatura 6</p> <p>El valor máximo se toma de las señales establecidas y se utiliza para la activación de la alarma y el fallo.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Solo se admiten las seis primeras entradas de temperatura (contando las tarjetas desde la ranura A a la ranura E).</p> |
| P3.9.6.6 | Límite alarma 2 | -30.0 | 200.0 | °C | 120.0 | 764 | <p>El límite de temperatura para una alarma.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Solo se comparan las entradas que están establecidas con el parámetro P3.9.6.5.</p> |

Tabla 69: Ajustes de fallo de entrada de temperatura 2

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|--------------------------|-------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.9.6.7 | Fallo límite 2 | -30.0 | 200.0 | °C | 120.0 | 765 | El límite de temperatura para una alarma. INDICACIÓN! Solo se comparan las entradas que están establecidas con el parámetro P3.9.6.5. |
| P3.9.6.8 | Respuesta fallo límite 2 | 0 | 3 | | 2 | 766 | 0 = Sin respuesta 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |

Tabla 70: Ajustes de protección de nivel bajo de entrada analógica (AI)





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------|------|------|--------|-------------|-----|---|
| P3.9.8.1  | Protección AI < 4mA | 0 | 2 | | | 767 | 0 = Sin protección 1 = Protección habilitada en estado de funcionamiento 2 = Protección activada en estado de marcha y paro |
| P3.9.8.2  | Fallo AI < 4mA | 0 | 5 | | 0 | 700 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Alarma + frecuencia de fallo fija (P3.9.1.13) 3 = Alarma + referencia de frecuencia previa 4 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 5 = Fallo (paro libre) |

Tabla 71: Parámetros de fallo de usuario

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---|------|------|--------|------------------|-------|--|
| P3.9.9.1 | Activación de fallo definido por el usuario 1 | | | | DigIN ranura 0.1 | 15523 | OPEN = Sin acción CERRADO = Fallo activado |
| P3.9.9.2  | Respuesta al fallo de usuario 1 | 0 | 3 | | 3 | 15525 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |
| P3.9.10.1 | Activación de fallo definido por el usuario 2 | | | | DigIN ranura 0.1 | 15524 | OPEN = Sin acción CERRADO = Fallo activado |
| P3.9.10.2  | Respuesta al fallo de usuario 2 | 0 | 3 | | 3 | 15526 | Consulte P3.9.9.2 |

5.10 GRUPO 3.10: RESET AUTOMÁTICO

Tabla 72: Ajustes de Reset automático

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------------|------|--------------|--------|-------------|-----|--|
| P3.10.1  | Reset automático | 0 | 1 | | 0 | 731 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.10.2 | Función de re arranque | 0 | 1 | | 1 | 719 | La selección del modo de marcha para el Reset automático. 0 = Arranque al vuelo 1 = De acuerdo con P3.2.4. |
| P3.10.3  | Tiempo espera | 0.10 | 10000.0 0 | s | 0.50 | 717 | El tiempo de espera antes de que se realice el primer Reset. |
| P3.10.4  | Tiempo intentos | 0.00 | 10000.0 0 | s | 60.00 | 718 | Si una vez transcurrido el tiempo para intentos, el fallo sigue estando activo, el convertidor se resetea. |
| P3.10.5  | Número de intentos | 1 | 10 | | 4 | 759 | La cantidad total de intentos. El tipo de fallo no tiene ningún efecto. Si el convertidor no se puede resetear con la cantidad de intentos y el tiempo para intentos establecido, se muestra un fallo. |
| P3.10.6 | Reset automático: Baja tensión | 0 | 1 | | 1 | 720 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.7 | Reset automático: Sobretensión | 0 | 1 | | 1 | 721 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |

Tabla 72: Ajustes de Reset automático

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P3.10.8 | Reset automático: Sobreintensidad | 0 | 1 | | 1 | 722 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.9 | Reset automático: AI < 4mA | 0 | 1 | | 1 | 723 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.10 | Reset automático: Sobretemperatura variador | 0 | 1 | | 1 | 724 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.11 | Reset automático: Sobretemperatura motor | 0 | 1 | | 1 | 725 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.12 | Reset automático: Fallo externo | 0 | 1 | | 0 | 726 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.13 | Reset automático: Fallo baja carga | 0 | 1 | | 0 | 738 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.14 | Reset automático: Fallo supervisión PID | 0 | 1 | | 0 | 776 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |
| P3.10.15 | Reset automático: Fallo supervisión PID externo | 0 | 1 | | 0 | 777 | ¿Se permite el Reset automático? 0 = No 1 = Sí |

5.11 GRUPO 3.11: AJUSTES DE LA APLICACIÓN

Tabla 73: Ajustes de la aplicación

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|-------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| P3.11.1 | Contraseña | 0 | 9999 | | 0 | 1806 | La contraseña del administrador. |
| P3.11.2 | Selección de C/F | 0 | 1 | | 0 | 1197 | 0 = Celsius 1 = Fahrenheit El sistema muestra todos los parámetros relacionados con la temperatura y los valores de monitor en la unidad establecida. |
| P3.11.3 | Selección de kW/cv | 0 | 1 | | 0 | 1198 | 0 = kW 1 = cv El sistema muestra todos los parámetros relacionados con la potencia y los valores de monitor en la unidad establecida. |
| P3.11.4 | Vista MultiMonitor | 0 | 2 | | 1 | 1196 | La división de la pantalla del cuadro de control en secciones en la vista MultiMonitor. 0 = 2x2 secciones 1 = 3x2 secciones 2 = 3x3 secciones |
| P3.11.5 | Configuración del botón FUNCT | 0 | 15 | | 15 | 1195 | Los valores que se establecen con este parámetro estarán disponibles cuando presione el botón FUNCT en el panel. B0 = Local / Remoto B1 = Página de control B2 = Cambiar sentido giro B3 = Edición rápida |

5.12 GRUPO 3.12: FUNCIONES DE TEMPORIZADOR

Tabla 74: Intervalo 1

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------|----------|----------|----------|-------------|------|--|
| P3.12.1.1 | Tiempo conexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1464 | El tiempo de conexión |
| P3.12.1.2 | Tiempo desconexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1465 | El tiempo de desconexión |
| P3.12.1.3 | Días | | | | | 1466 | Los días de la semana durante los cuales una función está activa. Una selección de casillas de verificación B0 = Domingo B1 = Lunes B2 = Martes B3 = Miércoles B4 = Jueves B5 = Viernes B6 = Sábado |
| P3.12.1.4 | Asignar a canal | | | | | 1468 | La selección del canal de tiempo. Una selección de casillas de verificación B0 = Canal de tiempo 1 B1 = Canal de tiempo 2 B2 = Canal de tiempo 3 |

Tabla 75: Intervalo 2

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------|----------|----------|----------|-------------|------|--------------------------|
| P3.12.2.1 | Tiempo conexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1469 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.2.2 | Tiempo desconexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1470 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.2.3 | Días | | | | | 1471 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.2.4 | Asignar a canal | | | | | 1473 | Consulte el intervalo 1. |

Tabla 76: Intervalo 3

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------|----------|----------|----------|-------------|------|--------------------------|
| P3.12.3.1 | Tiempo conexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1474 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.3.2 | Tiempo desconexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1475 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.3.3 | Días | | | | | 1476 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.3.4 | Asignar a canal | | | | | 1478 | Consulte el intervalo 1. |

Tabla 77: Intervalo 4

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------|----------|----------|----------|-------------|------|--------------------------|
| P3.12.4.1 | Tiempo conexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1479 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.4.2 | Tiempo desconexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1480 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.4.3 | Días | | | | | 1481 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.4.4 | Asignar a canal | | | | | 1483 | Consulte el intervalo 1. |

Tabla 78: Intervalo 5

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------|----------|----------|----------|-------------|------|--------------------------|
| P3.12.5.1 | Tiempo conexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1484 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.5.2 | Tiempo desconexión | 00:00:00 | 23:59:59 | hh:mm:ss | 00:00:00 | 1485 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.5.3 | Días | | | | | 1486 | Consulte el intervalo 1. |
| P3.12.5.4 | Asignar a canal | | | | | 1488 | Consulte el intervalo 1. |

Tabla 79: Temporizador 1

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|-----------------|------|-------|--------|------------------|------|---|
| P3.12.6.1 | Duración | 0 | 72000 | s | 0 | 1489 | El tiempo durante el que funcionará el temporizador cuando lo active la entrada digital (DI). |
| P3.12.6.2 | Temporizador 1 | | | | DigIN ranura 0.1 | 447 | El flanco de subida pone en marcha el temporizador 1 programado en el grupo 3.12. |
| P3.12.6.3 | Asignar a canal | | | | | 1490 | La selección del canal de tiempo. Una selección de casillas de verificación B0 = Canal de tiempo 1 B1 = Canal de tiempo 2 B2 = Canal de tiempo 3 |

Tabla 80: Temporizador 2

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|-----------------|------|-------|--------|------------------|------|--------------------------|
| P3.12.7.1 | Duración | 0 | 72000 | s | 0 | 1491 | Consulte Temporizador 1. |
| P3.12.7.2 | Temporizador 2 | | | | DigIN ranura 0.1 | 448 | Consulte Temporizador 1. |
| P3.12.7.3 | Asignar a canal | | | | | 1492 | Consulte Temporizador 1. |

Tabla 81: Temporizador 3

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|-----------------|------|-------|--------|------------------------|------|--------------------------|
| P3.12.8.1 | Duración | 0 | 72000 | s | 0 | 1493 | Consulte Temporizador 1. |
| P3.12.8.2 | Temporizador 3 | | | | DigIN ranura 0.1 | 449 | Consulte Temporizador 1. |
| P3.12.8.3 | Asignar a canal | | | | | 1494 | Consulte Temporizador 1. |

5.13 GRUPO 3.13: CONTROLADOR PID

Tabla 82: Ajustes básicos del controlador PID

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--------------------------|-------|---------|--------|-------------|------|---|
| P3.13.1.1 | Ganancia de PID | 0.00 | 1000.00 | % | 100.00 | 118 | Si el valor del parámetro se establece en 100%, un cambio del 10% del valor del error hace que la salida del controlador cambie en un 10%. |
| P3.13.1.2 | Tiempo integral PID | 0.00 | 600.00 | s | 1.00 | 119 | Si este parámetro se establece en 1,00 seg., un cambio del 10 % en el valor de error provocará que la salida del controlador cambie en un 10,00 %/seg. |
| P3.13.1.3 | Tiempo derivada PID | 0.00 | 100.00 | s | 0.00 | 132 | Si este parámetro se establece en 1,00 seg., un cambio del 10 % en el valor de error durante 1,00 seg. provocará que la salida del controlador cambie en un 10,00 %. |
| P3.13.1.4 | Unidades de proceso | 1 | 38 | | 1 | 1036 | Seleccione la unidad para el valor real. |
| P3.13.1.5 | Unidad mínima de proceso | Varía | Varía | Varía | 0 | 1033 | El valor en unidades de proceso a un 0 % de valor actual o referencia. Este ajuste de escala se realiza únicamente con fines de monitorización. El controlador PID sigue usando el porcentaje internamente a efectos de valores actuales y referencias. |
| P3.13.1.6 | Unidad máxima de proceso | Varía | Varía | Varía | 100 | 1034 | Consulte el caso anterior. |
| P3.13.1.7 | Decimales unidad proceso | 0 | 4 | | 2 | 1035 | La cantidad de decimales del valor de la unidad de proceso. |

Tabla 82: Ajustes básicos del controlador PID



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|----------------------|-------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.13.1.8 | Inversión del error | 0 | 1 | | 0 | 340 | 0 = Normal (Valor actual < Referencia < Aumento de salida PID) 1 = Invertido (Valor actual < Referencia -> Reducción de salida PID) |
| P3.13.1.9  | Banda muerta | Varía | Varía | Varía | 0 | 1056 | El área de banda muerta alrededor de la referencia en unidades de proceso. La salida PID está bloqueada si el valor actual se mantiene dentro del área de banda muerta durante el tiempo establecido. |
| P3.13.1.10  | Retraso banda muerta | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 1057 | Si el valor actual se mantiene dentro del área de banda muerta durante el tiempo establecido, la salida se bloquea. |

Tabla 83: Ajustes de referencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---|-------|-------|--------|------------------|------|--|
| P3.13.2.1 | Referencia panel 1 | Varía | Varía | Varía | 0 | 167 | |
| P3.13.2.2 | Referencia panel 2 | Varía | Varía | Varía | 0 | 168 | |
| P3.13.2.3 | Referencia de tiempo de rampa | 0.00 | 300.0 | s | 0.00 | 1068 | Proporciona los tiempos de rampa de subida y descenso para los cambios de referencia. Es decir, el tiempo para cambiar de mínimo a máximo. |
| P3.13.2.4 | Referencia de activación de refuerzo para PID | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 1046 | FALSE = Sin refuerzo TRUE = Refuerzo |
| P3.13.2.5 | Selección de referencia de PID | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 1047 | FALSE = Referencia 1 TRUE = Referencia 2 |

Tabla 83: Ajustes de referencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P3.13.2.6 | Selección de referencia para fuente 1 | 0 | 32 | | 3 * | 332 | 0 = No usado 1 = Referencia panel 1 2 = Referencia panel 2 3 = AI1 4 = AI2 5 = EA3 6 = EA4 7 = EA5 8 = EA6 9 = ProcessDataIn1 10 = ProcessDataIn2 11 = ProcessDataIn3 12 = ProcessDataIn4 13 = ProcessDataIn5 14 = ProcessDataIn6 15 = ProcessDataIn7 16 = ProcessDataIn8 17 = Entrada de temperatura 1 18 = Entrada de temperatura 2 19 = Entrada de temperatura 3 20 = Entrada de temperatura 4 21 = Entrada de temperatura 5 22 = Entrada de temperatura 6 23 = Block Out.1 24 = Block Out.2 25 = Block Out.3 26 = Block Out.4 27 = Block Out.5 28 = Block Out.6 29 = Block Out.7 30 = Block Out.8 31 = Block Out.9 32 = Block Out.10 |

Tabla 83: Ajustes de referencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|---------------------------------------|---------|--------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.2.6 | Selección de referencia para fuente 1 | 0 | 32 | | 3 * | 332 | Las entradas analógicas (AI) y las ProcessDataIn se tratan como porcentajes (0,00-100,00 %) y se ajustan a escala en función de la referencia mínima y máxima. INDICACIÓN! Las señales de Process Data In utilizan dos decimales. Si se establecen entradas de temperatura, los parámetros de ajuste de escala mínimo y máximo de referencia se deben establecer entre -50 y 200 °C. |
| P3.13.2.7 | Mínimo de referencia 1 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1069 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.13.2.8 | Máximo de referencia 1 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1070 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |
| P3.13.2.9 | Refuerzo de referencia 1 | -2.0 | 2.0 | x | 1.0 | 1071 | Es posible reforzar la referencia con una entrada digital. |
| P3.13.2.10 | Selección de referencia para fuente 2 | 0 | 22 | | 2 | 431 | Consulte P3.13.2.6. |
| P3.13.2.11 | Mínimo de referencia 2 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1073 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.13.2.12 | Máximo de referencia 2 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1074 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |
| P3.13.2.13 | Refuerzo de referencia 2 | -2.0 | 2.0 | x | 1.0 | 1078 | Consulte P3.13.2.10. |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo 11 *Apéndice 1*.

Tabla 84: Ajustes de valor actual

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|-------------------------------------|---------|--------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.3.1 | Función de valor actual | 1 | 9 | | 1 * | 333 | <p>1 = Solo se utiliza la fuente 1</p> <p>2 = SQRT (Fuente 1); (Flujo=Constante x SQRT(presión))</p> <p>3 = SQRT (Fuente 1 - Fuente 2)</p> <p>4 = SQRT (Fuente 1) + SQRT (Fuente 2)</p> <p>5 = Fuente 1 + Fuente 2</p> <p>6 = Fuente 1 + Fuente 2</p> <p>7 = MIN (Fuente 1, Fuente 2)</p> <p>8 = MAX (Fuente 1, Fuente 2)</p> <p>9 = MEAN (Fuente 1, Fuente 2)</p> |
| P3.13.3.2 | Ganancia de función de valor actual | -1000.0 | 1000.0 | % | 100.0 | 1058 | Utilizado, por ejemplo, con el valor 2 en la función de valor actual. |

Tabla 84: Ajustes de valor actual

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---------------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P3.13.3.3 | Selección de fuente de valor actual 1 | 0 | 30 | | 2 * | 334 | 0 = No usado 1 = AI1 2 = AI2 3 = EA3 4 = EA4 5 = EA5 6 = EA6 7 = ProcessDataIn1 8 = ProcessDataIn2 9 = ProcessDataIn3 10 = ProcessDataIn4 11 = ProcessDataIn5 12 = ProcessDataIn6 13 = ProcessDataIn7 14 = ProcessDataIn8 15 = Entrada de temperatura 1 16 = Entrada de temperatura 2 17 = Entrada de temperatura 3 18 = Entrada de temperatura 4 19 = Entrada de temperatura 5 20 = Entrada de temperatura 6 21 = Block Out.1 22 = Block Out.2 23 = Block Out.3 24 = Block Out.4 25 = Block Out.5 26 = Block Out.6 27 = Block Out.7 28 = Block Out.8 29 = Block Out.9 30 = Block Out.10 |

Tabla 84: Ajustes de valor actual

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---------------------------------------|---------|--------|--------|-------------|-----|--|
| P3.13.3.3 | Selección de fuente de valor actual 1 | 0 | 30 | | 2 * | 334 | <p>Las entradas analógicas (AI) y las ProcessDataIn se administran como porcentajes (0,00-100,00 %) y se ajustan a escala en función de los valores mínimo y máximo de valor actual.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Las señales de Process Data In utilizan dos decimales.</p> <p>Si se establecen entradas de temperatura, los parámetros de ajuste de escala mínimo y máximo de referencia se deben establecer entre -50 y 200 °C.</p> |
| P3.13.3.4 | Mínimo valor actual 1 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 336 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.13.3.5 | Máximo valor actual 1 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 337 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |
| P3.13.3.6 | Selección fuente valor actual 2 | 0 | 20 | | 0 | 335 | Consulte P3.13.3.3. |
| P3.13.3.7 | Mínimo valor actual 2 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 338 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| M3.13.3.8 | Máximo valor actual 2 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 339 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |

* = La selección de la aplicación con el parámetro P1.2 Aplicación proporciona el valor por defecto. Consulte los valores por defecto en el capítulo 11 *Apéndice 1*.

Tabla 85: Ajustes de valor actual estimado


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---|---------|--------|--------|-------------|------|--------------------|
| P3.13.4.1  | Función de valor actual posterior | 1 | 9 | | 1 | 1059 | Consulte P3.13.3.1 |
| P3.13.4.2 | Ganancia función valor actual posterior | -1000 | 1000 | % | 100.0 | 1060 | Consulte P3.13.3.2 |
| P3.13.4.3 | Selección fuente valor actual posterior 1 | 0 | 25 | | 0 | 1061 | Consulte P3.13.3.3 |
| P3.13.4.4 | Mínimo valor actual posterior 1 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1062 | Consulte P3.13.3.4 |
| P3.13.4.5 | Máximo valor actual posterior 1 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1063 | Consulte P3.13.3.5 |
| P3.13.4.6 | Selección fuente valor actual posterior 2 | 0 | 25 | | 0 | 1064 | Consulte P3.13.3.6 |
| P3.13.4.7 | Mínimo valor actual posterior 2 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1065 | Consulte P3.13.3.7 |
| P3.13.4.8 | Máximo valor actual posterior 2 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1066 | Consulte M3.13.3.8 |

Tabla 86: Ajustes de la Función dormir

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--------------------------|------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.13.5.1  | Frecuencia de dormir SP1 | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 1016 | El convertidor pasa al modo dormir cuando la frecuencia de salida se mantiene por debajo de este límite durante un tiempo superior al establecido por Retraso dormir SP1. |
| P3.13.5.2  | Retraso dormir de SP1 | 0 | 300 | s | 0 | 1017 | El tiempo mínimo durante el que se debe mantener la frecuencia por debajo del nivel de dormir para que se pare el convertidor. |
| P3.13.5.3  | Nivel de despertar SP1 | | | Varía | 0.0000 | 1018 | Proporciona el nivel de la supervisión de despertar del valor actual de PID. Utiliza las unidades de proceso establecidas. |
| P3.13.5.4  | Modo de despertar SP1 | 0 | 1 | | 0 | 1019 | La selección del funcionamiento de P3.13.5.3. 0 = Nivel absoluto 1 = Referencia relativa |
| P3.13.5.5  | Frecuencia de dormir SP2 | 0.00 | 320.00 | Hz | 0.00 | 1075 | Consulte P3.13.5.1. |
| P3.13.5.6  | Retraso dormir de SP2 | 0 | 3000 | s | 0 | 1076 | Consulte P3.13.5.2. |
| P3.13.5.7  | Nivel de despertar SP2 | | | Varía | 0.0000 | 1077 | Consulte P3.13.5.3. |
| P3.13.5.8  | Modo de despertar SP2 | 0 | 1 | | 0 | 1020 | La selección del funcionamiento de P3.13.5.7. 0 = Nivel absoluto 1 = Referencia relativa |

Tabla 87: Parámetros de supervisión de valor actual




| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---|-------|-------|--------|-------------|-----|--|
| P3.13.6.1  | Habilitar supervisión de valor actual | 0 | 1 | | 0 | 735 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.13.6.2  | Límite superior | Varía | Varía | Varía | Varía | 736 | La supervisión del valor real/de proceso superior. |
| P3.13.6.3  | Límite inferior | Varía | Varía | Varía | Varía | 758 | La supervisión del valor real/de proceso inferior. |
| P3.13.6.4 | Retraso | 0 | 30000 | s | 0 | 737 | Si no se alcanza el valor de objetivo en este tiempo, se muestra un fallo o una alarma. |
| P3.13.6.5 | Respuesta frente al fallo de supervisión de PID | 0 | 3 | | 2 | 749 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |

Tabla 88: Parámetros de compensación por pérdida de presión



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|----------------------------------|-------|-------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.7.1  | Habilitar referencia 1 | 0 | 1 | | 0 | 1189 | Habilita la compensación por pérdida de presión en la referencia 1. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.13.7.2  | Máximo compensación referencia 1 | Varía | Varía | Varía | Varía | 1190 | El valor añadido proporcionalmente a la frecuencia. Compensación de la referencia = $\text{Compensación máxima} \cdot \frac{(\text{FrecSal} - \text{FrecMín})}{(\text{FrecMáx} - \text{FrecMín})}$ |
| P3.13.7.3 | Habilitar referencia 2 | 0 | 1 | | 0 | 1191 | Consulte P3.13.7.1. |
| P3.13.7.4 | Máximo compensación referencia 2 | Varía | Varía | Varía | Varía | 1192 | Consulte P3.13.7.2. |

Tabla 89: Ajustes de prellenado




| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|--|-------|-------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.8.1  | Habilitar prellenado | 0 | 1 | | 0 | 1094 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.13.8.2  | Frecuencia prellenado | 0.00 | 50.00 | Hz | 20.00 | 1055 | El convertidor acelera hasta esta frecuencia antes de comenzar el control. A partir de entonces, el convertidor entra en el modo de control PID normal. |
| P3.13.8.3  | Nivel de prellenado | Varía | Varía | Varía | 0.0000 | 1095 | El convertidor funciona a la frecuencia de arranque de PID hasta que el valor actual alcanza este valor. A partir de entonces, el controlador empieza a controlar. |
| P3.13.8.4  | Límite de tiempo de Prellenado PID | 0 | 30000 | s | 0 | 1096 | Si no se alcanza el valor de objetivo en este tiempo, se muestra un fallo o una alarma. 0 = Sin tiempo de espera INDICACIÓN! Si establece el valor en 0, no se muestra ningún fallo. |
| P3.13.8.5 | Respuesta frente a fallo de Prellenado PID | 0 | 3 | | 2 | 738 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |

Tabla 90: Parámetros de supervisión de presión de entrada

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|------------------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| P3.13.9.1 | Habilitar supervisión | 0 | 1 | | 0 | 1685 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado Habilita la supervisión de la presión de entrada. |
| P3.13.9.2 | Señal de supervisión | 0 | 23 | | 0 | 1686 | La fuente de la señal de la medición de la presión de entrada. 0 = Entrada analógica 1 1 = Entrada analógica 2 2 = Entrada analógica 3 3 = Entrada analógica 4 4 = Entrada analógica 5 5 = Entrada analógica 6 6 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 7 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 8 = ProcessDataIn3 (0-100 %) 9 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 10 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 11 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 12 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 13 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 14 = Block Out.1 15 = Block Out.2 16 = Block Out.3 17 = Block Out.4 18 = Block Out.5 19 = Block Out.6 20 = Block Out.7 21 = Block Out.8 22 = Block Out.9 23 = Block Out.10 |
| P3.13.9.3 | Selección de unidad de supervisión | 0 | 8 | Varía | 2 | 1687 | La selección de la unidad para la supervisión. Puede ajustar la escala de la señal de supervisión (P3.13.9.2) para procesar unidades en el panel. |

Tabla 90: Parámetros de supervisión de presión de entrada

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|-------|-------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.9.4 | Decimales para unidades de supervisión | 0 | 4 | | 2 | 1688 | La selección de la cantidad de decimales. |
| P3.13.9.5 | Valor mínimo de unidad de supervisión | Varía | Varía | Varía | Varía | 1689 | El valor mínimo de la señal corresponde, por ejemplo, a 4 mA, y el valor máximo de la señal corresponde a 20 mA. Los valores se ajustan a escala de manera lineal entre estos dos. |
| P3.13.9.6 | Valor máximo de unidad de supervisión | Varía | Varía | Varía | Varía | 1690 | |
| P3.13.9.7 | Nivel de alarma de supervisión | Varía | Varía | Varía | Varía | 1691 | Aparece una alarma (ID de fallo 1363) si la señal de supervisión se mantiene por debajo del nivel de alarma durante un tiempo superior al establecido en P3.13.9.9. |
| P3.13.9.8 | Nivel de fallo de supervisión | Varía | Varía | Varía | Varía | 1692 | Aparece un fallo (ID de fallo 1409) si la señal de supervisión se mantiene por debajo del nivel de fallo durante un tiempo superior al definido en P3.13.9.9. |
| P3.13.9.9 | Retraso de fallo de supervisión | 0.00 | 60.00 | s | 5.00 | 1693 | El tiempo de retraso durante el cual se muestra la alarma o el fallo de supervisión. |
| P3.13.9.10 | Reducción de referencia de PID | 0.0 | 100.0 | % | 10.0 | 1694 | Proporciona el régimen de reducción de referencia del controlador PID cuando la alarma para la supervisión de presión de entrada se activa. |
| V3.13.9.11 | Presión de entrada | Varía | Varía | Varía | Varía | 1695 | El valor de monitor para la señal establecida de supervisión de la presión de entrada. Valor de ajuste de escala indicado en P3.13.9.4. |

Tabla 91: Parámetros de protección congelación

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| P3.13.10.1 | Protección congelación | 0 | 1 | | 0 | 1704 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.13.10.2 | Señal de temperatura | 0 | 29 | | 6 | 1705 | 0 = Entrada de temperatura 1 (-50..200 C) 1 = Entrada de temperatura 2 (-50..200 C) 2 = Entrada de temperatura 3 (-50..200 C) 3 = Entrada de temperatura 4 (-50..200 C) 4 = Entrada de temperatura 5 (-50..200 C) 5 = Entrada de temperatura 6 (-50..200 C) 6 = Entrada analógica 1 7 = Entrada analógica 2 8 = Entrada analógica 3 9 = Entrada analógica 4 10 = Entrada analógica 5 11 = Entrada analógica 6 12 = ProcessDataIn1 (0-100 %) 13 = ProcessDataIn2 (0-100 %) 14 = ProcessDataIn3 (0-100 %) 15 = ProcessDataIn4 (0-100 %) 16 = ProcessDataIn5 (0-100 %) 17 = ProcessDataIn6 (0-100 %) 18 = ProcessDataIn7 (0-100 %) 19 = ProcessDataIn8 (0-100 %) 20 = Block Out.1 21 = Block Out.2 22 = Block Out.3 23 = Block Out.4 24 = Block Out.5 25 = Block Out.6 26 = Block Out.7 27 = Block Out.8 28 = Block Out.9 29 = Block Out.10 |

Tabla 91: Parámetros de protección congelación

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--|------------|------------|--------|-------------|------|--|
| P3.13.10.3 | Mínimo de señal de temperatura | -100.0 | P3.13.10.4 | °C/°F | -50.0 (°C) | 1706 | El valor de temperatura correspondiente al valor mínimo de la señal de temperatura establecida. |
| P3.13.10.4 | Máximo de señal de temperatura | P3.13.10.3 | 300.0 | °C/°F | 200.0 (°C) | 1707 | El valor de temperatura correspondiente al valor máximo de la señal de temperatura establecida. |
| P3.13.10.5 | Temperatura Protección congelación | P3.13.10.3 | P3.13.10.4 | °C/°F | 5.00 | 1708 | El límite de temperatura por debajo del cual la función de protección congelación se activa. |
| P3.13.10.6 | Frecuencia de protección congelación | 0.0 | Varía | Hz | 10.0 | 1710 | La referencia de frecuencia constante que se utiliza cuando la función de protección congelación está activada. |
| V3.13.10.7 | Monitorización temperatura congelación | Varía | Varía | °C/°F | | 1711 | El valor de monitor de la señal de temperatura medida en la función de protección congelación. Valor de ajuste de escala: 0.1. |

5.14 GRUPO 3.14: CONTROLADOR PID EXTERNO

Tabla 92: Ajustes básicos del controlador PID externo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|--------------------------|-------|---------|--------|------------------------|------|---|
| P3.14.1.1 | Habilitar PID externo | 0 | 1 | | 0 | 1630 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.14.1.2 | Señal de marcha | | | | DigIN ranura 0.2 | 1049 | FALSE = PID2 en modo de paro TRUE = regulación de PID2 Este parámetro no tendrá efecto si el controlador PID2 no está habilitado en el menú Básico para PID2. |
| P3.14.1.3 | Salida en paro | 0.0 | 100.0 | % | 0.0 | 1100 | El valor de salida del controlador PID expresado en porcentaje de su valor de salida máximo mientras es detenido desde la salida digital. |
| P3.14.1.4 | Ganancia de PID | 0.00 | 1000.00 | % | 100.00 | 1631 | |
| P3.14.1.5 | Tiempo integral PID | 0.00 | 600.00 | s | 1.00 | 1632 | |
| P3.14.1.6 | Tiempo derivada PID | 0.00 | 100.00 | s | 0.00 | 1633 | |
| P3.14.1.7 | Unidades de proceso | 0 | 37 | | 0 | 1635 | |
| P3.14.1.8 | Unidad mínima de proceso | Varía | Varía | Varía | 0 | 1664 | |
| P3.14.1.9 | Unidad máxima de proceso | Varía | Varía | Varía | 100 | 1665 | |
| P3.14.1.10 | Decimales unidad proceso | 0 | 4 | | 2 | 1666 | |
| P3.14.1.11 | Inversión del error | 0 | 1 | | 0 | 1636 | |
| P3.14.1.12 | Banda muerta | Varía | Varía | Varía | 0.0 | 1637 | |
| P3.14.1.13 | Retraso banda muerta | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 1638 | |

Tabla 93: Referencias del controlador PID externo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---------------------------------------|-------|--------|--------|-----------------|------|--|
| P3.14.2.1 | Referencia panel 1 | 0.00 | 100.00 | Varía | 0.00 | 1640 | |
| P3.14.2.2 | Referencia panel 2 | 0.00 | 100.00 | Varía | 0.00 | 1641 | |
| P3.14.2.3 | Referencia de tiempo de rampa | 0.00 | 300.00 | s | 0.00 | 1642 | |
| P3.14.2.4 | Seleccionar referencia | Varía | Varía | | DigIN ranura0.1 | 1048 | FALSE = Referencia 1 TRUE = Referencia 2 |
| P3.14.2.5 | Selección de referencia para fuente 1 | 0 | 32 | | 1 | 1643 | 0 = No usado 1 = Referencia panel 1 2 = Referencia panel 2 3 = AI1 4 = AI2 5 = EA3 6 = EA4 7 = EA5 8 = EA6 9 = ProcessDataIn1 10 = ProcessDataIn2 11 = ProcessDataIn3 12 = ProcessDataIn4 13 = ProcessDataIn5 14 = ProcessDataIn6 15 = ProcessDataIn7 16 = ProcessDataIn8 17 = Entrada de temperatura 1 18 = Entrada de temperatura 2 19 = Entrada de temperatura 3 20 = Entrada de temperatura 4 21 = Entrada de temperatura 5 22 = Entrada de temperatura 6 23 = Block Out.1 24 = Block Out.2 25 = Block Out.3 26 = Block Out.4 27 = Block Out.5 28 = Block Out.6 29 = Block Out.7 30 = Block Out.8 31 = Block Out.9 32 = Block Out.10 |

Tabla 93: Referencias del controlador PID externo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|---------------------------------------|---------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.14.2.5 | Selección de referencia para fuente 1 | 0 | 32 | | 1 | 1643 | <p>Las entradas analógicas (AI) y las ProcessDataIn se tratan como porcentajes (0,00-100,00 %) y se ajustan a escala en función de la referencia mínima y máxima.</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Las señales de Process Data In utilizan dos decimales.</p> <p>Si se establecen entradas de temperatura, los parámetros de ajuste de escala mínimo y máximo de referencia se deben establecer entre -50 y 200 °C.</p> |
| P3.14.2.6 | Mínimo de referencia 1 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1644 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.14.2.7 | Máximo de referencia 1 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1645 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |
| P3.14.2.8 | Selección de referencia para fuente 2 | 0 | 22 | | 0 | 1646 | Consulte P3.14.2.5. |
| P3.14.2.9 | Mínimo de referencia 2 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1647 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.14.2.10 | Máximo de referencia 2 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1648 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |

Tabla 94: Valor actual del controlador PID externo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|---------------------------------------|---------|--------|--------|-------------|------|--|
| P3.14.3.1 | Función de valor actual | 1 | 9 | | 1 | 1650 | |
| P3.14.3.2 | Ganancia de función de valor actual | -1000.0 | 1000.0 | % | 100.0 | 1651 | |
| P3.14.3.3 | Selección de fuente de valor actual 1 | 0 | 25 | | 1 | 1652 | Consulte P3.13.3.3. |
| P3.14.3.4 | Mínimo valor actual 1 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1653 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.14.3.5 | Máximo valor actual 1 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1654 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |
| P3.14.3.6 | Selección fuente valor actual 2 | 0 | 25 | | 2 | 1655 | Consulte P3.13.3.6. |
| P3.14.3.7 | Mínimo valor actual 2 | -200.00 | 200.00 | % | 0.00 | 1656 | El valor mínimo a la señal analógica mínima. |
| P3.14.3.8 | Máximo valor actual 2 | -200.00 | 200.00 | % | 100.00 | 1657 | El valor máximo a la señal analógica máxima. |

Tabla 95: Supervisión de proceso del controlador PID externo

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|--|-------|-------|--------|-------------|------|---|
| P3.14.4.1 | Habilitar supervisión | 0 | 1 | | 0 | 1659 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.14.4.2 | Límite superior | Varía | Varía | Varía | Varía | 1660 | |
| P3.14.4.3 | Límite inferior | Varía | Varía | Varía | Varía | 1661 | |
| P3.14.4.4 | Retraso | 0 | 30000 | s | 0 | 1662 | Si no se alcanza el valor de objetivo en este tiempo, se muestra un fallo o una alarma. |
| P3.14.4.5 | Respuesta frente a fallo de supervisión de PID externo | 0 | 3 | | 2 | 757 | Consulte P3.9.1.11. |

5.15 GRUPO 3.15: MULTIBOMBA

Tabla 96: Parámetros de MultiBomba





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---|------|----------|--------|-------------|------|--|
| P3.15.1 | Número de motores | 1 | 6 | | 1 | 1001 | La cantidad de motores (o bombas o ventiladores) que hay en el sistema MultiBomba. |
| P3.15.2  | Función de enclavamiento | 0 | 1 | | 1 | 1032 | Habilita o deshabilita los enclavamientos. Puede utilizar los enclavamientos para comunicar al sistema si un motor está conectado o no. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.15.3  | Incluye VF | 0 | 1 | | 1 | 1028 | Incluye el convertidor en el sistema de enclavamiento y rotación automática. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.15.4  | Rotación automática | 0 | 1 | | 1 | 1027 | Habilita o deshabilita la rotación de la secuencia de marcha y la prioridad de los motores. 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.15.5 | Intervalo de rotación automática | 0.0 | 3000.0 | h | 48.0 | 1029 | Cuando se termina el tiempo, la rotación automática se produce si la capacidad está por debajo del nivel establecido con P3.15.6. y P3.15.7. |
| P3.15.6 | Rotación automática: Límite de frecuencia | 0.00 | P3.3.1.2 | Hz | 25.00 | 1031 | Estos parámetros definen el nivel por debajo del cual debe mantenerse la capacidad para que se realice la rotación automática. |
| P3.15.7 | Rotación automática: Límite de motor | 1 | 6 | | 1 | 1030 | |

Tabla 96: Parámetros de MultiBomba

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|---|---|-------|--------|------------------|------|---|
| P3.15.8 | Límite de conexión/desconexión auxiliares | 0 | 100 | % | 10 | 1097 | El porcentaje de la referencia. Por ejemplo, si referencia = 5 bares, Límite de conexión/desconexión auxiliares = 10 %. Cuando el valor actual se mantiene entre 4,5 y 5,5 bares, el motor no se desconecta ni elimina. |
| P3.15.9 | Tiempo de conexión/desconexión auxiliares | 0 | 3600 | s | 10 | 1098 | Si el valor actual está fuera del límite de conexión/desconexión auxiliares, debe transcurrir este tiempo para que se añadan o se eliminan bombas. |
| P3.15.10 | Enclavamiento del motor 1 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 426 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| P3.15.11 | Enclavamiento del motor 2 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 427 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| P3.15.12 | Enclavamiento del motor 3 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 428 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| P3.15.13 | Enclavamiento del motor 4 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 429 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| P3.15.14 | Enclavamiento del motor 5 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 430 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| P3.15.15 | Enclavamiento del motor 6 | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 486 | FALSE = No activo TRUE = Activo |
| M3.15.16 | Supervisión de sobrepresión | Consulte más abajo los parámetros de supervisión de sobrepresión. | | | | | |

Tabla 97: Parámetros de supervisión de sobrepresión

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---|---------------------------------------|-----------|-----------|-----------|-------------|------|---|
| P3.15.16.1  | Habilitar supervisión de sobrepresión | 0 | 1 | | 0 | 1698 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.15.16.2 | Nivel de alarma de supervisión | P3.13.1.5 | P3.13.1.6 | P3.13.1.4 | 0.00 | 1699 | Establezca aquí el nivel de alarma de sobrepresión. |

5.16 GRUPO 3.16: CONTADORES DE MANTENIMIENTO**Tabla 98: Contadores de mantenimiento**

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--------------------------|-------|----------------|--------|-------------|------|---|
| P3.16.1 | Unidades contador 1 | 0 | 2 | | 0 | 1104 | 0 = No usado 1 = Horas 2 = Revoluciones * 1000 |
| P3.16.2 | Alarma límite contador 1 | 0 | 2147483 647 | h/kRev | 0 | 1105 | Determina cuándo se muestra una alarma de mantenimiento para el contador 1. 0 = No usado |
| P3.16.3 | Fallo límite contador 1 | 0 | 2147483 647 | h/kRev | 0 | 1106 | Determina cuándo se muestra un fallo de mantenimiento para el contador 1. 0 = No usado |
| B3.16.4 | Reset contador 1 | 0 | 1 | | 0 | 1107 | Se activa para resetear el contador 1. |
| P3.16.5 | Contador 1 DI Reset | Varía | Varía | | 0 | 490 | TRUE = Reset |

5.17 GRUPO 3.17: MODO ANTI-INCENDIO

Tabla 99: Parámetros del modo Anti-Incendio





| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|------------------------------------|------|----------|--------|------------------|------|---|
| P3.17.1  | Contraseña | 0 | 9999 | | 0 | 1599 | 1002 = Habilitado 1234 = Modo prueba |
| P3.17.2 | Selección referencia de frecuencia | 0 | 18 | | 0 | 1617 | Selección de la referencia de frecuencia cuando el modo Anti-Incendio se encuentra activo. Permite la selección de, por ejemplo, el controlador de AI1 o PID como referencia también mientras el convertidor funciona en modo Anti-Incendio. 0 = Frecuencia de modo Anti-Incendio 1 = Frecuencias fijas 2 = Panel 3 = Fieldbus 4 = AI1 5 = AI2 6 = AI1 + AI2 7 = PID1 8 = Potenciómetro motorizado 9 = Block Out.1 10 = Block Out.2 11 = Block Out.3 12 = Block Out.4 13 = Block Out.5 14 = Block Out.6 15 = Block Out.7 16 = Block Out.8 17 = Block Out.9 18 = Block Out.10 |
| P3.17.3 | Frecuencia | 8.00 | P3.3.1.2 | Hz | 50.00 | 1598 | La frecuencia utilizada cuando el modo Anti-Incendio está activado. |
| P3.17.4  | Activar contactor abierto | | | | DigIN ranura 0.2 | 1596 | FALSE = Anti-Incendio activo TRUE = Sin acción |

Tabla 99: Parámetros del modo Anti-Incendio

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|----------------------------|------|------|--------|------------------|------|---|
| P3.17.5  | Activar contactor CERRADO | | | | DigIN ranura 0.1 | 1619 | FALSE = Sin acción TRUE = Anti-Incendio activo |
| P3.17.6  | Modo Anti-Incendio inverso | | | | DigIN ranura 0.1 | 1618 | La orden de inversión del sentido de giro en el modo Anti-Incendio. Esta función no tiene efecto en funcionamiento normal. DigIN ranura 0.1 = Directo DigIN ranura 0.2 = Inverso |
| V3.17.7 | Estado Anti-Incendio | 0 | 3 | | 0 | 1597 | Un valor de monitor. Consulte la tabla <i>Tabla 21 Elementos del menú monitor</i> . 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado 2 = Activado (habilitado + DI abierta) 3 = Modo prueba El valor de ajuste de escala es 1. |
| V3.17.8 | Contador Anti-Incendio | | | | | 1679 | Muestra la cantidad de veces que el modo Anti-Incendio se ha activado en el modo habilitado. Este contador no se puede resetear. El valor de ajuste de escala es 1. |

5.18 GRUPO 3.18: PARÁMETROS DE CALDEO DEL MOTOR

Tabla 100: Parámetros de caldeo del motor


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------------|-------|-------|--------|------------------|------|---|
| P3.18.1  | Función caldeo motor | 0 | 4 | | 0 | 1225 | <p>0 = No usado 1 = Siempre en estado de paro 2 = Controlado por la entrada digital (DI) 3 = Límite de temperatura 4 = Límite de temperatura (Temperatura medida en el motor)</p> <p>INDICACIÓN! Para establecer la opción 4, debe instalar una tarjeta opcional para la medición de la temperatura.</p> |
| P3.18.2 | Límite temperatura caldeo | -20 | 100 | °C | 0 | 1226 | El caldeo del motor se activa cuando la temperatura del radiador o la temperatura medida en el motor se sitúa por debajo de este nivel, y cuando P3.18.1 se establece en 3 o 4. |
| P3.18.3 | Intensidad caldeo motor | 0 | 31048 | A | Varía | 1227 | La intensidad CC para el caldeo del motor y el convertidor en estado de paro. Activado como se indica en P3.18.1. |
| P3.18.4 | Caldeo de motor activo | Varía | Varía | | DigIN ranura 0.1 | 1044 | <p>FALSE = Sin acción TRUE = Caldeo activado en estado de paro</p> <p>Se utiliza cuando P3.18.1 está establecido en 2. Cuando el valor de P3.18.1 es 2, también puede conectar canales de tiempo a este parámetro.</p> |

Tabla 100: Parámetros de caldeo del motor


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| P3.18.5 | Temperatura caldeo motor | 0 | 6 | | 0 | 1045 | <p>La selección de la medición de la temperatura del motor.</p> <p>0 = No usado 1 = Entrada de temperatura 1 2 = Entrada de temperatura 2 3 = Entrada de temperatura 3 4 = Entrada de temperatura 4 5 = Entrada de temperatura 5 6 = Entrada de temperatura 6</p> <p>INDICACIÓN!</p> <p>Este parámetro no está disponible si no hay instalada una tarjeta opcional de medición de temperatura.</p> |

5.19 GRUPO 3.20: FRENO MECÁNICO

Tabla 101: Parámetros de freno mecánico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|----------------------------------|----------|----------|--------|-------------|------|--|
| P3.20.1  | Control freno | 0 | 2 | | 0 | 1541 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado 2 = Habilitado con supervisión del estado de freno |
| P3.20.2  | Retraso freno mecánico | 0.00 | 60.00 | s | 0.00 | 353 | El retraso mecánico que es necesario para abrir el freno. |
| P3.20.3  | Límite frecuencia apertura freno | P3.20.4 | P3.3.1.2 | Hz | 2.00 | 1535 | El límite de frecuencia para la apertura del freno mecánico. |
| P3.20.4  | Límite frecuencia cierre freno | P3.3.1.1 | P3.3.1.2 | Hz | 2.00 | 1539 | El límite de frecuencia para el cierre del freno mecánico. |
| P3.20.5  | Límite intensidad freno | 0.0 | Varía | A | 0.0 | 1085 | El freno mecánico se cierra de forma inmediata si la intensidad del motor se encuentra por debajo de este valor. |
| P3.20.6 | Retraso fallo freno | 0.00 | 60.00 | s | 2.00 | 352 | Si no se recibe la señal de valor actual del freno correcta durante este retraso, se muestra un fallo. Este retraso solo se utiliza si el valor de P3.20.1 se ha establecido en 2. |
| P3.20.7 | Respuesta fallo freno | 0 | 3 | | 0 | 1316 | 0 = Sin acción 1 = Alarma 2 = Fallo (paro de acuerdo con modo de paro) 3 = Fallo (paro libre) |

Tabla 101: Parámetros de freno mecánico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|-------------------|------|------|--------|------------------------|------|--|
| P3.20.8  | Supervisión freno | | | | DigIN ranura 0.1 | 1210 | Conecte esta señal de entrada al contacto auxiliar del freno mecánico. Si no se cierra el contacto durante el tiempo establecido, se muestra un fallo. |

5.20 GRUPO 3.21: CONTROL DE BOMBA

Tabla 102: Parámetros de autolimpieza

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------------|------|--------|--------|------------------------|------|--|
| P3.21.1.1  | Función de limpieza | 0 | 1 | | 0 | 1714 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.21.1.2  | Activación limpieza | | | | DigIN ranura 0.1 | 1715 | La señal de entrada digital que inicia la secuencia de AutoLimpieza. El proceso de AutoLimpieza se detiene si la señal de activación se cancela antes de que la secuencia se haya completado. INDICACIÓN! El convertidor se pondrá en marcha si la entrada está activada. |
| P3.21.1.3  | Ciclos limpieza | 1 | 100 | | 5 | 1716 | La cantidad de ciclos de limpieza directa o inversa. |
| P3.21.1.4  | Frecuencia directa | 0.00 | 50.00 | Hz | 45.00 | 1717 | La frecuencia de sentido directo en el ciclo de AutoLimpieza. |
| P3.21.1.5  | Tiempo frecuencia directa | 0.00 | 320.00 | s | 2.00 | 1718 | El tiempo de funcionamiento para la frecuencia de sentido directo del ciclo de AutoLimpieza. |
| P3.21.1.6  | Frecuencia inversa | 0.00 | 50.00 | Hz | 45.00 | 1719 | La frecuencia de sentido inverso en el ciclo de AutoLimpieza. |
| P3.21.1.7  | Tiempo frecuencia inversa | 0.00 | 320.00 | s | 0.00 | 1720 | El tiempo de funcionamiento para la frecuencia de sentido inverso en el ciclo de AutoLimpieza. |

Tabla 102: Parámetros de autolimpieza



| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------|------|-------|--------|-------------|------|---|
| P3.21.1.8  | Tiempo aceleración | 0.1 | 300.0 | s | 0.1 | 1721 | El tiempo de aceleración del motor cuando la AutoLimpieza está activa. |
| P3.21.1.9  | Tiempo deceleración | 0.1 | 300.0 | s | 0.1 | 1722 | El tiempo de deceleración del motor cuando la AutoLimpieza está activa. |

Tabla 103: Parámetros de bomba jockey


| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|---------------------|------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.21.2.1  | Función jockey | 0 | 2 | | 0 | 1674 | 0 = No usado 1 = Dormir (Siempre ON): la bomba jockey funciona ininterrumpidamente cuando el modo dormir de PID está activo. 2 = Dormir (por Nivel): la bomba jockey se pone en marcha en niveles predefinidos cuando el modo dormir de PID está activo. |
| P3.21.2.2 | Nivel marcha jockey | 0.00 | 100.00 | % | 0.00 | 1675 | La bomba jockey se pone en marcha cuando el modo dormir de PID está activo y la señal de valor actual de PID se sitúa por debajo del nivel establecido en este parámetro. INDICACIÓN! Este parámetro se utiliza solo si P3.21.2.1 = 2 (Dormir [por nivel]). |
| P3.21.2.3 | Nivel paro jockey | 0.00 | 100.00 | % | 0.00 | 1676 | La bomba jockey se detiene cuando el modo dormir PID está activo y la señal de valor actual de PID está por encima del nivel establecido en este parámetro o cuando el controlador PID sale del modo dormir. INDICACIÓN! Este parámetro se utiliza solo si P3.21.2.1 = 2 Dormir (por nivel). |

Tabla 104: Parámetros de la bomba de cebado

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--|-------------------|------|--------|--------|-------------|------|---|
| P3.21.3.1  | Función de cebado | 0 | 1 | | 0 | 1677 | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |
| P3.21.3.2  | Tiempo de cebado | 0.0 | 320.00 | | 3.0 | 1678 | Proporciona el momento en que la bomba de cebado se pone en marcha antes de ponerse en marcha la bomba principal. |

6 MENÚ DIAGNÓSTICO

6.1 FALLOS ACTIVOS

Si aparece un fallo o muchos fallos, la pantalla muestra el nombre del fallo y parpadea. Presione OK para volver al menú Diagnóstico. En el submenú Fallos activos se muestra el número de fallos. Seleccione un fallo y presione OK para ver los datos de fecha y hora del mismo.

El fallo permanece activo hasta que se resetea. Hay 4 formas de resetear un fallo.

- Presione el botón Reset durante 2 seg.
- Entre en el submenú Reset fallos y utilice el parámetro Reset fallos.
- Proporcione una señal de Reset en el terminal de I/O.
- Proporcione un señal de Reset con el Fieldbus.

En el submenú Fallos activos puede almacenar un máximo de 10 fallos. El submenú muestra los fallos en la secuencia en la que se han producido.

6.2 RESET FALLOS

En este menú, puede resetear fallos. Consulte las instrucciones en el capítulo *10.1 Aparece un fallo.*



ATENCIÓN!

Antes de resetear el fallo, borre la señal de control externa para evitar que el convertidor se reinicie.

6.3 HISTORIAL DE FALLOS

Puede consultar 40 fallos en el historial de fallos.

Para ver los detalles de un fallo, vaya al historial de fallos, busque el fallo y presione OK.

6.4 CONTADORES TOTALES

Si lee un valor de contador por medio del Fieldbus, consulte el capítulo *9.19 Contadores de total y reseteables.*

Tabla 105: El total de parámetros de contador en el menú de diagnóstico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|---------------------------------------|------|------|--------------|-------------|------|---|
| V4.4.1 | Contador de energía | | | Varía | | 2291 | La cantidad de energía que se toma de la red de alimentación. El contador no se puede resetear. En la pantalla de texto: la unidad de energía más alta que se indica en la pantalla es MW. Si la medida de energía supera el valor de 999,9 MW, no se mostrará ninguna unidad en la pantalla. |
| V4.4.3 | Horas funcionamiento (panel gráfico) | | | a d hh:mm | | 2298 | El tiempo de funcionamiento de la unidad de control. |
| V4.4.4 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | a | | | El tiempo de funcionamiento de la unidad de control en número total de años. |
| V4.4.5 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | d | | | El tiempo de funcionamiento de la unidad de control en número total de días. |
| V4.4.6 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | hh:mm:ss | | | El tiempo de funcionamiento de la unidad de control en horas, minutos y segundos. |
| V4.4.7 | Tiempo en marcha (panel gráfico) | | | a d hh:mm | | 2293 | El tiempo de funcionamiento del motor. |
| V4.4.8 | Tiempo en marcha (panel de texto) | | | a | | | El tiempo de funcionamiento del motor en número total de años. |
| V4.4.9 | Tiempo en marcha (panel de texto) | | | d | | | El tiempo de funcionamiento del motor en número total de días. |
| V4.4.10 | Tiempo en marcha (panel de texto) | | | hh:mm:ss | | | El tiempo de funcionamiento del motor en horas, minutos y segundos. |

Tabla 105: El total de parámetros de contador en el menú de diagnóstico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|--|------|------|--------------|-------------|------|---|
| V4.4.11 | Contador de alimentación a la red (panel gráfico) | | | a d hh:mm | | 2294 | La cantidad de tiempo que la unidad de potencia ha estado activa. El contador no se puede resetear. |
| V4.4.12 | Contador de alimentación a la red (panel de texto) | | | a | | | El tiempo de alimentación a la red en número total de años. |
| V4.4.13 | Contador de alimentación a la red (panel de texto) | | | d | | | El tiempo de alimentación a la red en número total de días. |
| V4.4.14 | Contador de alimentación a la red (panel de texto) | | | hh:mm: ss | | | El tiempo de alimentación a la red en horas, minutos y segundos. |
| V4.4.15 | Contador nº marchas | | | | | 2295 | El número de veces que se ha puesto en marcha la unidad de potencia. |

6.5 CONTADOR RESETEABLE

Si lee un valor de contador por medio del Fieldbus, consulte el capítulo 9.19 *Contadores de total y reseteables*.

Tabla 106: Los parámetros del contador reseteable en el menú de diagnóstico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------------------------------|------|------|--------------|-------------|------|--|
| P4.5.1 | Contador reseteable de energía | | | Varía | | 2296 | <p>Este contador se puede resetear. En la pantalla de texto: la unidad de energía más alta que se indica en la pantalla es MW. Si la medida de energía supera el valor de 999,9 MW, no se mostrará ninguna unidad en la pantalla.</p> <p>Reset del contador</p> <ul style="list-style-type: none"> En la pantalla de texto: Presione el botón OK durante 4 seg. En la pantalla gráfica: Presione OK. Aparecerá la página Reset contador. Presione OK una vez más. |
| P4.5.3 | Horas funcionamiento (panel gráfico) | | | a d hh:mm | | 2299 | Este contador se puede resetear. Consulte las instrucciones en P4.5.1 más arriba. |
| P4.5.4 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | a | | | El tiempo de funcionamiento en número total de años. |
| P4.5.5 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | d | | | El tiempo de funcionamiento en número total de días. |
| P4.5.6 | Horas funcionamiento (panel de texto) | | | hh:mm:ss | | | El tiempo de funcionamiento en horas, minutos y segundos. |

6.6 INFORMACIÓN DE SOFTWARE

Tabla 107: Los parámetros de información de software del menú de diagnóstico

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------------------------|------|------|--------|-------------|------|--|
| V4.6.1 | Paquete de software (panel gráfico) | | | | | | El código de identificación de software |
| V4.6.2 | ID paquete software (panel de texto) | | | | | | |
| V4.6.3 | Versión de software (panel de texto) | | | | | | |
| V4.6.4 | Carga del sistema | 0 | 100 | % | | 2300 | La carga en la CPU de la unidad de control |
| V4.6.5 | Nombre de aplicación (panel gráfico) | | | | | | El nombre de la aplicación |
| V4.6.6 | ID de la aplicación | | | | | | El código de la aplicación |
| V4.6.7 | Versión de aplicación | | | | | | |

7 MENÚ I/O Y HARDWARE

En este menú, hay diversos ajustes relacionados con las opciones. Los valores de este menú están sin procesar, es decir, la aplicación no ha ajustado su escala.

7.1 I/O ESTÁNDAR

En el menú I/O estándar, puede monitorizar los estados de las entradas y las salidas.

Tabla 108: Los parámetros de I/O estándar en el menú I/O y hardware

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|-----------------------------------|------|------|--------|-------------|----|---|
| V5.1.1 | Entrada digital 1 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.2 | Entrada digital 2 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.3 | Entrada digital 3 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.4 | Entrada digital 4 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.5 | Entrada digital 5 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.6 | Entrada digital 6 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de entrada digital |
| V5.1.7 | Modo de entrada analógica 1 (AI1) | 1 | 3 | | 3 | | Muestra el modo que se establece para la señal de entrada analógica. La selección se realiza con un interruptor DIP en la tarjeta de control. 1 = 0...20mA 3 = 0...10 V |
| V5.1.8 | Entrada analógica 1 | 0 | 100 | % | 0.00 | | Estado de la señal de entrada analógica |
| V5.1.9 | Modo de entrada analógica 2 (AI2) | 1 | 3 | | 3 | | Muestra el modo que se establece para la señal de entrada analógica. La selección se realiza con un interruptor DIP en la tarjeta de control. 1 = 0...20mA 3 = 0...10 V |
| V5.1.10 | Entrada analógica 2 | 0 | 100 | % | 0.00 | | Estado de la señal de entrada analógica |

Tabla 108: Los parámetros de I/O estándar en el menú I/O y hardware

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|---------|----------------------------------|------|------|--------|-------------|----|---|
| V5.1.11 | Modo de salida analógica 1 (AO1) | 1 | 3 | | 1 | | Muestra el modo que se establece para la señal de entrada analógica. La selección se realiza con un interruptor DIP en la tarjeta de control. 1 = 0...20mA 3 = 0...10 V |
| V5.1.12 | Salida analógica 1 | 0 | 100 | % | 0.00 | | Estado de la señal de salida analógica |
| V5.1.13 | Salida relé 1 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de salida de relé |
| V5.1.14 | Salida de relé 2 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de salida de relé |
| V5.1.15 | Salida relé 3 | 0 | 1 | | 0 | | Estado de la señal de salida de relé |

7.2 RANURAS DE LAS PLACAS OPCIONALES

Los parámetros de este menú son diferentes para todas las tarjetas opcionales. Verá los parámetros de la tarjeta opcional que ha instalado. Si no hay ninguna tarjeta opcional en las ranuras C, D o E, no se mostrará ningún parámetro. Consulte más información acerca de la ubicación de las ranuras en el capítulo *9.7.1 Programación de entradas analógicas y digitales*.

Cuando quite una tarjeta opcional, el código de fallo 39 y el nombre de fallo *Dispositivo quitado* aparece en la pantalla. Vea el capítulo *10.3 Códigos de fallo*.

Tabla 109: Parámetros relacionados con las tarjetas opcionales

| Menú | Función | Descripción |
|----------|---------|---|
| Ranura C | Ajustes | Los ajustes que están relacionados con la tarjeta opcional |
| | Control | Monitorice los datos que están relacionados con la tarjeta opcional |
| Ranura D | Ajustes | Los ajustes que están relacionados con la tarjeta opcional |
| | Control | Monitorice los datos que están relacionados con la tarjeta opcional |
| Ranura E | Ajustes | Los ajustes que están relacionados con la tarjeta opcional |
| | Control | Monitorice los datos que están relacionados con la tarjeta opcional |

7.3 RELOJ EN TIEMPO REAL

Tabla 110: Los parámetros del reloj en tiempo real del menú I/O y hardware

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|----------------------|------|------|----------|-------------|------|---|
| V5.5.1 | Estado de la batería | 1 | 3 | | 2 | 2205 | Estado de la batería. 1 = No instalada 2 = Instalada 3 = Sustituya la batería |
| P5.5.2 | Hora | | | hh:mm:ss | | 2201 | La hora actual del día |
| P5.5.3 | Fecha | | | dd.mm | | 2202 | La fecha actual |
| P5.5.4 | Año | | | aaaa | | 2203 | El año actual |
| P5.5.5 | Horario de verano | 1 | 4 | | 1 | 2204 | La regla de horario de verano 1 = Desactivado. 2 = UE: comienza el último domingo de marzo y finaliza el último domingo de octubre. 3 = EE. UU.: comienza el segundo domingo de marzo y finaliza el primer domingo de noviembre 4 = Rusia (permanente). |

7.4 AJUSTES DE LA UNIDAD DE POTENCIA

En este menú, puede cambiar los ajustes del ventilador, el chopper de frenado y el filtro sinusoidal.

El ventilador funciona en modo optimizado o en el modo siempre activo. En el modo optimizado, la lógica interna del convertidor recibe datos sobre la temperatura y controla la velocidad del ventilador. Cuando el convertidor entra en estado Preparado, el ventilador se para en un plazo de 5 minutos. En el modo siempre activo, el ventilador funciona a velocidad máxima y no se para.

El filtro sinusoidal mantiene la profundidad de sobremodulación dentro de los límites e impide que las funciones de administración térmica reduzcan la frecuencia de conmutación.

Tabla 111: Ajustes de la unidad de potencia

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|----------|-------------------------|------|------|--------|-------------|------|---|
| P5.6.1.1 | Modo control ventilador | 0 | 1 | | 1 | 2377 | 0 = Siempre conectado 1 = Optimizado |
| P5.6.2.1 | Modo chopper frenado | 0 | 3 | | 0 | | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitada (marcha) 2 = Habil. (marcha +paro) 3 = Habil. (marcha-sin test) |
| P5.6.4.1 | Filtro sinusoidal | 0 | 1 | | 0 | | 0 = Deshabilitado 1 = Habilitado |

7.5 PANEL

Tabla 112: Los parámetros de panel en el menú I/O y hardware

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|--------------------|------|------|--------|-------------|----|---|
| P5.7.1 | Tiempo límite | 0 | 60 | min | 0 | | El tiempo tras el cual la pantalla vuelve a la página que se establece con el parámetro P5.7.2. 0 = No usado |
| P5.7.2 | Página por defecto | 0 | 4 | | 0 | | La página que muestra la pantalla cuando se enciende el convertidor o cuando ha expirado el tiempo establecido con P5.7.1. Si el valor se establece en 0, en la pantalla se muestra la última página visitada. 0 = Ninguno 1 = Un índice de menú 2 = Menú principal 3 = Página de control 4 = MultiMonitor |
| P5.7.3 | Índice de menú | | | | | | Establece una página para que sea el índice de menú. (La selección 1 en P5.7.2.) |
| P5.7.4 | Contraste * | 30 | 70 | % | 50 | | Establece el contraste de la pantalla. |
| P5.7.5 | Tiempo iluminación | 0 | 60 | min | 5 | | Establece el tiempo tras el cual se apaga la retroiluminación de la pantalla. Si el valor se establece en 0, la retroiluminación siempre está activada. |

* Solo está disponible con el panel gráfico.

7.6 FIELDBUS

En el menú I/O y hardware están los parámetros relacionados con las tarjetas del Fieldbus. En el manual relacionado con el Fieldbus, puede consultar las instrucciones acerca del uso de estos parámetros.

| Nivel de submenú 1 | Nivel de submenú 2 | Nivel de submenú 3 | Nivel de submenú 4 |
|--------------------|--------------------|--------------------|----------------------------------|
| RS-485 | Ajustes comunes | Protocolo | Modbus RTU |
| | | | N2 |
| | | | MSTP BacNet |
| RS-485 | Modbus RTU | Parámetros | Dirección de esclavo |
| | | | Velocidad transmisión |
| | | | Tipo paridad |
| | | | Bit de stop |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | | Modo de operación |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Funciones erróneas |
| | | | Direcciones erróneas |
| | | | Datos erróneos |
| | | | Esclavo ocupado |
| | | | Error paridad memoria |
| | | | Fallo de esclavo |
| | | | Respuesta último fallo |
| | | | Control Word |
| | | | Status Word |

| Nivel de submenú 1 | Nivel de submenú 2 | Nivel de submenú 3 | Nivel de submenú 4 |
|--------------------|--------------------|--------------------|----------------------------------|
| RS-485 | N2 | Parámetros | Dirección de esclavo |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Datos no válidos |
| | | | Órdenes no válidas |
| | | | Orden no aceptada |
| | | | Control Word |
| Status word | | | |
| RS-485 | MSTP BacNet | Parámetros | Velocidad transmisión |
| | | | Autobauding |
| | | | Dirección MAC |
| | | | Número de instancia |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Número instancia actual |
| | | | Código de fallo |
| | | | Control Word |
| | | | Status word |

| Nivel de submenú 1 | Nivel de submenú 2 | Nivel de submenú 3 | Nivel de submenú 4 |
|--------------------|--------------------|------------------------------|----------------------------------|
| Ethernet | Ajustes comunes | Modo de dirección IP | |
| | | IP fija | Dirección IP |
| | | | Máscara de subred |
| | | | Puerta de enlace por defecto |
| | | Dirección IP | |
| | | Máscara de subred | |
| | | Puerta de enlace por defecto | |
| Dirección MAC | | | |
| Ethernet | Modbus TCP | Parámetros | Límite de conexión |
| | | | Número ID de unidad |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Funciones erróneas |
| | | | Direcciones erróneas |
| | | | Datos erróneos |
| | | | Esclavo ocupado |
| | | | Error paridad memoria |
| | | | Fallo de esclavo |
| | | | Respuesta último fallo |
| | | | Control Word |
| Status word | | | |

| Nivel de submenú 1 | Nivel de submenú 2 | Nivel de submenú 3 | Nivel de submenú 4 |
|---------------------|--------------------|--------------------|----------------------------------|
| Ethernet | Bacnet IP | Parámetros | Número de instancia |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | | Protocolo en uso |
| | | | IP BBMD |
| | | | Puerto BBMD |
| | | Tiempo de vida | |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Número instancia actual |
| | | | Control Word |
| Status word | | | |
| Ethernet | Ethernet/ IP | Parámetros | Protocolo en uso |
| | | | Instancia de salida |
| | | | Instancia de entrada |
| | | | Communication Timeout |
| | | Control | Reset contador |
| | | | Solicitud apertura |
| | | | Abrir formato de aviso |
| | | | Abrir recursos de aviso |
| | | | Abrir otros avisos |
| | | | Cerrar avisos |
| | | | Cerrar formato aviso |
| | | | Cerrar otros avisos |
| | | | Tiempo espera conexión |
| | | | Estado de comunicación |
| | | | Control Word |
| | | | Status Word |
| Estado protocolo FB | | | |

| Nivel de submenú 1 | Nivel de submenú 2 | Nivel de submenú 3 | Nivel de submenú 4 |
|--------------------|--------------------|--------------------|----------------------------------|
| Ethernet | Profinet IO | Parámetros | Protocolo en uso |
| | | | Tiempo de espera de comunicación |
| | | Control | Estado protocolo FB |
| | | | Com. Estado |
| | | | Trama de referencia |
| | | | Telegrama valor actual |
| | | | Número datos de proceso |
| | | | Control Word |
| | | | Status Word |
| | | | Tiempo espera conexión |
| | | | Accesos parámetros |

8 AJUSTES DE USUARIO, FAVORITOS Y MENÚS DE NIVEL DE USUARIO

8.1 AJUSTES DE USUARIO

Tabla 113: Ajustes generales del menú de ajustes de usuario

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|----------------------------|-------|-------|--------|-------------|-----|---|
| P6.1 | Selección de idioma | Varía | Varía | | Varía | 802 | La selección es diferente en todos los paquetes de idiomas |
| M6.5 | Copia seguridad parámetros | | | | | | Consulte la tabla 8.1.1 <i>Copia seguridad parámetros</i> . |
| M6.6 | Comparación de parámetros | | | | | | |
| P6.7 | Nombre de convertidor | | | | | | Proporcione un nombre al convertidor si lo considera necesario. |

8.1.1 COPIA SEGURIDAD PARÁMETROS

Tabla 114: Los parámetros de copia de seguridad de parámetros del menú de ajustes de usuario

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|----------------------------------|------|------|--------|-------------|-----|--|
| P6.5.1 | Restaurar parámetros por defecto | | | | | 831 | Restaura los valores de los parámetros por defecto e inicia el asistente de puesta en marcha. |
| P6.5.2 | Guardar en panel * | 0 | 1 | | 0 | | Guarda los valores de parámetros en el cuadro de control para, por ejemplo, copiarlos en otro convertidor. 0 = No 1 = Sí |
| P6.5.3 | Restaurar desde panel * | | | | | | Carga los valores de parámetros del cuadro de control al convertidor. |
| B6.5.4 | Guardar en juego 1 | | | | | | Guarda un juego de parámetros personalizados (es decir, todos los parámetros incluidos en la aplicación). |
| B6.5.5 | Restaurar de juego 1 | | | | | | Carga el juego de parámetros personalizados en el convertidor. |
| B6.5.6 | Guardar en juego 2 | | | | | | Guarda otro juego de parámetros personalizados (es decir, todos los parámetros incluidos en la aplicación). |
| B6.5.7 | Restaurar de juego 2 | | | | | | Carga el juego de parámetros personalizados 2 en el convertidor. |

* Solo está disponible con la pantalla gráfica.

8.2 FAVORITOS



INDICACIÓN!

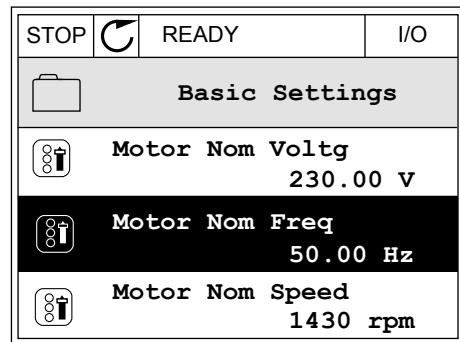
Este menú no está disponible en la pantalla de texto.

Si utiliza con frecuencia los mismos elementos, puede añadirlos a Favoritos. Puede recopilar un juego de parámetros o señales de monitorización de todos los menús del panel. No es

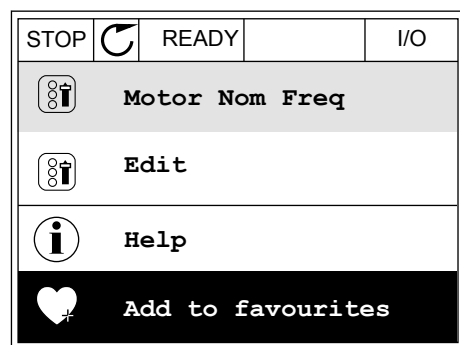
necesario buscarlos en la estructura de menús uno a uno. Como alternativa, añádalos a la carpeta Favoritos en la que es muy fácil encontrarlos.

ADICIÓN DE UN ELEMENTO A FAVORITOS

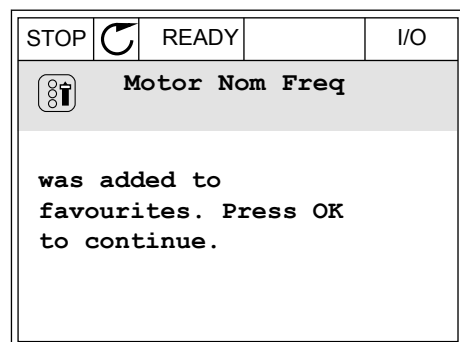
- 1 Busque el elemento que desea añadir a Favoritos. Presione el botón OK.



- 2 Seleccione *Añadir a favoritos* y presione el botón OK.



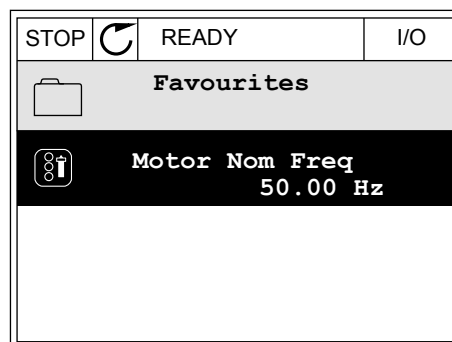
- 3 Los pasos ya han terminado. Para continuar, lea las instrucciones de la pantalla.



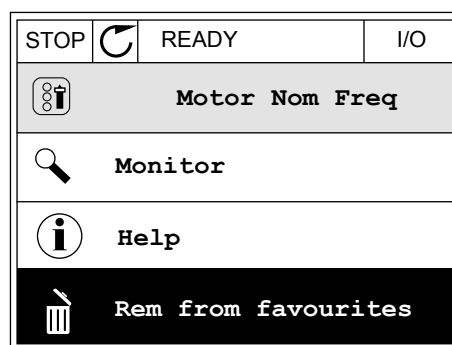
ELIMINACIÓN DE UN ELEMENTO DE FAVORITOS

- 1 Vaya a Favoritos.

- 2 Busque el elemento que desea quitar. Presione el botón OK.



- 3 Seleccione *Quitar de favoritos*.



- 4 Para quitar el elemento, presione el botón OK de nuevo.

8.3 NIVELES DE USUARIO

Utilice los parámetros de nivel de usuario para evitar que el personal que no tiene autorización realice cambios en los parámetros. También se pueden evitar cambios accidentales en los parámetros.

Cuando se selecciona un nivel de usuario, el usuario no puede ver todos los parámetros en la pantalla del cuadro de control.

Tabla 115: Los parámetros de nivel de usuario

| Índice | Parámetro | Mín. | Máx. | Unidad | Por defecto | ID | Descripción |
|--------|---------------|------|-------|--------|-------------|------|--|
| P8.1 | Nivel usuario | 1 | 3 | | 1 | 1194 | 1 = Normal. Todos los menús son visibles en el menú principal. 2 = Monitorización. Solo están visibles los menús de monitor y nivel de usuario en el menú principal. 3 = Favoritos. Solo son visibles los menús de favoritos y nivel de usuario en el menú principal. |
| P8.2 | Código acceso | 0 | 99999 | | 0 | 2362 | Si se establece un valor diferente a 0 antes de ir a <i>Monitorización</i> desde, por ejemplo, <i>Normal</i> , tendrá que proporcionar el código de acceso cuando vuelva a <i>Normal</i> . Esto evita que el personal que no tiene autorización realice cambios en los parámetros en el cuadro de control. |

**ATENCIÓN!**




No pierda el código de acceso. Si lo pierde, póngase en contacto con el distribuidor o el centro de servicio más próximo.

CAMBIO DEL CÓDIGO DE ACCESO DE LOS NIVELES DE USUARIO

- 1 Vaya a Nivel de usuario.
- 2 Vaya al código de acceso del elemento y presione el botón de flecha a la derecha.

| STOP | READY | ALARM | Keypad |
|--------------------|-------|-------|--------|
| Main Menu | | | |
| ID: 2362 | | P8.2 | |
| User level | | | |
| | | | Normal |
| Access code | | | |
| | | | 00000 |

- 3 Para cambiar los dígitos del código de acceso, utilice todos los botones de flecha.

| | | | | |
|--|---|--------------------|-------|-----|
| STOP |  | READY | ALARM | I/O |
|  | | Access code | | |
| | | ID: 2362 | P8. 2 | |
|  | | <u>00000</u> | | |
| | | Min: 0 | | |
| | | Max: 9 | | |

- 4 Acepte el cambio con el botón OK.

9 DESCRIPCIONES DE PARÁMETROS

En este capítulo, encontrará datos sobre los parámetros más especiales de la aplicación. Para la mayoría de los parámetros de la aplicación Vacon 100, es suficiente una descripción básica. Estas descripciones básicas se encuentran en las tablas de parámetros del capítulo *5 Menú Parámetros*. Si son necesarios otros datos, su distribuidor le ayudará.

P1.2 APLICACIÓN (ID212)

En P1.2, puede seleccionar la aplicación que sea mejor para su proceso. Las aplicaciones incluyen configuraciones de aplicación fijas, es decir, juegos de parámetros predefinidos. La selección de la aplicación facilita la puesta en marcha del convertidor y reduce el trabajo manual con los parámetros.

Estas configuraciones se cargan en el convertidor cuando cambia el valor del parámetro P1.2 Aplicación. Puede cambiar el valor de este parámetro cuando realice el arranque o la puesta en marcha del convertidor.

Si utiliza el cuadro de control para cambiar este parámetro, se inicia un asistente para aplicación que le ayuda a establecer los parámetros básicos relacionados con la aplicación. El asistente no se inicia si utiliza la herramienta de PC para cambiar este parámetro. Encontrará datos sobre los asistentes para aplicación en el capítulo *2 Asistentes*.

Hay disponibles estas aplicaciones:

- 0 = Estándar
- 1 = Panel/Remoto
- 2 = Multi-velocidad
- 3 = Control PID
- 4 = Multiobjetivo
- 5 = Potenciómetro del motor



INDICACIÓN!

Cuando cambia la aplicación, el contenido del menú Guía rápida cambia.

9.1 AJUSTES DEL MOTOR

P3.1.1.2 FRECUENCIA NOMINAL MOTOR (ID 111)

Cuando se cambia este parámetro, los parámetros P3.1.4.2 Frecuencia punto desexcitación y P3.1.4.3 Voltaje punto desexcitación se iniciarán automáticamente. Los dos parámetros tienen diferentes valores para cada tipo de motor. Consulte las tablas en *P3.1.2.2 Tipo de motor (ID 650)*.

P3.1.2.1 MODO DE CONTROL (ID 600)

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---|--|
| 0 | Control frecuencia (lazo abierto) | La referencia de frecuencia del convertidor está establecida en la frecuencia de salida sin compensación de deslizamiento. La velocidad real del motor la especifica la carga del motor. |
| 1 | Control de velocidad (control sin sensor) | La referencia de frecuencia del convertidor está establecida en la referencia de velocidad del motor. La carga del motor no afecta a la velocidad del motor. Hay una compensación del deslizamiento. |
| 2 | Control par (lazo abierto) | El par motor se controla. El motor produce un par en los límites de velocidad establecidos para lograr la referencia de par. P3.3.2.7 (Límite frecuencia control par) controla el límite de velocidad del motor. |

P3.1.2.2 TIPO DE MOTOR (ID 650)

En este parámetro, puede establecer el tipo de motor en su proceso.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|-------------------------------|---|
| 0 | Motor Inducción (IM) | Seleccione esta opción si se utiliza un motor Inducción. |
| 1 | Motor de imán permanente (PM) | Seleccione esta opción si se utiliza un motor de imán permanente. |

Si este parámetro cambia, los parámetros P3.1.4.2 y P3.1.4.3 se inician automáticamente. Los dos parámetros tienen diferentes valores para cada tipo de motor.

| Parámetro | Motor Inducción (IM) | Motor de imán permanente (PM) |
|---|------------------------------|-------------------------------|
| P3.1.4.2 (Frecuencia punto desexcitación) | Frecuencia nominal del motor | Se calcula internamente |
| P3.1.4.3 (Voltaje punto desexcitación) | 100.0% | Se calcula internamente |

P3.1.2.4 IDENTIFICACIÓN (ID 631)

La identificación de marcha calcula o mide los parámetros del motor que son necesarios para obtener un buen control del motor y la velocidad.

La identificación de marcha le ayuda a ajustar los parámetros específicos del motor y los parámetros específicos del convertidor. Es una herramienta para la puesta en marcha y el mantenimiento del convertidor. El objetivo es encontrar los valores de parámetros óptimos para el funcionamiento del convertidor.

**INDICACIÓN!**

Antes de realizar la identificación de marcha, tiene que establecer los parámetros de la placa de características del motor.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---|---|
| 0 | Sin acción | No se solicita identificación. |
| 1 | Identificación en modo sin giro | El convertidor funciona sin velocidad cuando se realiza la identificación de marcha para los parámetros del motor. El motor recibe intensidad y tensión pero la frecuencia es cero. Se identifican los parámetros de magnetización de arranque y de relación U/f. |
| 2 | Identificación con el motor en rotación | El convertidor funciona con velocidad cuando se realiza la identificación de marcha para los parámetros del motor. Se identifican los parámetros de magnetización de arranque, de intensidad de magnetización y de relación U/f. Para obtener resultados precisos, realice esta identificación de marcha sin carga alguna en el eje del motor. |

Para activar la función de identificación, establezca el parámetro P3.1.2.4 y proporcione una orden de marcha. Tiene que proporcionar la orden de marcha en 20 seg. Si no se proporciona ninguna en ese tiempo, la identificación de marcha no comienza. El parámetro P3.1.2.4 se resetea al valor por defecto y se muestra una alarma de identificación.

Para parar la identificación de marcha antes de que se complete, proporcione una orden de paro. Resetea el valor por defecto del parámetro. Si la identificación de marcha no se completa, se muestra una alarma de identificación.

**INDICACIÓN!**

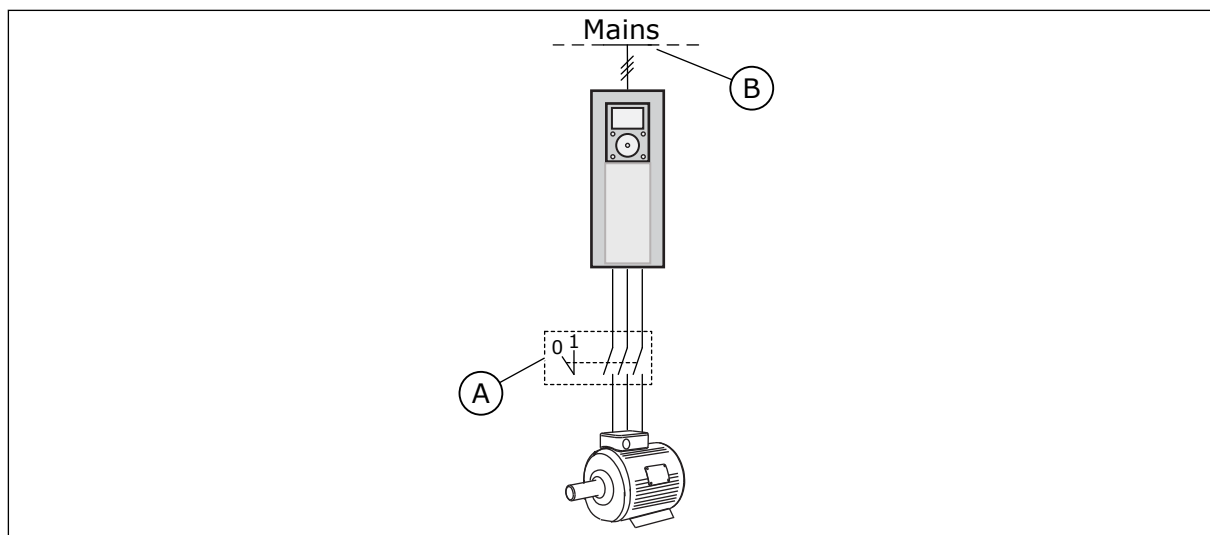
Para iniciar el convertidor después de la identificación, es necesario una nueva orden de marcha.

P3.1.2.6 CONTACTOR DEL MOTOR (ID 653)

Puede utilizar este parámetro si hay un conmutador entre el convertidor y el motor en el sistema. El funcionamiento de un contactor de motor garantiza que el circuito eléctrico se desconecta del motor durante el mantenimiento.

Cuando se habilita este parámetro, el contactor del motor se abre y desconecta el motor del convertidor. Esto no hace que el convertidor se resetee. No es necesario realizar ningún cambio en la orden de marcha ni en la señal de referencia al convertidor.

Una vez terminado el mantenimiento, deshabilite el parámetro P3.1.2.6 para volver a conectar el motor. El convertidor hace que la velocidad del motor coincida con la velocidad de referencia de las órdenes del proceso. Si el motor gira cuando lo conecte, el convertidor detecta la velocidad del motor con la función de arranque en vuelo. Luego, el convertidor aumenta la velocidad del motor para que coincida con las órdenes del proceso.



Imag. 20: El contactor del motor entre el convertidor y el motor

A. El contactor del motor

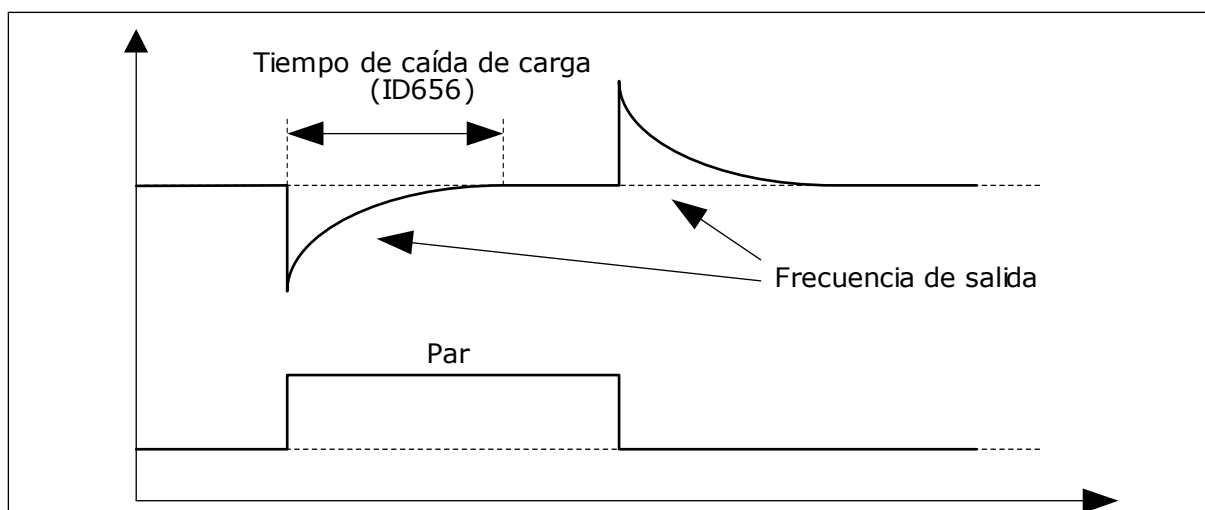
B. Alimentación eléctrica

P3.1.2.7 CAÍDA DE CARGA (ID 620)

La función de caída de carga permite la caída de velocidad. Este parámetro establece la caída expresada en un porcentaje del par nominal del motor.

Puede utilizar esta función cuando sea necesaria una carga equilibrada para los motores conectados de manera mecánica. A esto se le denomina caída estática. También puede utilizar la función cuando sea necesaria una caída dinámica porque la carga cambia. En la caída estática, el tiempo de caída de carga se establece en cero, lo que significa que la caída no puede decaer. En la caída dinámica, se establece el tiempo de caída de carga. La carga cae de manera momentánea con energía a partir de la inercia del sistema. Esto hace que disminuyan los picos de par de intensidad cuando la carga cambia de manera repentina.

Si el motor posee una frecuencia nominal de 50 Hz, el motor está cargado con la carga nominal (100 % de par) y la caída de carga está establecida en el 10 %, la frecuencia de salida puede disminuir 5 Hz respecto de la referencia de frecuencia.



Imag. 21: La función de caída de carga

P3.1.2.10 CONTROL DE SOBRETENSIÓN (ID 607)

Consulte la descripción en P3.1.2.11 Control de baja tensión.

P3.1.2.11 CONTROL DE BAJA TENSIÓN (ID 608)

Cuando se habilita P3.1.2.10 o P3.1.2.11, los controladores comienzan a monitorizar los cambios en la tensión de alimentación. Los controladores cambian la frecuencia de salida si sube o baja demasiado.

Para parar los controladores de baja tensión y sobretensión, deshabilite estos dos parámetros. Esto puede ser útil si la tensión de alimentación cambia más del rango comprendido entre -15 % y +10 % y la aplicación no tolera el funcionamiento de los controladores.

P3.1.2.13 AJUSTE DE TENSIÓN DEL ESTATOR (ID 659)



INDICACIÓN!

La identificación de marcha establece un valor para este parámetro de manera automática. Se recomienda efectuar la identificación de marcha siempre que sea posible. Puede realizar la identificación de marcha con el parámetro P3.1.2.4.

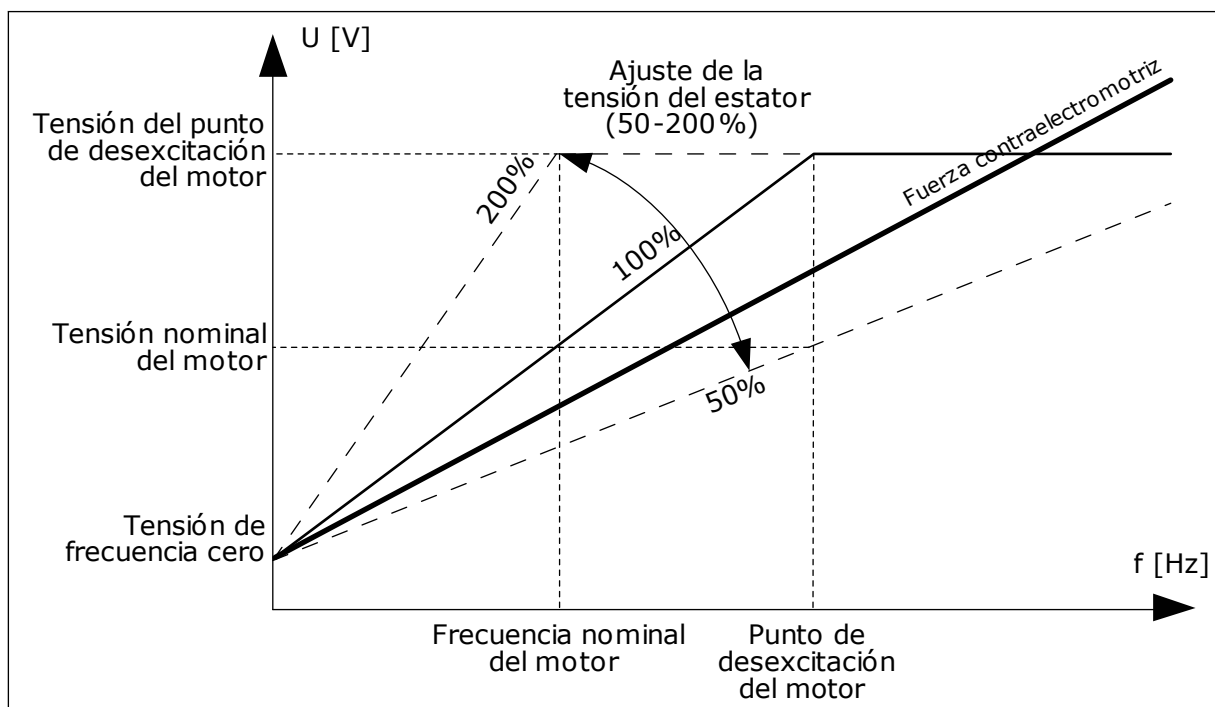
Solo es posible utilizar este parámetro cuando el parámetro P3.1.2.2 Tipo de motor tenga el valor *Imanes permanentes*. Si establece un *motor Inducción* como tipo de motor, el valor se establece automáticamente en el 100 % y no se puede cambiar.

Cuando se cambia el valor de P3.1.2.2 (Tipo de motor) por *Imanes permanentes*, los parámetros P3.1.4.2 (Frecuencia punto desexcitación) y P3.1.4.3 (Voltaje punto desexcitación) aumentan automáticamente hasta que son iguales a la tensión de salida del convertidor. La relación U/f establecida no cambia. Esto sirve para evitar el funcionamiento del motor de imanes permanentes en el área de desexcitación. La tensión nominal del motor de imanes permanentes es mucho menor que la tensión de salida completa del convertidor.

La tensión nominal del motor de imanes permanentes coincide con la tensión de fuerza contraelectromotriz del motor a la frecuencia nominal. Sin embargo, en el motor de otro fabricante, puede ser igual a, por ejemplo, la tensión del estator a la carga nominal.

El ajuste de la tensión del estator le ayuda a ajustar la curva de U/f del convertidor para que se aproxime a la curva de fuerza contraelectromotriz. No es necesario cambiar los valores de muchos parámetros de la curva U/f.

El parámetro P3.1.2.13 proporciona la tensión de salida del convertidor en forma de porcentaje de la tensión nominal del motor a la frecuencia nominal del motor. Ajuste la curva U/f del convertidor por encima de la curva de fuerza contraelectromotriz del motor. La intensidad del motor aumenta cuanto más difiera la curva U/f de la curva de fuerza contraelectromotriz.



Imag. 22: El ajuste de tensión del estator

P3.1.2.14 SOBREMÓDULACIÓN (ID 1515)

La sobremodulación aumenta al máximo la tensión de salida del convertidor, pero aumenta los armónicos de intensidad del motor.

P3.1.3.1 LÍMITE INTENSIDAD MOTOR (ID 107)

Este parámetro indica la intensidad máxima del motor desde el convertidor de frecuencia. El rango de valores del parámetro es diferente para cada tamaño de bastidor del convertidor.

Cuando el límite de intensidad está activo, la frecuencia de salida del convertidor disminuye.

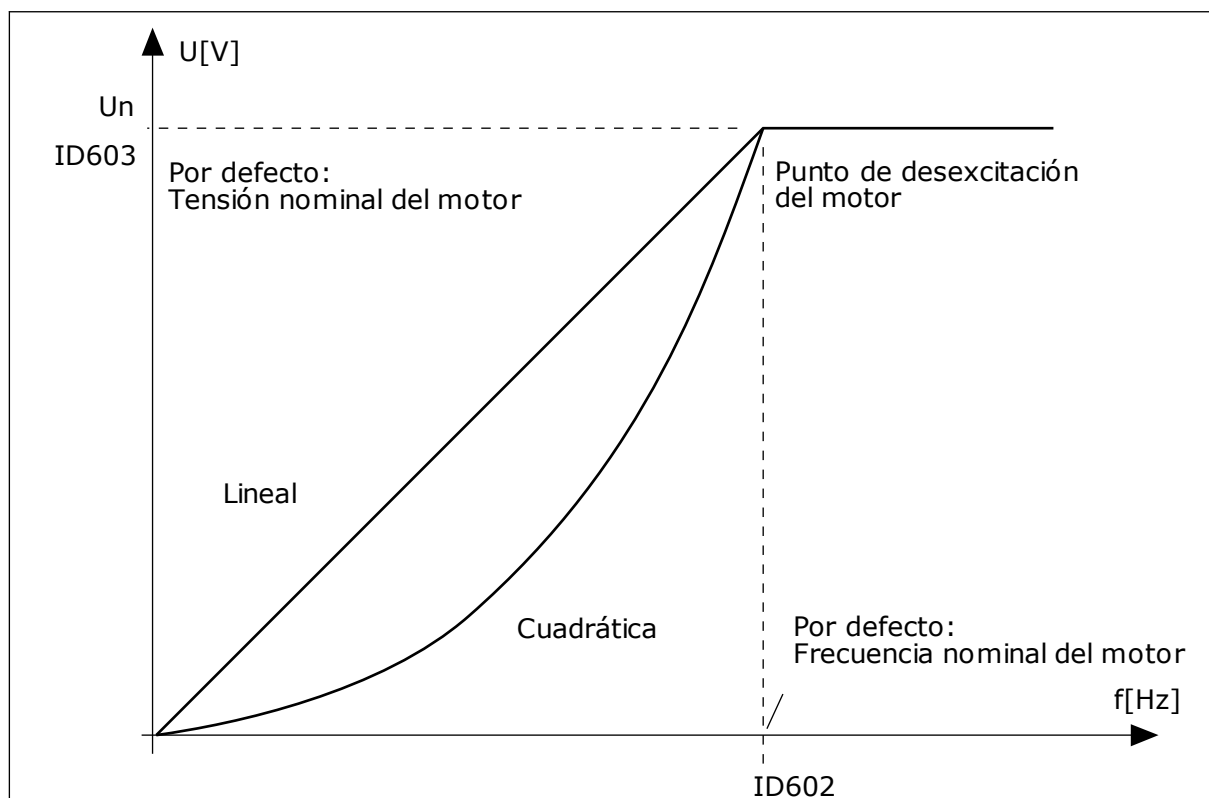


INDICACIÓN!

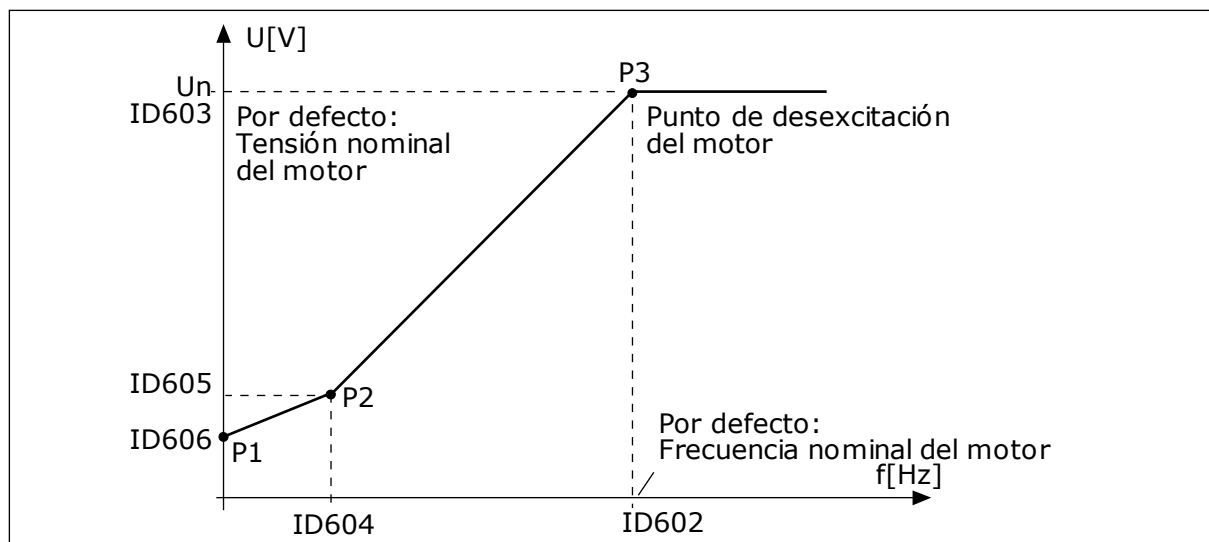
El límite de intensidad del motor no es un límite de reset por sobreintensidad.

P3.1.4.1 RELACIÓN U/F (ID 108)

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 0 | Lineal | La tensión del motor cambia de manera lineal en función de la frecuencia de salida. La tensión del motor cambia del valor de P3.1.4.6 (Voltaje frecuencia cero) al valor de P3.1.4.3 (Voltaje punto desexcitación) a una frecuencia establecida en P3.1.4.2 (Frecuencia punto desexcitación). Utilice este ajuste por defecto si no es necesario un ajuste diferente. |
| 1 | Cuadrática | La tensión del motor cambia del valor de P3.1.4.6 (Voltaje frecuencia cero) al valor de P3.1.4.2 (Frecuencia punto desexcitación) como una curva cuadrática. El motor funciona con menor magnetización por debajo del punto de desexcitación y produce un par menor. Puede utilizar la relación cuadrática U/f en aplicaciones en que la demanda de par sea proporcional al cuadrado de la velocidad (por ejemplo, en bombas y ventiladores centrífugos). |
| 2 | Programable | Es posible programar la curva U/f con tres puntos distintos: tensión de frecuencia cero (P1), tensión/frecuencia de punto medio (P2) y punto de desexcitación (P3). Puede utilizar la curva U/f programable a bajas frecuencias si se necesita un par superior. Los ajustes óptimos se pueden obtener automáticamente realizando una identificación de marcha (P3.1.2.4). |



Imag. 23: Cambio lineal y cuadrático de la tensión del motor



Imag. 24: La curva U/f programable

Cuando el tipo de motor del parámetro tenga el valor *Imanes permanentes (Motor de imán permanente)*, este parámetro se establece automáticamente en el valor *Lineal*.

Cuando el parámetro Tipo de motor tiene el valor *Motor Inducción*, y cuando se cambia el parámetro, se establecen los valores por defecto de estos parámetros.

- P3.1.4.2 Frecuencia punto desexcitación
- P3.1.4.3 Voltaje en punto desexcitación
- P3.1.4.4 Frecuencia punto medio U/f
- P3.1.4.5 Voltaje punto medio U/f
- P3.1.4.6 Voltaje frecuencia cero

P3.1.4.3 VOLTAJE EN PUNTO DESEXCITACIÓN (ID 603)

Por encima de la frecuencia en el punto de desexcitación, la tensión de salida permanece en el valor máximo establecido. Por debajo de la frecuencia en el punto de desexcitación, los parámetros de la curva U/f controlan la tensión de salida. Consulte los parámetros de U/f P3.1.4.1, P3.1.4.4 y P3.1.4.5.

Cuando se establecen los parámetros P3.1.1.1 (Tensión nominal motor) y P3.1.1.2 (Frecuencia nominal motor), se asignan de forma automática los valores correspondientes a los parámetros P3.1.4.2 y P3.1.4.3. Para tener valores diferentes para los parámetros P3.1.4.2 y P3.1.4.3, cambie estos parámetros únicamente después de establecer los parámetros P3.1.1.1 y P3.1.1.2.

P3.1.4.7 OPCIONES ARRANQUE AL VUELO (ID 1590)

El parámetro Opciones arranque al vuelo tiene una selección de valores con casillas de verificación.

Los bits pueden recibir estos valores.

- Busque la frecuencia del eje solo desde el mismo sentido que la referencia de frecuencia.
- Deshabilite el escaneo de CA
- Use la referencia de frecuencia para una estimación inicial
- Deshabilite los pulsos CC

El bit B0 controla el sentido de búsqueda. Cuando se establece el bit en 0, la frecuencia del eje se busca en dos direcciones: positiva y negativa. Cuando se establece el bit en 1, la frecuencia del eje se busca solo en el sentido de la referencia de frecuencia. Esto evita los movimientos del eje en el otro sentido.

El bit B1 controla el escaneo de CA que premagnetiza el motor. En el escaneo de CA, el sistema barre la frecuencia desde el máximo hacia la frecuencia cero. El escaneo de CA se detiene siempre que se produce una adaptación a la frecuencia del eje. Para deshabilitar el escaneo de CA, establezca el bit B1 en 1. Si el valor de Tipo de motor es un motor de imán permanente, el escaneo de CA se deshabilita automáticamente.

Con el bit B5, puede deshabilitar los pulsos de CC. La función principal de los pulsos de CC es premagnetizar el motor y examinar el giro del motor. Si se han habilitado tanto los pulsos de CC como el escaneo de CA, la frecuencia de deslizamiento indica qué procedimiento se aplica. Si la frecuencia de deslizamiento es menor que 2 Hz o el tipo de motor es de imanes permanentes, los pulsos de CC se deshabilitan automáticamente.

P3.1.4.9 SOBREPARE AUTOMÁTICO (ID 109)

Utilice este parámetro con un proceso que tenga un alto par de arranque a causa de la fricción.

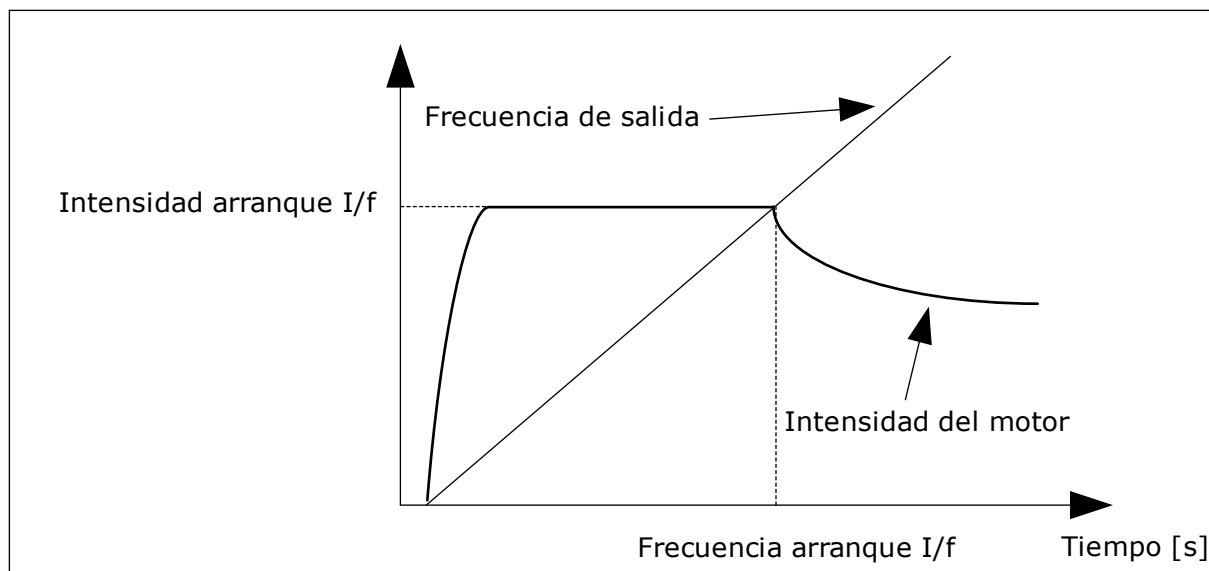
La tensión del motor cambia en relación con el par necesario. Esto hace que el motor produzca más par en el arranque y cuando el motor funciona a frecuencias bajas.

El sobrepar afecta con una curva U/f lineal. Puede obtener el mejor resultado cuando ha realizado la identificación de marcha y ha activado la curva U/f programable.

9.1.1 FUNCIÓN DE ARRANQUE I/F

Si tiene un motor de imanes permanentes, utilice la función de arranque U/f para poner en marcha el motor con un control de intensidad constante. Puede obtener el mejor rendimiento con un motor de alta potencia. Con un motor de alta potencia, la resistencia es baja y no es fácil cambiar la curva U/f.

La función de arranque I/f también puede proporcionar el par suficiente al motor en el arranque.



Imag. 25: Los parámetros de arranque I/f

P3.1.4.12.1 ARRANQUE I/F (ID 534)

Cuando se activa la función de arranque I/f, el convertidor comienza a funcionar en el modo de control de intensidad. Se transmite una intensidad constante al motor hasta que la frecuencia de salida aumenta por encima del nivel que se establece en P3.1.4.12.2. Cuando la frecuencia de salida aumenta por encima del nivel de la frecuencia de arranque I/f, el modo de funcionamiento vuelve al modo de control de U/f normal.

P3.1.4.12.2 FRECUENCIA DE ARRANQUE I/F (ID 535)

Cuando la frecuencia de salida del convertidor se encuentra por debajo del límite de este parámetro, se activa la función de arranque I/f. Cuando la frecuencia de salida supera este límite, el modo de funcionamiento del convertidor vuelve al modo de control de U/f normal.

P3.1.4.12.3 INTENSIDAD DE ARRANQUE I/F (ID 536)

Con este parámetro, se establece la intensidad que se utiliza cuando la función de arranque I/f está habilitada.

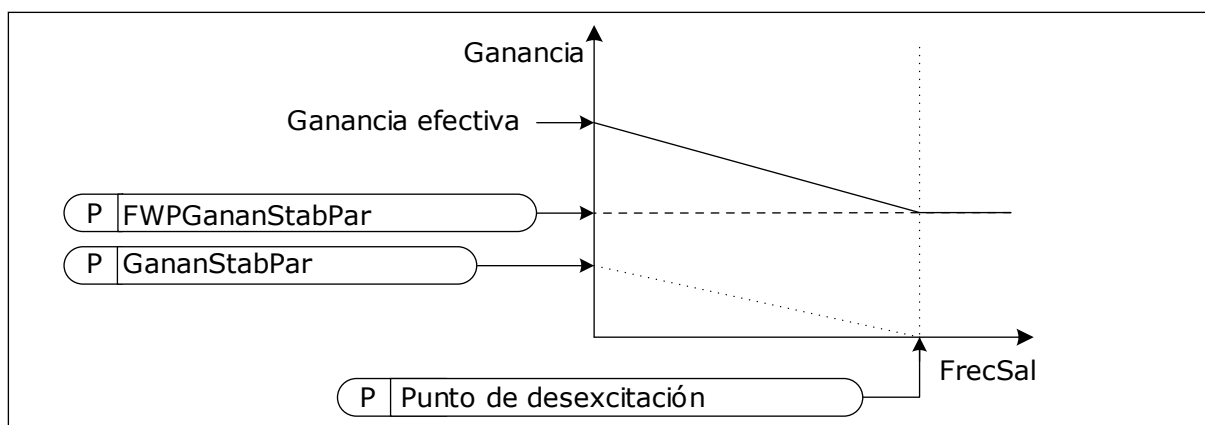
9.1.2 FUNCIÓN DE ESTABILIZADOR DE PAR

P3.1.4.13.1 GANANCIA ESTABILIZADOR PAR (ID 1412)

P3.1.4.13.2 GANANCIA ESTABILIZADOR PAR EN PUNTO DE DESEXCITACIÓN (ID 1414)

El estabilizador de par estabiliza las posibles oscilaciones en el par estimado.

Se utilizan dos ganancias. FWPGananStabPar es una ganancia constante en todas las frecuencias de salida. FWPGananStabPar cambia linealmente entre la frecuencia cero y la frecuencia de punto de desexcitación. La ganancia completa está a 0 Hz y la ganancia es cero en el punto de desexcitación. La figura muestra las ganancias como una función de la frecuencia de salida.



Imag. 26: La ganancia del estabilizador de par

P3.1.4.13.3 ESTABILIZADOR DE PAR (ID 1413)

La constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par.

P3.1.4.13.4 ESTABILIZADOR PAR PMM (ID 1735)

La constante de tiempo de amortiguación del estabilizador de par para motores de imán permanente.

9.2 CONFIGURACIÓN DE MARCHA/PARO

Debe proporcionar las órdenes de marcha y paro de forma distinta en cada lugar de control.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (I/O LUGAR A)

Utilice los parámetros P3.5.1.1 (Señal de control 1 A), P3.5.1.2 (Señal de control 2 A) y P3.5.1.3 (Señal de control 3 A) para seleccionar las entradas digitales. Estas entradas digitales controlan las órdenes de marcha, paro e inversión. A continuación, seleccione una lógica para estas entradas con P3.2.6 Lógica de I/O lugar A.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (I/O LUGAR B)

Utilice los parámetros P3.5.1.4 (Señal de control 1 B), P3.5.1.5 (Señal de control 2 B) y P3.5.1.6 (Señal de control 3 B) para seleccionar las entradas digitales. Estas entradas digitales controlan las órdenes de marcha, paro e inversión. A continuación, seleccione una lógica para estas entradas con P3.2.7 Lógica de I/O lugar B.

LUGAR DE CONTROL PANEL (PANEL)

Las órdenes de marcha y paro provienen de los botones del panel. El sentido del giro se establece con el parámetro P3.3.1.9 Sentido panel.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (FIELD BUS)

Las órdenes de marcha, paro e inversión se ejecutan desde el Fieldbus.

P3.2.5 TIPO DE PARO (ID 506)**Tabla 116:**

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 0 | Libre | El motor se detiene por su propia inercia. Cuando se proporciona la orden de paro, el control del convertidor se detiene y la intensidad del convertidor llega a 0. |
| 1 | Rampa | Tras la orden de paro, la velocidad del motor se reduce a cero de acuerdo con los parámetros de deceleración. |

P3.2.6 LÓGICA DE MARCHA/PARO DE I/O LUGAR A (ID 300)

Es posible controlar la marcha y el paro del convertidor con las señales digitales de este parámetro.

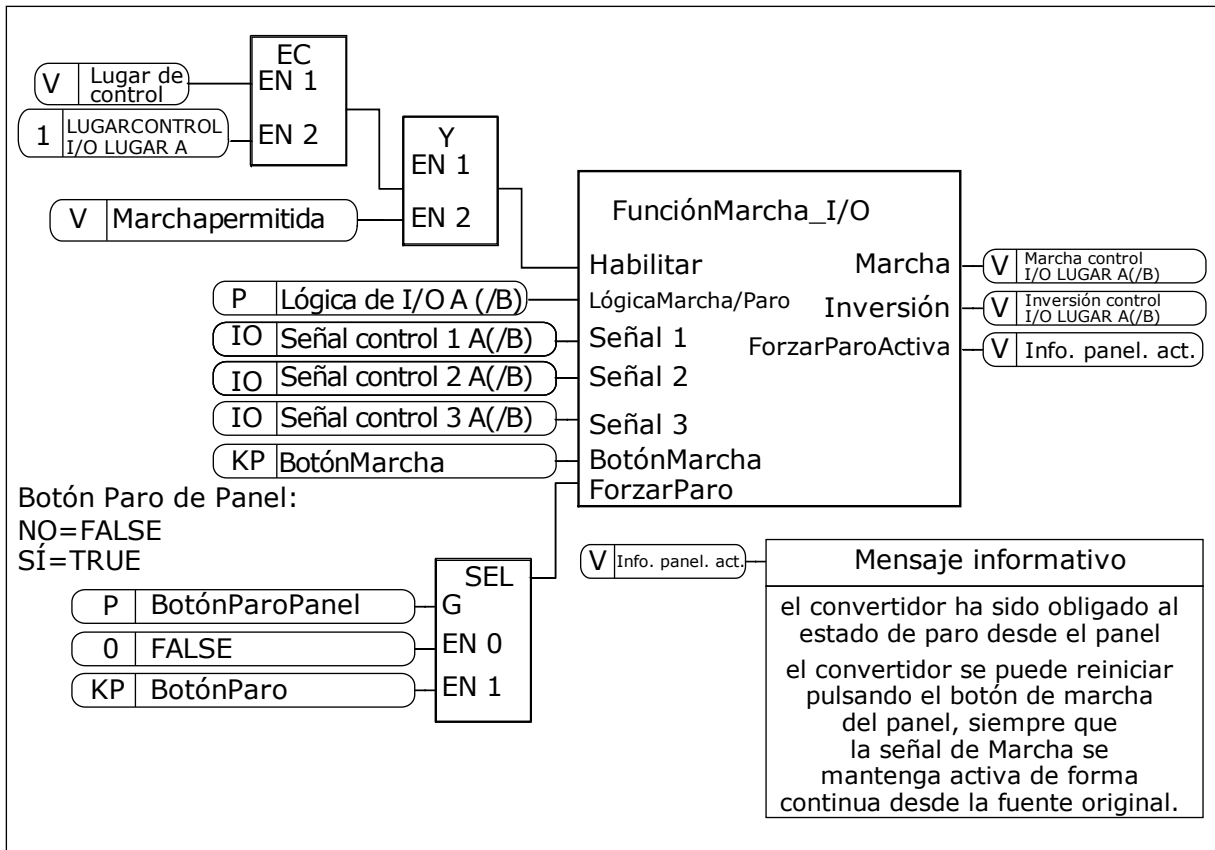
Las opciones que incluyen la palabra "flanco" le ayudan a evitar una puesta en marcha accidental.

Se podría producir una puesta en marcha accidental en estas condiciones, entre otras:

- Cuando se conecta la alimentación.
- Cuando se vuelve a conectar la alimentación después de un corte de electricidad.
- Después de resetear un fallo.
- Después de que Permiso marcha pare el convertidor.
- Cuando cambia el lugar de control a control de I/O.

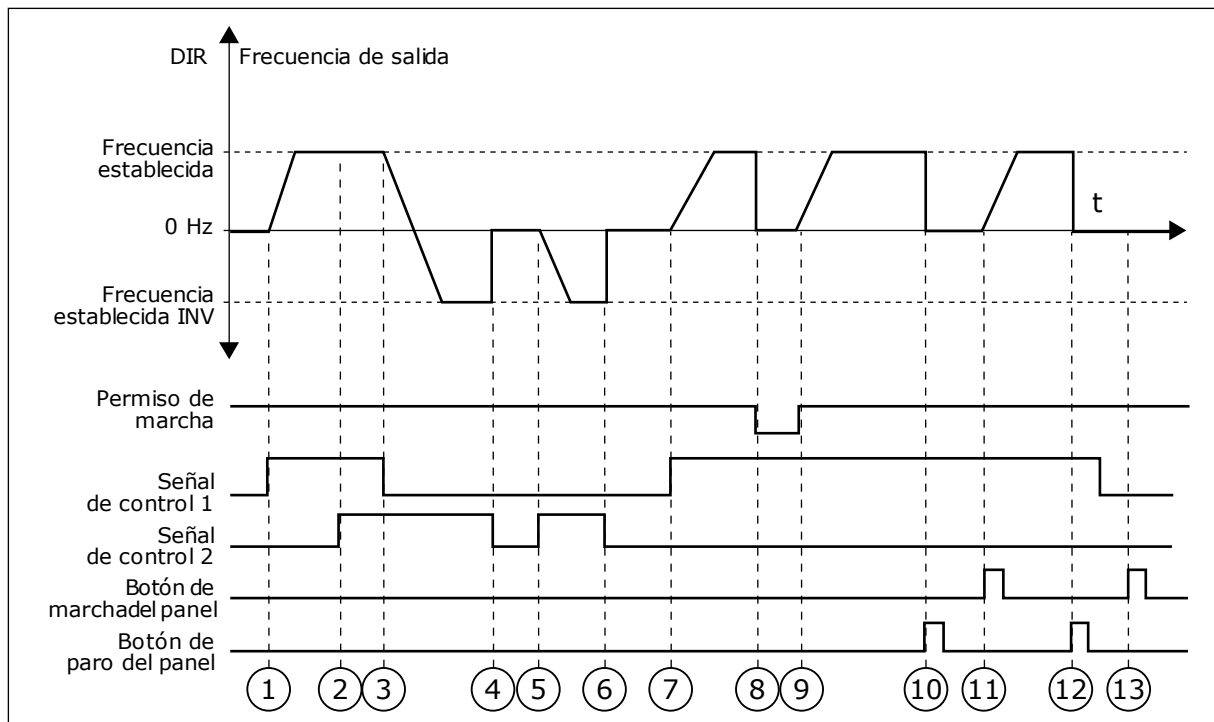
Para poder poner en marcha el motor, debe abrir el contacto de marcha/paro.

En todos los ejemplos de las siguientes páginas, el modo de paro utilizado es libre. SC = Señal de control.



Imag. 27: El diagrama de bloques de la lógica de marcha/paro de I/O lugar A

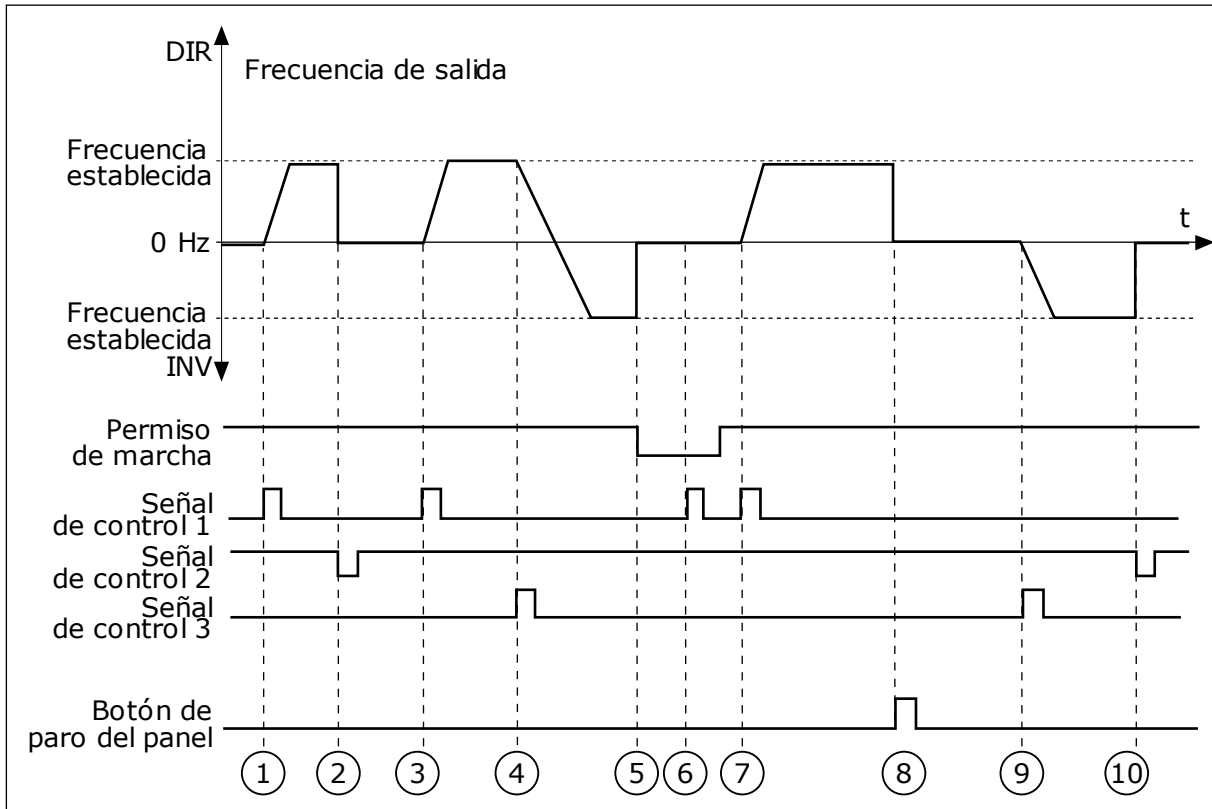
| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------------------------|---|
| 0 | SC1 = Marcha directa SC2 = Inversa | Las funciones se activan cuando los contactos están cerrados. |



Imag. 28: Lógica de marcha/paro de I/O lugar A = 0

1. La señal de control (SC) 1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente. El motor funciona en sentido directo.
2. SC2 se activa, pero no tiene ningún efecto en la frecuencia de salida porque el sentido que se establece primero tiene la máxima prioridad.
3. SC1 se desactiva y provoca el cambio del sentido de marcha (DIR a INV) porque SC2 sigue estando activa.
4. SC2 se desactiva y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0.
5. SC2 se activa de nuevo y provoca que el motor se acelere (INV) hasta la frecuencia establecida.
6. SC2 se desactiva y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0.
7. SC1 se activa y el motor se acelera (DIR) hasta la frecuencia establecida.
8. La señal de permiso de marcha está establecida en FALSE, por lo que la frecuencia cae hasta 0. Configure la señal de permiso de marcha con el parámetro P3.5.1.15.
9. La señal de permiso de marcha está establecida en TRUE, lo que provoca que la frecuencia aumente hacia la frecuencia establecida porque SC1 sigue estando activa.
10. Se presiona el botón STOP en el panel y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0. (Esta señal solo funciona si el valor de P3.2.3 Botón paro panel es Sí).
11. El convertidor se pone en marcha porque se ha presionado el botón START en el panel.
12. Se pulsa de nuevo el botón STOP en el panel para parar el convertidor.
13. El intento de poner en marcha el convertidor con el botón START no es correcto porque SC1 está inactiva.

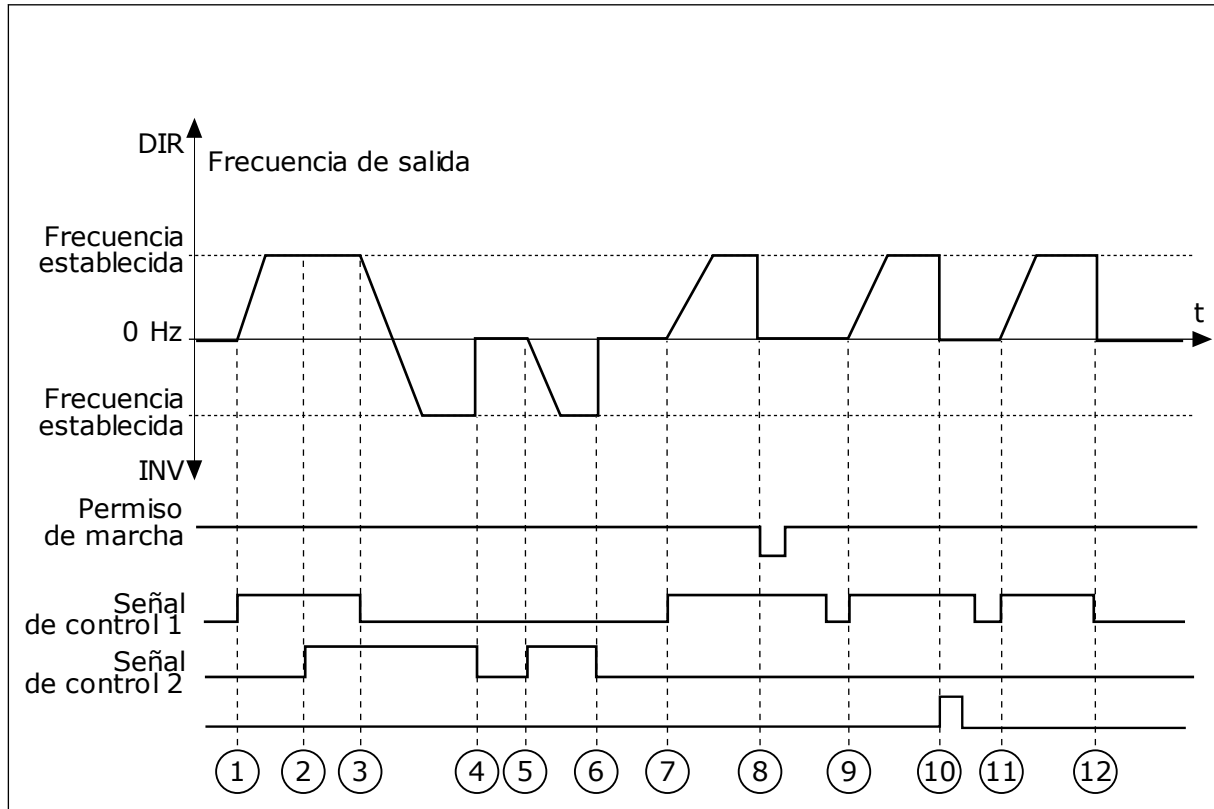
| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|---|
| 1 | SC1 = Directo (flanco) SC2 = Paro invertido SC3 = Inverso (flanco) | Para el control mediante tres cables (control de pulso) |



Imag. 29: Lógica de marcha/parada de I/O lugar A = 1

1. La señal de control (SC) 1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente. El motor funciona en sentido directo.
2. SC2 se desactiva y hace que la frecuencia suministrada caiga hasta 0.
3. SC1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente de nuevo. El motor funciona en sentido directo.
4. SC3 se activa y provoca el cambio del sentido de la marcha (DIR a INV).
5. La señal de permiso de marcha está establecida en FALSE, por lo que la frecuencia cae hasta 0. Configure la señal de permiso de marcha con el parámetro 3.5.1.15.
6. El intento de puesta en marcha con SC1 no es correcto porque la señal de permiso de marcha sigue siendo FALSE.
7. SC1 se activa y el motor se acelera (DIR) hasta la frecuencia establecida porque la señal de permiso de marcha se ha establecido en TRUE.
8. Se presiona el botón STOP en el panel y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0. (Esta señal solo funciona si el valor de P3.2.3 Botón paro panel es Sí).
9. SC3 se activa y provoca que el motor se ponga en marcha y funcione en sentido inverso.
10. SC2 se desactiva y hace que la frecuencia suministrada caiga hasta 0.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|--|
| 2 | SC1 = Directo (flanco) SC2 = Inverso (flanco) | Utilice esta función para evitar una puesta en marcha accidental. Para poder poner en marcha el motor de nuevo, debe abrir el contacto de marcha/paro. |

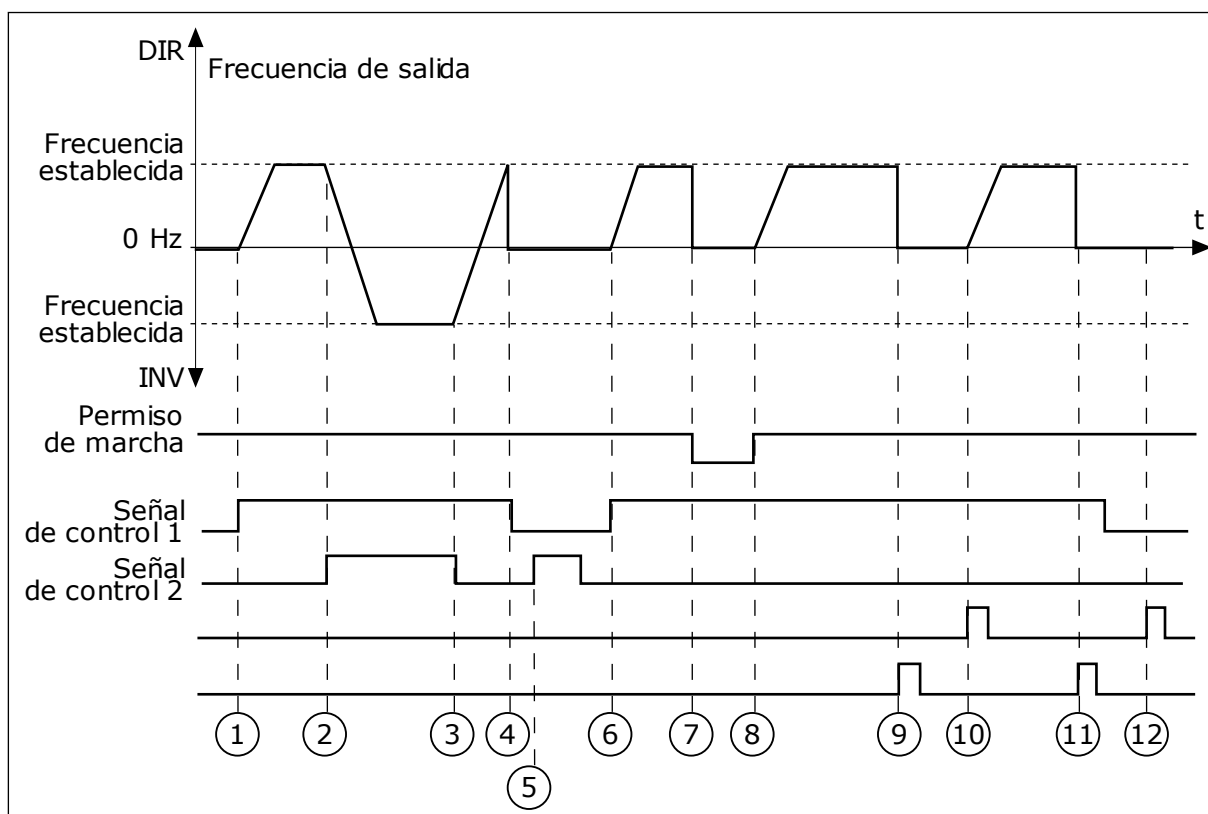


Imag. 30: Lógica de marcha/paro de I/O lugar A = 2

1. La señal de control (SC) 1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente. El motor funciona en sentido directo.
2. SC2 se activa, pero no tiene ningún efecto en la frecuencia de salida porque el sentido que se establece primero tiene la máxima prioridad.
3. SC1 se desactiva y provoca el cambio del sentido de la marcha (DIR a INV) porque SC2 sigue estando activa.
4. SC2 se desactiva y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0.
5. SC2 se activa de nuevo y provoca que el motor se acelere (INV) hasta la frecuencia establecida.
6. SC2 se desactiva y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0.
7. SC1 se activa y el motor se acelera (DIR) hasta la frecuencia establecida.
8. La señal de permiso de marcha está establecida en FALSE, por lo que la frecuencia cae hasta 0. Configure la señal de permiso de marcha con el parámetro P3.5.1.15.
9. La señal de permiso de marcha está establecida en TRUE, lo que no tiene ningún efecto porque es necesario un flanco de subida para la marcha incluso si SC1 está activa.
10. Se presiona el botón STOP en el panel y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0. (Esta señal solo funciona si el valor de P3.2.3 Botón paro panel es Sí).
11. SC1 se abre y cierra de nuevo, lo que provoca que el motor se ponga en marcha.

12. SC1 se desactiva y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------------------|-------------|
| 3 | SC1 = Marcha SC2 = Inversión | |

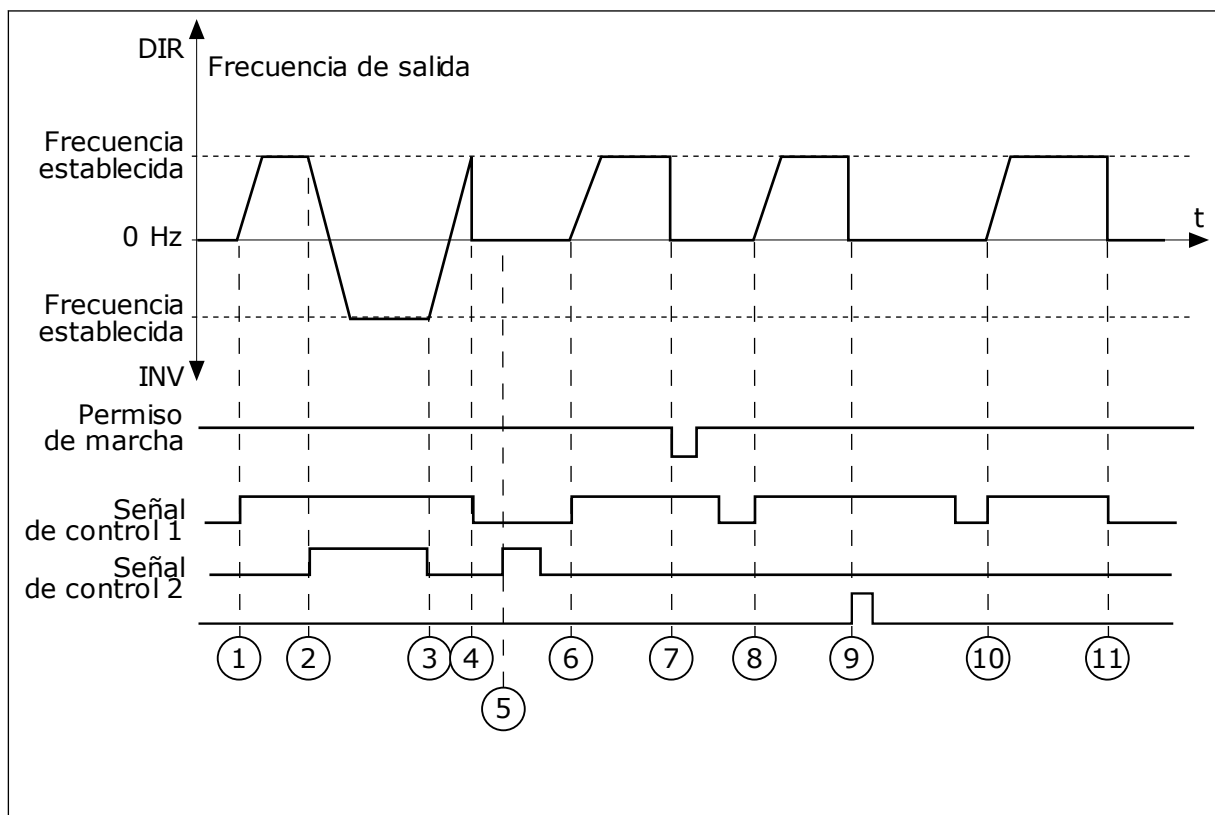


Imag. 31: Lógica de marcha/paro de I/O lugar A = 3

1. La señal de control (SC) 1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente. El motor funciona en sentido directo.
2. SC2 se activa y provoca el cambio del sentido de la marcha (DIR a INV).
3. SC2 se desactiva, lo que provoca el cambio del sentido de la marcha (INV a DIR) porque SC1 sigue estando activa.
4. SC1 se desactiva y hace que la frecuencia caiga hasta 0.
5. SC2 se activa, pero el motor no se pone en marcha porque SC1 está inactiva.
6. SC1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente de nuevo. El motor funciona en sentido directo porque SC2 está inactiva.
7. La señal de permiso de marcha está establecida en FALSE, por lo que la frecuencia cae hasta 0. Configure la señal de permiso de marcha con el parámetro P3.5.1.15.
8. La señal de permiso de marcha está establecida en TRUE, lo que provoca que la frecuencia aumente hacia la frecuencia establecida porque SC1 sigue estando activa.

- 9. Se presiona el botón STOP en el panel y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0. (Esta señal solo funciona si el valor de P3.2.3 Botón paro panel es S/).
- 10. El convertidor se pone en marcha porque se ha presionado el botón START en el panel.
- 11. El convertidor se para de nuevo con el botón STOP del panel.
- 12. El intento de poner en marcha el convertidor con el botón START no es correcto porque SC1 está inactiva.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|--|
| 4 | SC1 = Marcha (flanco) SC2 = Inversión | Utilice esta función para evitar una puesta en marcha accidental. Para poder poner en marcha el motor de nuevo, debe abrir el contacto de marcha/paro. |



Imag. 32: Lógica de marcha/paro de I/O lugar A = 4

- 1. La señal de control (SC) 1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente. El motor funciona en sentido directo porque SC2 está inactiva.
- 2. SC2 se activa, lo que provoca el cambio del sentido de la marcha (DIR a INV).
- 3. SC2 se desactiva, lo que provoca el cambio del sentido de la marcha (INV a DIR) porque SC1 sigue estando activa.
- 4. SC1 se desactiva y hace que la frecuencia caiga hasta 0.
- 5. SC2 se activa, pero el motor no se pone en marcha porque SC1 está inactiva.
- 6. SC1 se activa y provoca que la frecuencia de salida aumente de nuevo. El motor funciona en sentido directo porque SC2 está inactiva.

7. La señal de permiso de marcha está establecida en FALSE, por lo que la frecuencia cae hasta 0. Configure la señal de permiso de marcha con el parámetro P3.5.1.15.
8. Para poder poner en marcha el convertidor, debe abrir y cerrar de nuevo SC1.
9. Se presiona el botón STOP en el panel y la frecuencia suministrada al motor cae hasta 0. (Esta señal solo funciona si el valor de P3.2.3 Botón paro panel es S).
10. Para poder poner en marcha el convertidor, debe abrir y cerrar de nuevo SC1.
11. SC1 se desactiva y hace que la frecuencia caiga hasta 0.

9.3 REFERENCIAS

9.3.1 REFERENCIA DE FRECUENCIA

Es posible programar la fuente de la referencia de frecuencia en todos los lugares de control excepto la herramienta de PC. Si utiliza el PC, siempre se toma la referencia de frecuencia de la herramienta de PC.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (I/O LUGAR A)

Para establecer la fuente de la referencia de frecuencia para I/O lugar A, utilice el parámetro P3.3.1.5.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (I/O LUGAR B)

Para establecer la fuente de la referencia de frecuencia para I/O lugar B, utilice el parámetro P3.3.1.6.

LUGAR DE CONTROL PANEL (PANEL)

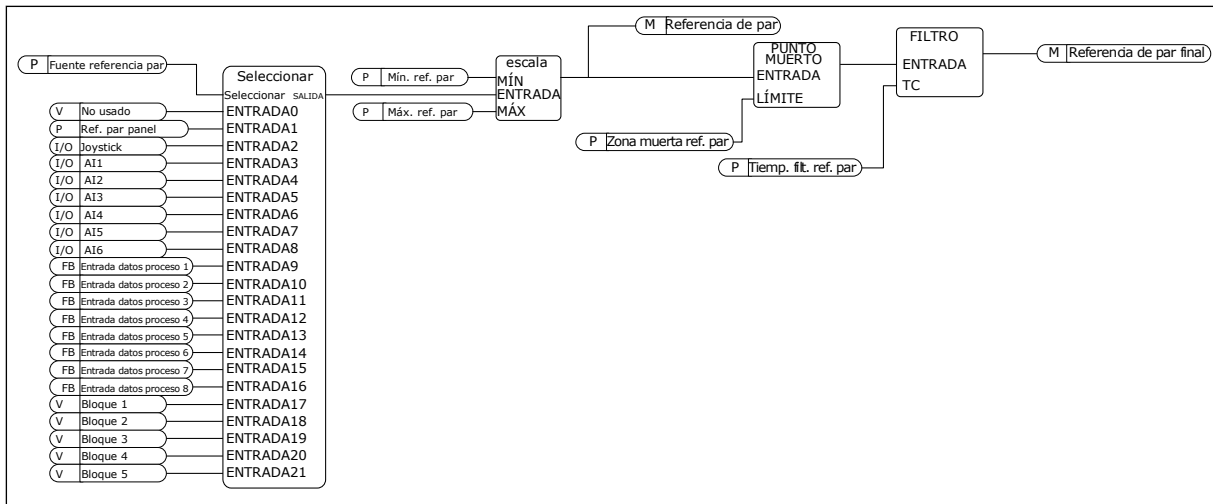
Si utiliza el valor por defecto *panel* para el parámetro P3.3.1.7, se aplica la referencia que se ha establecido para P3.3.1.8 Referencia de panel.

LUGAR DE CONTROL REMOTO (FIELDBUS)

Si mantiene el valor por defecto *Fieldbus* para el parámetro P3.3.1.10, la referencia de frecuencia proviene del Fieldbus.

9.3.2 REFERENCIA DE PAR

Cuando el parámetro P3.1.2.1 (Modo de control) está establecido en *Control par lazo abierto*, el par del motor se controla. La velocidad del motor cambia para que coincida con la carga real en el eje del motor. P3.3.2.7 (Límite frecuencia control par) controla el límite de velocidad del motor.



Imag. 33: El diagrama encadenado de referencia de par

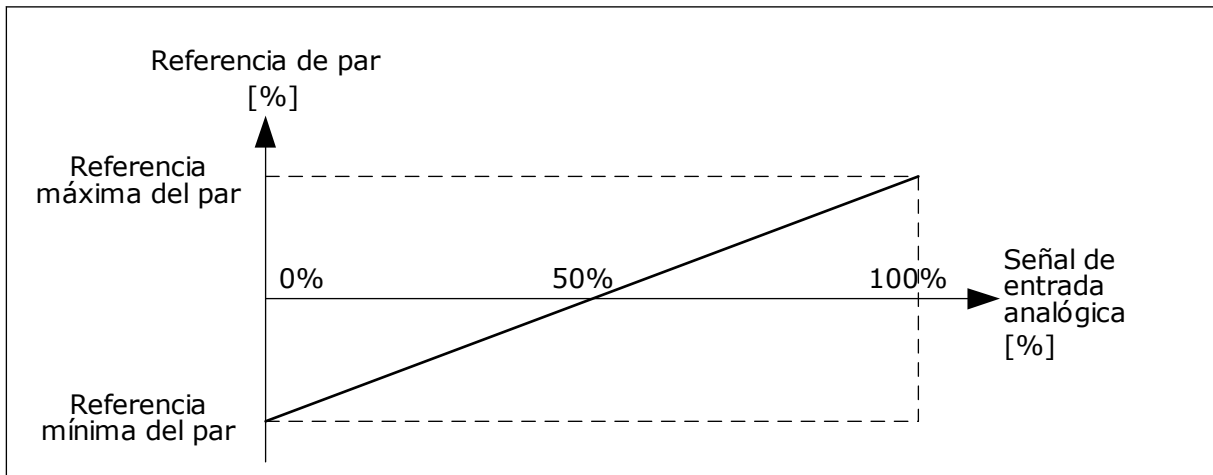
P3.3.2.2 REFERENCIA MÍNIMA DE PAR (ID 643)

El parámetro P3.3.2.2 define la referencia de par mínima de los valores positivos y negativos.

P3.3.2.3 REFERENCIA MÁXIMA DE PAR (ID 642)

El parámetro P3.3.2.3 define la referencia de par máxima de los valores positivos y negativos.

Estos parámetros definen el ajuste a escala de la señal de referencia de par seleccionada. Por ejemplo, la señal de entrada analógica se ajusta a escala entre la referencia mínima de par y la referencia máxima de par.



Imag. 34: Ajuste a escala de la señal de referencia del par

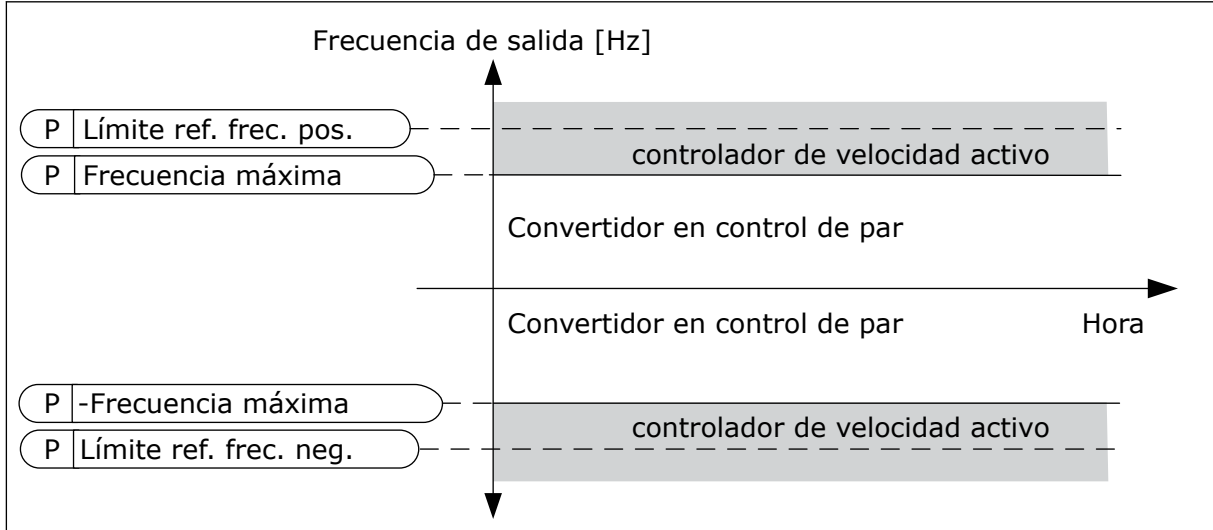
P3.3.2.7 LÍMITE FRECUENCIA CONTROL PAR (ID 1278)

En el modo de control de par, la frecuencia de salida del convertidor siempre está limitada entre Frecuencia mínima y Frecuencia máxima (P3.3.1.1 y P3.3.1.2).

Puede realizar la selección de los otros dos modos con este parámetro.

Selección 0 = *Límites frecuencia pos/neg.*, es decir, los límites de frecuencia positivos/negativos.

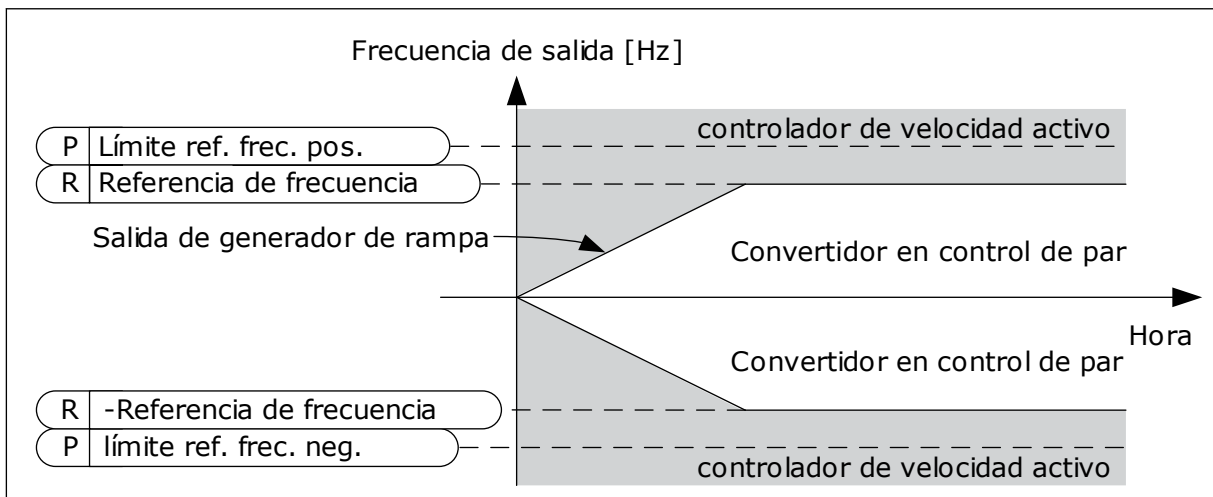
La frecuencia está limitada entre el límite de referencia de frecuencia positivo (P3.3.1.3) y el límite de referencia de frecuencia negativo (P3.3.1.4) (si estos parámetros se establecen en un valor inferior al de P3.3.1.2 Frecuencia máxima).



Imag. 35: Límite de frecuencia de control de par, selección 0

Selección 1 = *Referencia frecuencia*, es decir, la referencia de frecuencia para los dos sentidos.

La frecuencia está limitada por la referencia de frecuencia real (después del generador de rampa) para ambos sentidos. Es decir, la frecuencia de salida aumenta en el tiempo de rampa establecido hasta que el par real es igual al par de referencia.



Imag. 36: Límite de frecuencia de control de par, selección 1

9.3.3 FRECUENCIAS FIJAS

Puede utilizar la función de frecuencias fijas en los procesos en los que sea necesaria más de una referencia de frecuencia fija. También hay ocho referencias de frecuencias fijas

disponibles. Puede seleccionar una referencia de frecuencia fija con las señales de entrada digital P3.3.3.10, P3.3.3.11 y P3.3.3.12.

P3.3.3.1 MODO FRECUENCIAS FIJAS (ID 182)

Con este parámetro, puede establecer la lógica que se selecciona para utilizar en una de las frecuencias fijas. Hay dos lógicas diferentes para seleccionar.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------------------|---|
| 0 | Codificación Binaria | La combinación de las entradas tiene una codificación binaria. Los diferentes juegos de entradas digitales activas determinan la frecuencia fija. Consulte más datos en la tabla <i>Tabla 117 La selección de frecuencias fijas cuando P3.3.3.1 = Codificación Binaria.</i> |
| 1 | Número (de entradas utilizadas) | El número de entradas activas indica qué frecuencia fija se utiliza: 1, 2 o 3. |

P3.3.3.2 FRECUENCIA FIJA 0 (ID 180)

P3.3.3.3 FRECUENCIA FIJA 1 (ID 105)

P3.3.3.4 FRECUENCIA FIJA 2 (ID 106)

P3.3.3.5 FRECUENCIA FIJA 3 (ID 126)

P3.3.3.6 FRECUENCIA FIJA 4 (ID 127)

P3.3.3.7 FRECUENCIA FIJA 5 (ID 128)

P3.3.3.8 FRECUENCIA FIJA 6 (ID 129)

P3.3.3.9 FRECUENCIA FIJA 7 (ID 130)

VALOR 0 SELECCIONADO PARA EL PARÁMETRO P3.3.3.1:

Para establecer la frecuencia fija 0 como referencia, establezca el valor 0 *Frecuencia fija 0* para P3.3.1.5 (Selección referencia control I/O A).

Para seleccionar una frecuencia fija entre 1 y 7, proporcione entradas digitales a P3.3.3.10 (Selección de frecuencia fija 0), P3.3.3.11 (Selección de frecuencia fija 1) y/o P3.3.3.12 (Selector frecuencias fijas 2). Los diferentes juegos de entradas digitales activas determinan la frecuencia fija. Encontrará más datos en la siguiente tabla. Los valores de las frecuencias fijas se mantienen automáticamente entre las frecuencias mínima y máxima (P3.3.1.1 y P3.3.1.2).

| Paso necesario | Frecuencia activada |
|---|---------------------|
| Seleccione el valor 0 para el parámetro P3.3.1.5. | Frecuencia fija 0 |

Tabla 117: La selección de frecuencias fijas cuando P3.3.3.1 = Codificación Binaria

| Señal de entrada digital activada | | | Referencia de frecuencia activada |
|-----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|---|
| Selector2 Frec.Fijas (P3.3.3.12) | Selector1 Frec.Fijas (P3.3.3.11) | Selector0 Frec.Fijas (P3.3.3.10) | |
| | | | Frecuencia fija 0 Solo si Frecuencia fija 0 está establecido como fuente de la referencia de frecuencia con P3.3.3.1.5, P3.3.1.6, P3.3.1.7 o P3.3.1.10. |
| | | * | Frecuencia fija 1 |
| | * | | Frecuencia fija 2 |
| | * | * | Frecuencia fija 3 |
| * | | | Frecuencia fija 4 |
| * | | * | Frecuencia fija 5 |
| * | * | | Frecuencia fija 6 |
| * | * | * | Frecuencia fija 7 |

* = la entrada se activa.

VALOR 1 SELECCIONADO PARA EL PARÁMETRO P3.3.3.1:

Puede utilizar las frecuencias fijas 1 a 3 con diferentes juegos de entradas digitales activas. El número de entradas activas indica cuál se utiliza.

Tabla 118: La selección de frecuencias fijas cuando P3.3.3.1 = Número de entradas

| Señal de entrada digital activada | | | Referencia de frecuencia activada |
|-----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|---|
| Selector2 Frec.Fijas (P3.3.3.12) | Selector1 Frec.Fijas (P3.3.3.11) | Selector0 Frec.Fijas (P3.3.3.10) | |
| | | | Frecuencia fija 0 Solo si Frecuencia fija 0 está establecido como fuente de la referencia de frecuencia con P3.3.3.1.5, P3.3.1.6, P3.3.1.7 o P3.3.1.10. |
| | | * | Frecuencia fija 1 |
| | * | | Frecuencia fija 1 |
| * | | | Frecuencia fija 1 |
| | * | * | Frecuencia fija 2 |
| * | | * | Frecuencia fija 2 |
| * | * | | Frecuencia fija 2 |
| * | * | * | Frecuencia fija 3 |

* = la entrada se activa.

P3.3.3.10 SELECTOR 0 DE FRECUENCIAS FIJAS (ID 419)

P3.3.3.11 SELECTOR 1 DE FRECUENCIAS FIJAS (ID 420)

P3.3.3.12 SELECTOR 2 DE FRECUENCIAS FIJAS (ID 421)

Para aplicar las frecuencias fijas 1 a 7, conecte una entrada digital a estas funciones con las instrucciones del capítulo 9.7.1 *Programación de entradas analógicas y digitales*. Consulte más datos en *Tabla 117 La selección de frecuencias fijas cuando P3.3.3.1 = Codificación Binaria* y también en las tablas *Tabla 41 Parámetros de frecuencias fijas* y *Tabla 50 Ajustes de entrada digital*.

9.3.4 PARÁMETROS DE POTENCIÓMETRO MOTORIZADO

La referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado está disponible en todos los lugares de control. Puede cambiar la referencia de potenciómetro motorizado solo cuando el convertidor está en marcha.



INDICACIÓN!

Si establece una frecuencia de salida más lenta que el tiempo de rampa del potenciómetro motorizado, los tiempos de aceleración y deceleración normales los limitan.

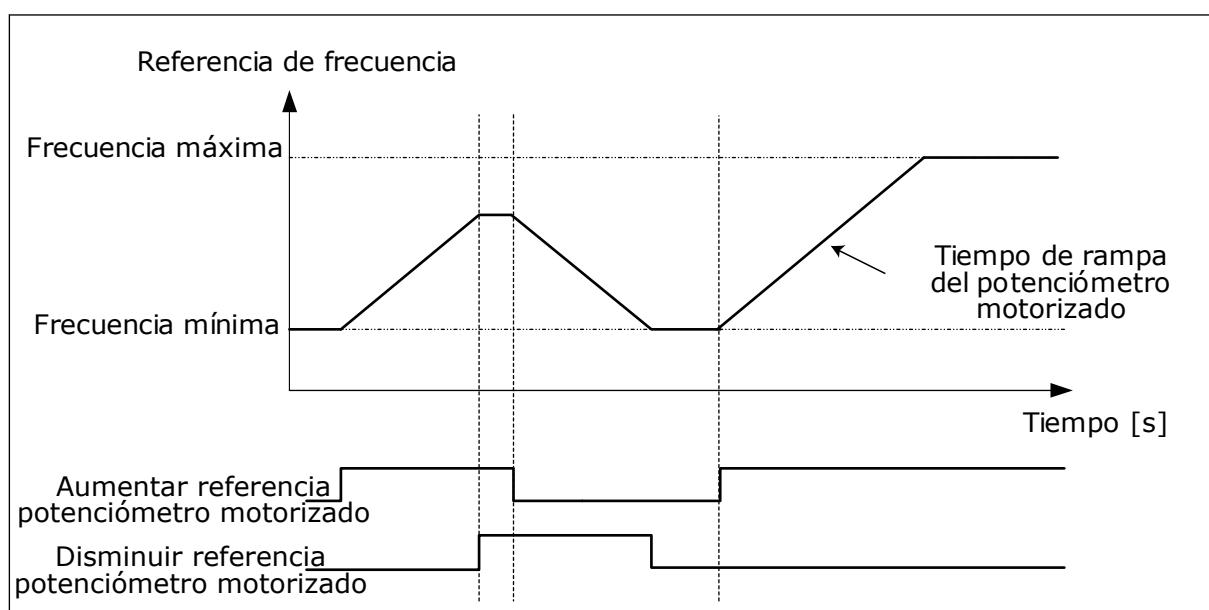
P3.3.4.1 POTENCIÓMETRO MOTORIZADO SUBIR (ID 418)

Con un potenciómetro motorizado, el usuario puede aumentar y reducir la frecuencia de salida. Cuando se conecta una entrada digital al parámetro Potenciómetro motorizado SUBIR, y la señal de entrada digital está activa, la frecuencia de salida aumenta.

P3.3.4.2 POTENCIÓMETRO MOTORIZADO BAJAR (ID 417)

Con un potenciómetro motorizado, el usuario puede aumentar y reducir la frecuencia de salida. Cuando se conecta una entrada digital al parámetro Potenciómetro motorizado BAJAR, y la señal de entrada digital está activa, la frecuencia de salida se reduce.

Los tres diferentes parámetros influyen en cómo aumenta o disminuye la frecuencia de salida cuando se activa Potenciómetro motorizado SUBIR o BAJAR. Estos parámetros son Tiempo rampa potenciómetro motorizado (P3.3.4.3), Tiempo aceleración rampa (P3.4.1.2) y Tiempo deceleración rampa (P3.4.1.3).



Imag. 37: Los parámetros del potenciómetro motorizado

P3.3.4.4 RESET POTENCIÓMETRO MOTORIZADO (ID 367)

Este parámetro define la lógica para resetear la referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado.

Hay tres opciones en la función de Reset: sin Reset, Reset cuando el convertidor se para o Reset cuando el convertidor se apaga.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|----------------------|--|
| 0 | No se puede resetear | La última referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado se mantiene en el estado de paro y se almacena en la memoria en caso de desconexión. |
| 1 | Estado de paro | La referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado se establece en 0 cuando el convertidor está en estado de paro o desconectado. |
| 2 | Desconexión | La referencia de frecuencia del potenciómetro motorizado se establece en 0 solo en caso de que se desconecte la unidad. |

9.4 PARÁMETROS DEL JOYSTICK

Utilice los parámetros del joystick cuando controle la referencia de frecuencia o la referencia de par del motor con un joystick. Para controlar el motor con un joystick, conecte la señal del joystick a una entrada analógica y establezca los parámetros del joystick.



ATENCIÓN!

Se recomienda encarecidamente utilizar la función del joystick con entradas analógicas del rango de -10V a +10V. En este caso, si se rompe un cable, la referencia no pasa al valor máximo.

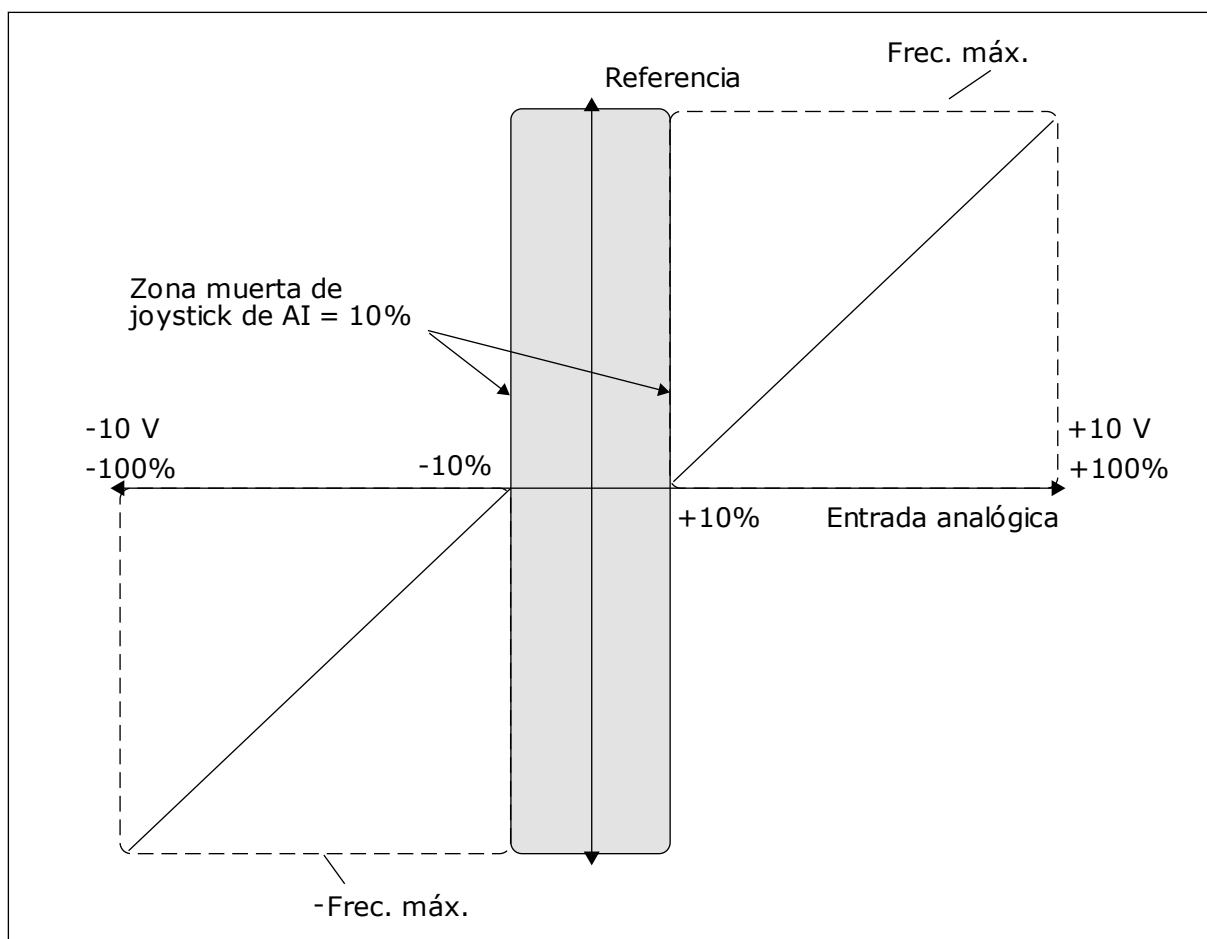
P3.3.5.1 SELECCIÓN SEÑAL JOYSTICK (ID 451)

Con este parámetro, puede establecer la señal de entrada analógica que controla la función del joystick.

Utilice la función del joystick para controlar la referencia de frecuencia del convertidor o la referencia del par.

P3.3.5.2 PUNTO MUERTO JOYSTICK (ID 384)

Para ignorar los valores pequeños que se aproximan a 0 de la referencia, establezca este valor en más de 0. Cuando la señal de entrada analógica sea $0 \pm$ el valor de este parámetro, la referencia del joystick se establece en 0.



Imag. 38: La función de joystick

P3.3.5.3 ZONA DORMIR JOYSTICK (ID 385)

P3.3.5.3 RETARDO DORMIR JOYSTICK (ID 386)

Si la referencia del joystick permanece en la zona de dormir establecida más tiempo del retardo al dormir, el convertidor se para y se activa el modo dormir.

El valor 0 del parámetro indica que el retardo al dormir no se utiliza.



INDICACIÓN!

La función dormir del joystick solo está disponible cuando se utiliza un joystick para controlar la referencia de frecuencia.

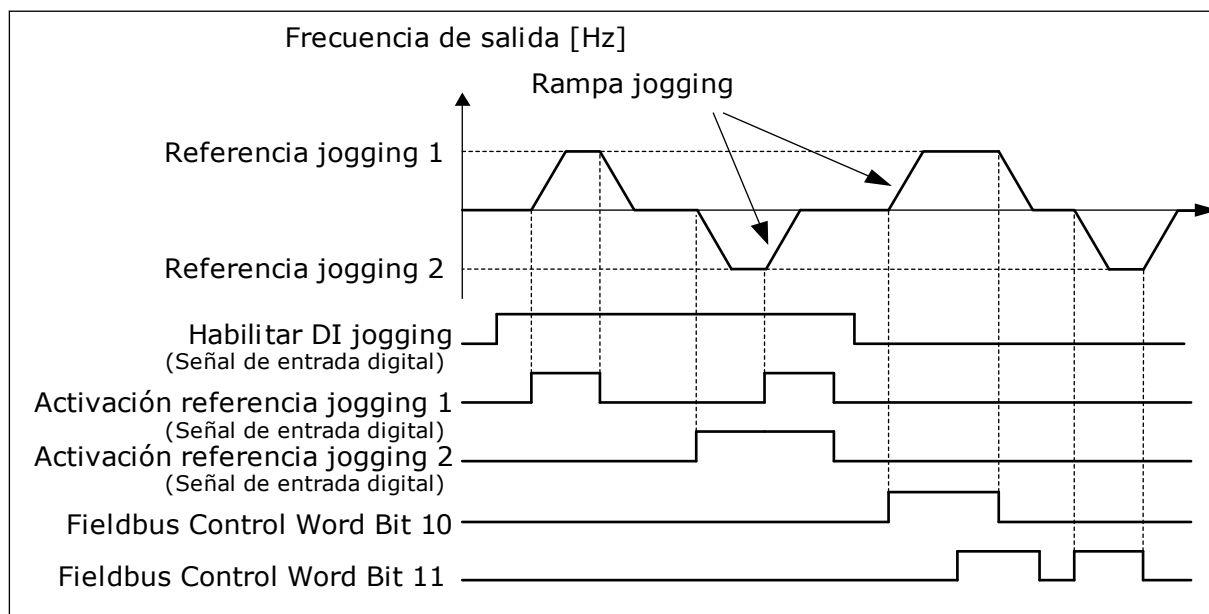
9.5 PARÁMETROS DE VELOCIDAD JOGGING

Utilice la función de velocidad jogging para anular momentáneamente el control normal. Puede utilizar esta función, por ejemplo, para controlar el proceso lentamente a un estado o posición especial durante el mantenimiento. No tiene que cambiar el lugar de control u otros parámetros.

Solo es posible activar la función de velocidad jogging cuando el convertidor está en estado de paro. Se pueden utilizar dos referencias de frecuencia bidireccionales. La función de velocidad jogging se puede activar desde el fieldbus o mediante las señales de entrada digital. La función de jogging tiene su propio tiempo de rampa que se utilizará siempre que la velocidad jogging esté activa.

La función de velocidad jogging arranca el convertidor a la referencia establecida. No es necesario un nuevo comando de arranque. El lugar de control no tiene ningún efecto.

Puede activar la función de velocidad jogging desde el fieldbus en el modo de derivación con los bits de palabra de control 10 y 11.



Imag. 39: Los parámetros de velocidad jogging

P3.3.6.1 HABILITAR DI JOGGING (ID 532)

Este parámetro proporciona la señal de entrada digital que se utiliza para habilitar los comandos de velocidad jogging desde las entradas digitales. Esta señal no afecta a los comandos de velocidad jogging que provienen del fieldbus.

P3.3.6.2 ACTIVACIÓN REFERENCIA JOGGING 1 (ID 530)

P3.3.6.3 ACTIVACIÓN REFERENCIA JOGGING 2 (ID 531)

Estos parámetros proporcionan las señales de entrada digital que se utilizan para establecer la referencia de frecuencia para la función de velocidad jogging y hacen que el convertidor arranque. Puede utilizar estas señales de entrada digital solo cuando Habilitar DI jogging está activo.



INDICACIÓN!

Si activa Habilitar DI jogging y esta entrada digital, el convertidor arranca.

**INDICACIÓN!**

Si las dos señales de activación se encuentran activas al mismo tiempo, el convertidor se para.

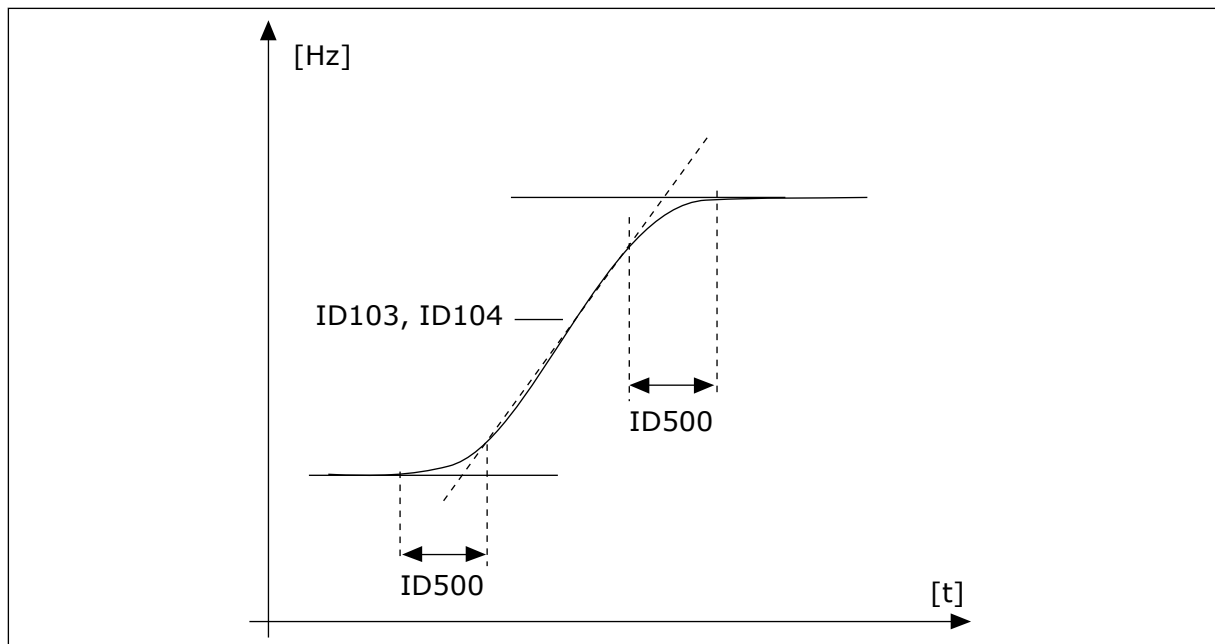
P3.3.6.4 REFERENCIA JOGGING 1 (ID 1239)***P3.3.6.5 REFERENCIA JOGGING 2 (ID 1240)***

Con los parámetros P3.3.6.4 y P3.3.6.5, se establecen las referencias de frecuencia para la función de velocidad jogging. Las referencias son bidireccionales. El comando de inversión no afecta al sentido de las referencias de velocidad jogging. La referencia de sentido directo tiene un valor positivo y la referencia de sentido inverso tiene un valor negativo. Puede activar la función de velocidad jogging con señales de entrada digital o desde el fieldbus en el modo de bypass con los bits de palabra de control 10 y 11.

9.6 CONFIGURACIÓN DE RAMPAS Y FRENOS***P3.4.1.1 CURVAS S 1 (ID 500)******P3.4.2.1 CURVAS S 2 (ID 501)***

Con los parámetros Curvas S 1 y Curvas S 2, puede suavizar el inicio y el final de las rampas de aceleración y deceleración. Si establece el valor en 0,0 %, se obtiene una curva lineal. La aceleración y la deceleración actúan de forma inmediata a los cambios en la señal de referencia.

Si el valor se establece entre 1,0 % y 100,0 %, se produce una rampa de aceleración o deceleración en forma de S. Utilice esta función para reducir la erosión mecánica de las piezas y los picos de intensidad cuando se cambia la referencia. Puede modificar el tiempo de aceleración con los parámetros P3.4.1.2 (Tiempo de aceleración 1) y P3.4.1.3 (Tiempo de deceleración 1).



Imag. 40: La curva de aceleración/deceleración (en forma de S)

P3.4.5.1 FRENADO POR FLUJO (ID 520)

Como alternativa al frenado por CC, puede utilizar el frenado por flujo. El frenado por flujo aumenta la capacidad de frenado en los casos en los que no se necesitan resistencias de frenado adicionales.

Cuando es necesario frenar, el sistema reduce la frecuencia y aumenta el flujo en el motor. Esto aumenta la capacidad del motor para frenar. La velocidad del motor se controla durante el frenado.

Puede habilitar y deshabilitar el frenado por flujo.



ATENCIÓN!

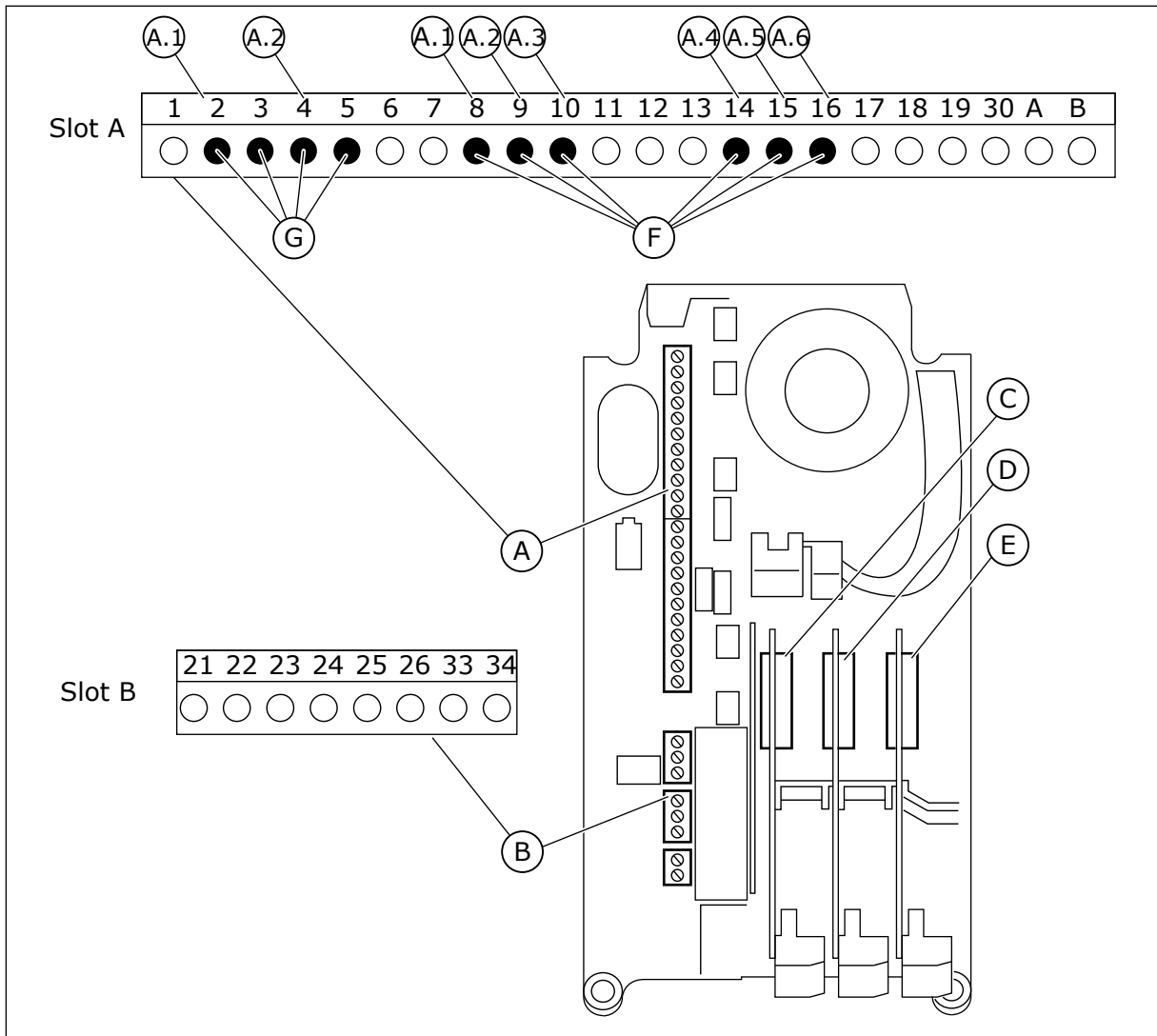
Utilice el frenado solo de manera intermitente. El frenado por flujo convierte la energía en calor y puede provocar daños en el motor.

9.7 CONFIGURACIÓN DE I/O

9.7.1 PROGRAMACIÓN DE ENTRADAS ANALÓGICAS Y DIGITALES

La programación de las entradas del convertidor de frecuencia es flexible. Puede utilizar las entradas disponibles de la I/O estándar y la I/O opcional para diversas funciones.

Es posible ampliar la capacidad disponible de la I/O con tarjetas opcionales. Puede instalar las tarjetas opcionales en las ranuras C, D y E. Puede obtener más información acerca de la instalación de tarjetas opcionales en el Manual de instalación.



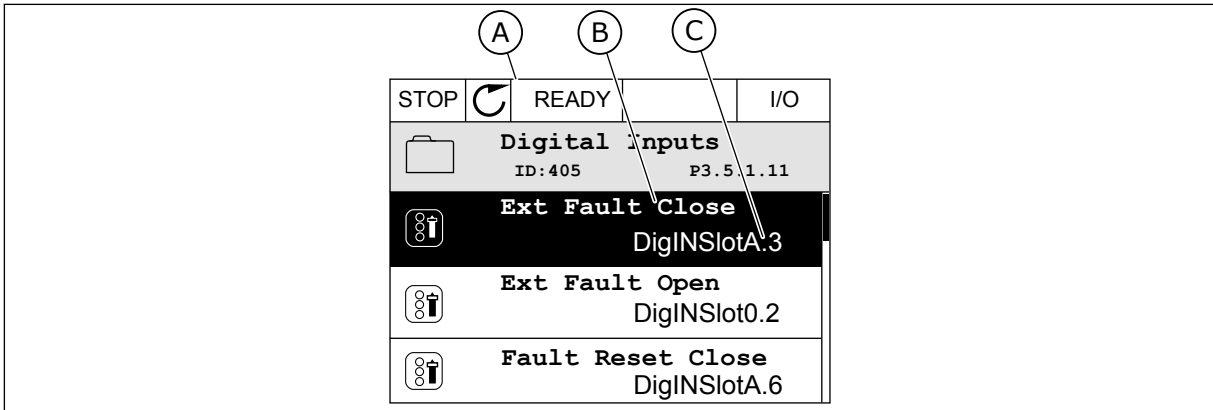
Imag. 41: Las ranuras de la tarjeta opcional y entradas programables

- | | |
|--|--|
| A. Ranura A de tarjeta estándar y sus terminales | D. Ranura D de la tarjeta opcional |
| B. Ranura B de tarjeta estándar y sus terminales | E. Ranura E de la tarjeta opcional |
| C. Ranura C de la tarjeta opcional | F. Entradas digitales programables (DI) |
| | G. Entradas analógicas programables (AI) |

9.7.1.1 Programación de las entradas digitales

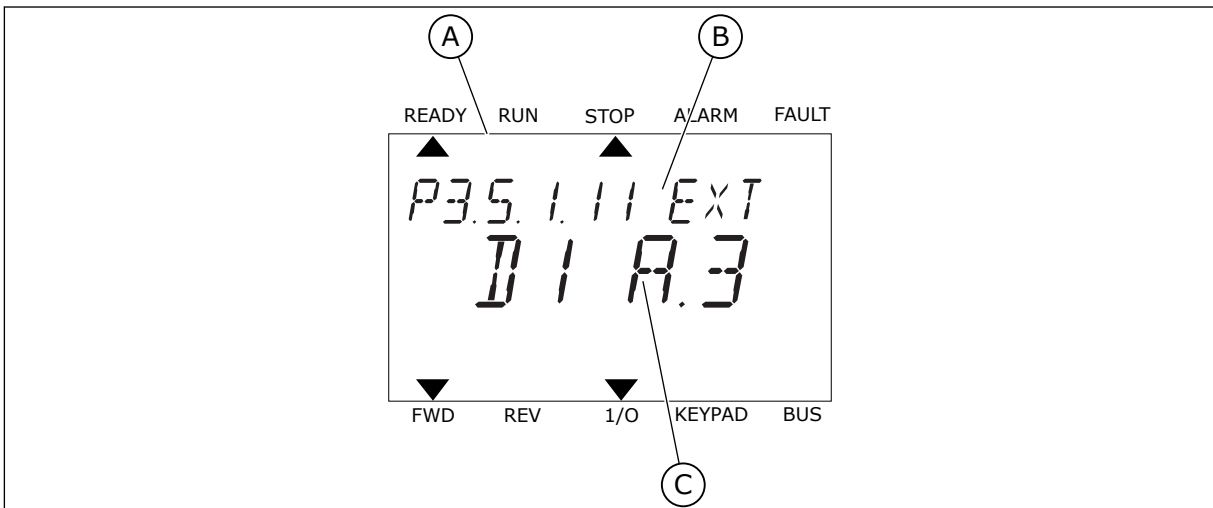
Encontrará las funciones aplicables a las entradas digitales en forma de parámetros en el grupo de parámetros M3.5.1. Para proporcionar una entrada digital a una función, establezca un valor para el parámetro correcto. La lista de funciones aplicables se muestra en la tabla *Tabla 50 Ajustes de entrada digital*.

Ejemplo



Imag. 42: El menú Entradas digitales en la pantalla gráfica

- A. La pantalla gráfica
- B. El nombre del parámetro, es decir, la función
- C. El valor del parámetro, es decir, la entrada digital establecida



Imag. 43: El menú Entradas digitales en la pantalla de texto

- A. La pantalla de texto
- B. El nombre del parámetro, es decir, la función
- C. El valor del parámetro, es decir, la entrada digital establecida

En la compilación de la tarjeta de I/O estándar, hay disponibles 6 entradas digitales: los terminales 8, 9, 10, 14, 15 y 16 de la ranura A.

| Tipo de entrada (pantalla gráfica) | Tipo de entrada (pantalla de texto) | Ranura | N.º de entrada | Explicación |
|------------------------------------|-------------------------------------|--------|----------------|--|
| DigIN | DI | A | 1 | Entrada digital n.º 1 (terminal 8) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| DigIN | DI | A | 2 | Entrada digital n.º 2 (terminal 9) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| DigIN | DI | A | 3 | Entrada digital n.º 3 (terminal 10) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| DigIN | DI | A | 4 | Entrada digital n.º 4 (terminal 14) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| DigIN | DI | A | 5 | Entrada digital n.º 5 (terminal 15) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| DigIN | DI | A | 6 | Entrada digital n.º 6 (terminal 16) en una tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |

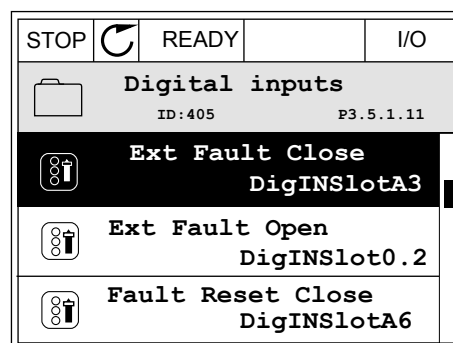
La función Fallo externo cerrado, que se encuentra en el menú M3.5.1, es el parámetro P3.5.1.11. Obtiene el valor por defecto de DigIN ranura A.3 en la pantalla gráfica, y DI A.3 en la pantalla de texto. Después de esta selección, una señal digital a la entrada digital 3 (DI3) (terminal 10) controla Fallo externo cerrado.

| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|-----------|-----------------------|------------------|-----|------------------------------------|
| P3.5.1.11 | Fallo externo cerrado | DigIN ranura A.3 | 405 | FALSE = OK TRUE = Fallo externo |

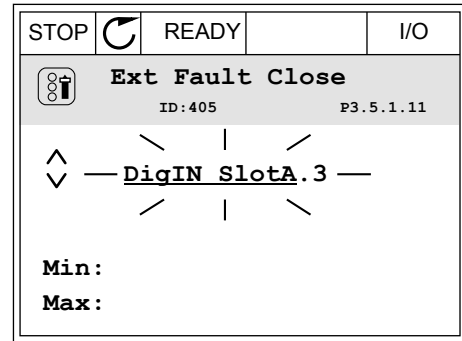
Para cambiar la entrada de la entrada digital 3 (DI3) a, por ejemplo, la entrada digital 6 (DI6) (terminal 16) en la I/O estándar, siga estas instrucciones.

PROGRAMACIÓN EN LA PANTALLA GRÁFICA

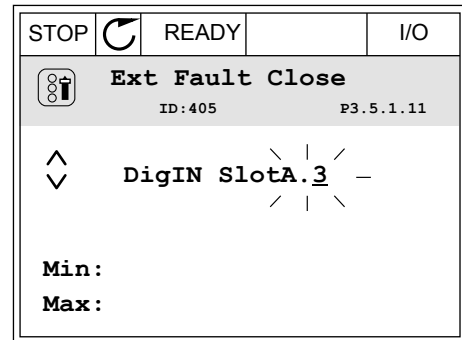
- 1 Seleccione un parámetro. Para ir al modo Editar, presione el botón de flecha a la derecha.



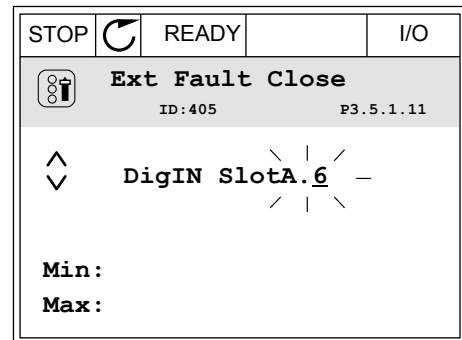
- En el modo de edición, el valor de ranura DigIN ranuraA está subrayado y parpadea. Si dispone de más entradas digitales en su I/O, por ejemplo, gracias a tarjetas opcionales insertadas en las ranuras C, D o E, selecciónelas.



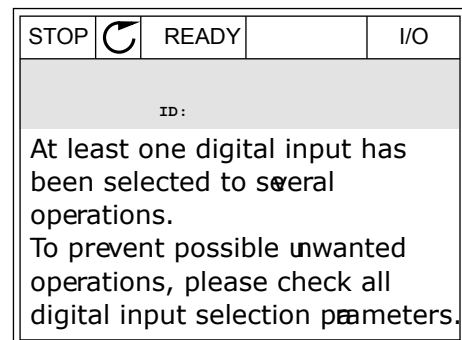
- Para activar el terminal 3, vuelva a presionar el botón de flecha a la derecha.



- Pulse tres veces el botón de flecha arriba para cambiar el terminal al 6. Acepte el cambio con el botón OK.

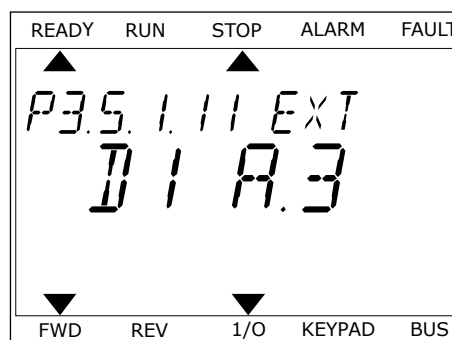


- Si la entrada digital 6 (DI6) ya se está utilizando para otra función, aparecerá un mensaje en la pantalla. Cambie una de estas opciones.

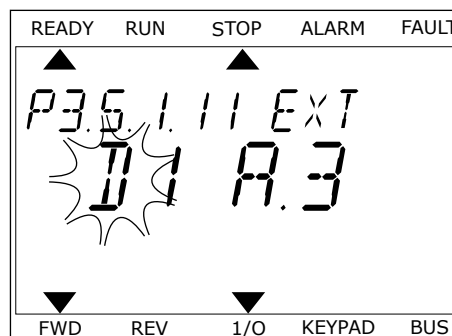


PROGRAMACIÓN EN LA PANTALLA DE TEXTO

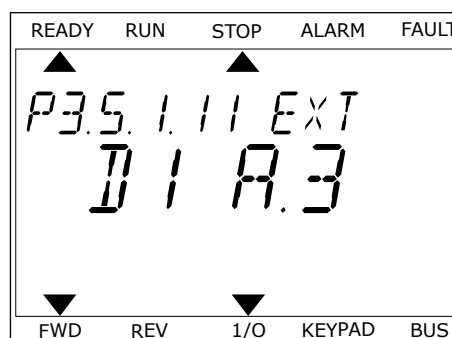
- 1 Seleccione un parámetro. Para ir al modo de edición, presione el botón OK.



- 2 En el modo de edición, la letra D parpadea. Si dispone de más entradas digitales en su I/O, por ejemplo, gracias a tarjetas opcionales insertadas en las ranuras C, D o E, selecciónelas.



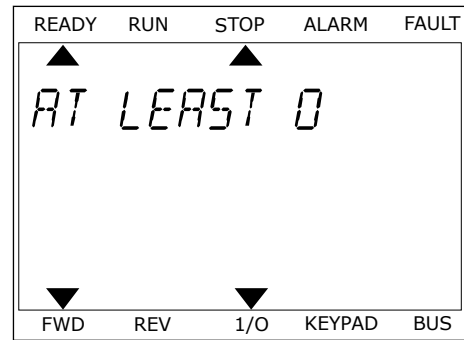
- 3 Para activar el terminal 3, vuelva a presionar el botón de flecha a la derecha. La letra D deja de parpadear.



- 4 Pulse tres veces el botón de flecha arriba para cambiar el terminal al 6. Acepte el cambio con el botón OK.



- 5 Si la entrada digital 6 (DI6) ya se está utilizando para otra función, un mensaje se desplazará por la pantalla. Cambie una de estas opciones.



Después de los pasos, una señal digital a la entrada digital 6 (DI6) controla la función Fallo externo cerrado.

El valor de una función puede ser DigIN ranura0.1 (en la pantalla gráfica) o dl 0.1 (en la pantalla de texto). En este caso, no ha proporcionado un terminal a la función o la entrada se ha establecido en siempre ABIERTA. Este es el valor por defecto de la mayoría de parámetros del grupo M3.5.1.

Por otra parte, el valor por defecto de algunas entradas se ha establecido siempre en CERRADO. Su valor aparece como DigIN ranura0.2 en la pantalla gráfica y dl 0.2 en la pantalla de texto.

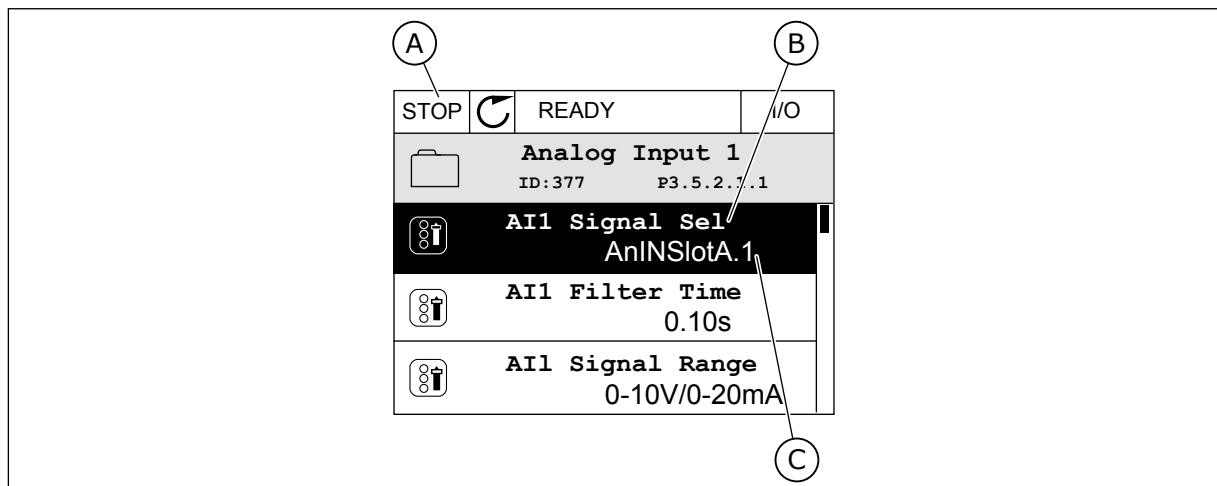


INDICACIÓN!

Además, se pueden proporcionar canales de tiempo a las entradas digitales. Hay más datos sobre él en la tabla *Tabla 86 Ajustes de la Función dormir*.

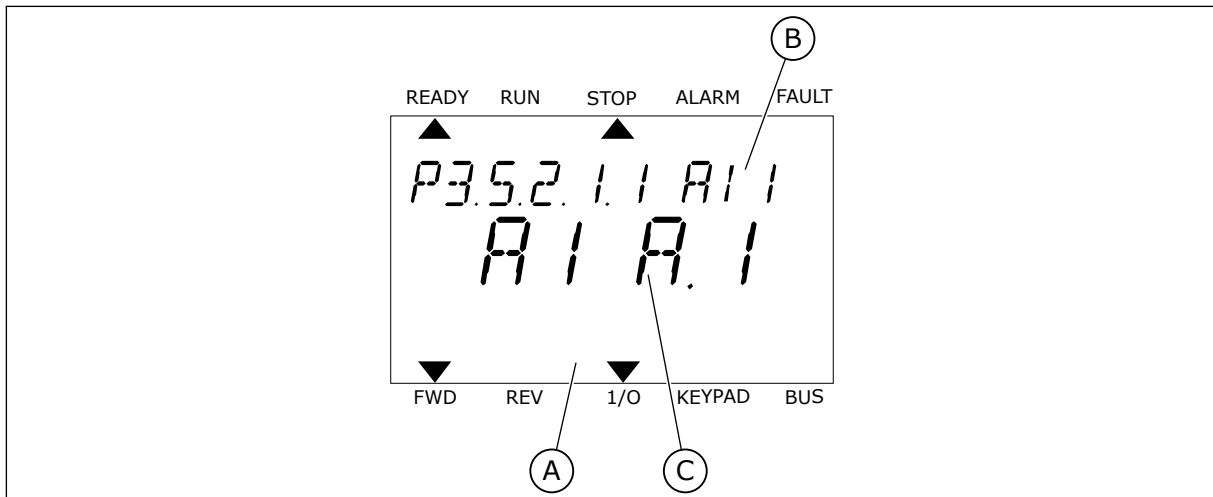
9.7.1.2 Programación de las entradas analógicas

Puede seleccionar la entrada seleccionada para la señal de referencia de frecuencia analógica desde las entradas analógicas disponibles.



Imag. 44: El menú Entradas analógicas en la pantalla gráfica

- A. La pantalla gráfica
- B. El nombre del parámetro
- C. El valor del parámetro, es decir, la entrada analógica establecida



Imag. 45: El menú Entradas analógicas en la pantalla de texto

- A. La pantalla de texto
 B. El nombre del parámetro
 C. El valor del parámetro, es decir, la entrada analógica establecida

En la compilación de la tarjeta de I/O estándar, hay disponibles dos entradas analógicas: los terminales 2/3 y 4/5 de la ranura A.

| Tipo de entrada (pantalla gráfica) | Tipo de entrada (pantalla de texto) | Ranura | N.º de entrada | Explicación |
|------------------------------------|-------------------------------------|--------|----------------|--|
| AnIN | AI | A | 1 | Entrada analógica n.º 1 (terminales 2/3) en la tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |
| AnIN | AI | A | 2 | Entrada analógica n.º 2 (terminales 4/5) en la tarjeta de la ranura A (tarjeta de I/O estándar). |

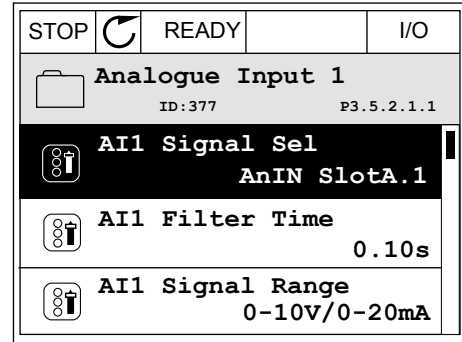
La ubicación del parámetro P3.5.2.1.1 Selección de señal de entrada analógica 1 (A11) es el menú M3.5.2.1. El parámetro obtiene el valor por defecto de AnIN ranuraA.1 en la pantalla gráfica o AI A.1 en la pantalla de texto. La entrada seleccionada para la señal de referencia de frecuencia analógica AI1 es la entrada analógica en los terminales 2/3. Utilice los interruptores DIP para establecer la señal en tensión o intensidad. Consulte el manual de instalación para obtener más información.

| Índice | Parámetro | Por defecto | ID | Descripción |
|------------|---|---------------|-----|-------------|
| P3.5.2.1.1 | Selección de señal de entrada analógica 1 (A11) | AI ranura A.1 | 377 | |

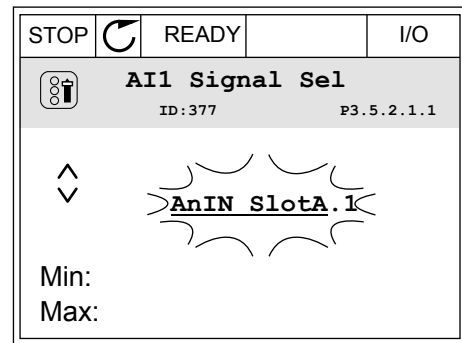
Para cambiar la entrada de AI1 a, por ejemplo, la entrada analógica en la tarjeta opcional de la ranura C, siga estas instrucciones.

PROGRAMACIÓN DE ENTRADAS ANALÓGICAS EN LA PANTALLA GRÁFICA

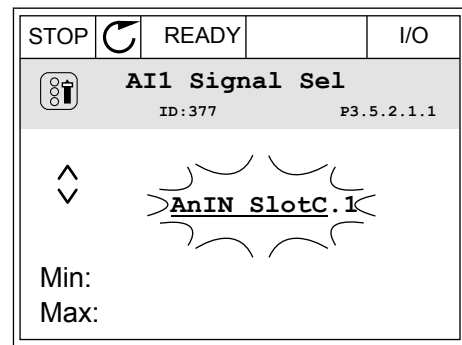
- 1 Seleccione el parámetro y presione el botón de flecha a la derecha.



- 2 En el modo de edición, el valor de AnIN ranuraA está subrayado y parpadea.

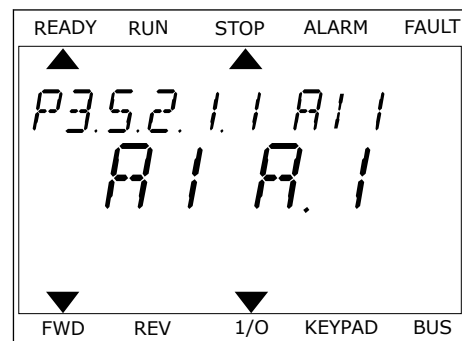


- 3 Presione el botón de flecha arriba para cambiar el valor a AnIN ranuraC. Acepte el cambio con el botón OK.

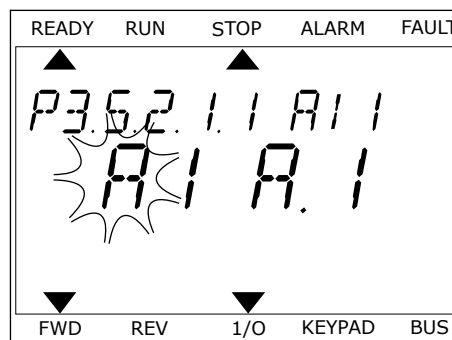


PROGRAMACIÓN DE ENTRADAS ANALÓGICAS EN LA PANTALLA DE TEXTO

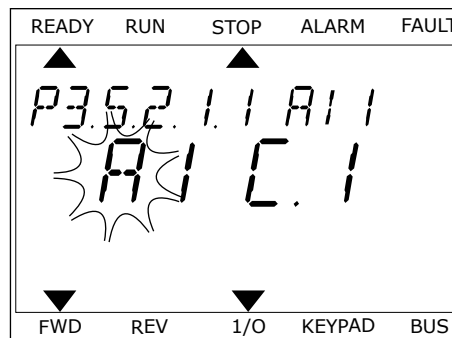
- 1 Seleccione el parámetro y presione el botón OK.



- 2 En el modo de edición, la letra A parpadea.



- 3 Presione el botón de flecha arriba para cambiar el valor a C. Acepte el cambio con el botón OK.



9.7.1.3 Descripciones de las fuentes de señal

| Fuente | Función |
|----------------|--|
| Ranura 0.nº | <p>Entradas digitales:</p> <p>Puede utilizar esta función para establecer una señal digital que esté en un estado FALSE o TRUE constante. El fabricante ha establecido que algunas señales estén siempre en estado TRUE, por ejemplo, el parámetro P3.5.1.15 (Permiso de marcha). La señal de permiso de marcha estará siempre activada si no se cambia.</p> <p># = 1: Siempre FALSE # = 2-10: Siempre TRUE</p> <p>Entradas analógicas (usadas con fines de prueba):</p> <p># = 1: Entrada analógica = 0 % de la potencia de la señal # = 2: Entrada analógica = 20 % de la potencia de la señal # = 3: Entrada analógica = 30 % de la potencia de la señal, etc. # = 10: Entrada analógica = 100 % de la potencia de la señal</p> |
| Ranura A.nº | El número (#) corresponde a una entrada digital de la ranura A. |
| Ranura B.nº | El número (#) corresponde a una entrada digital de la ranura B. |
| Ranura C.nº | El número (#) corresponde a una entrada digital de la ranura C. |
| Ranura D.nº | El número (#) corresponde a una entrada digital de la ranura D. |
| Ranura E.nº | El número (#) corresponde a una entrada digital de la ranura E. |
| CanalTiempo.nº | 1=Canal de tiempo1, 2=Canal de tiempo2, 3=Canal de tiempo3 |
| FieldbusCW.# | El número (#) hace referencia al número de bits de la Control Word. |
| Fieldbus PD.nº | El número (#) hace referencia al número de bits de datos de proceso 1. |
| BlockOut.# | El número (#) hace referencia a una salida del bloque de funciones correspondiente en Programador de lógicas. |

9.7.2 FUNCIONES POR DEFECTO DE LAS ENTRADAS PROGRAMABLES

Tabla 119: Funciones por defecto de las entradas analógicas y digitales programables

| Entrada | Terminal(es) | Referencia | Función | Índice de parámetros |
|---------|--------------|------------|---|----------------------|
| DI1 | 8 | A.1 | Señal de control 1 A | P3.5.1.1 |
| DI2 | 9 | A.2 | Señal de control 2 A | P3.5.1.2 |
| DI3 | 10 | A.3 | Fallo externo cerrado | P3.5.1.11 |
| DI4 | 14 | A.4 | Selector 0 de frecuencias fijas | P3.5.1.21 |
| DI5 | 15 | A.5 | Selector 1 de frecuencias fijas | P3.5.1.22 |
| DI6 | 16 | A.6 | Reset fallo cerrado | P3.5.1.13 |
| AI1 | 2/3 | A.1 | Selección de señal de entrada analógica 1 (AI1) | P3.5.2.1.1 |
| AnIN2 | 4/5 | A.2 | Selección de señal de entrada analógica 2 (AI2) | P3.5.2.2.1 |

9.7.3 ENTRADAS DIGITALES

Los parámetros son funciones que se pueden conectar a un terminal de entrada digital. El texto *DigIn ranura A.2* hace referencia a la segunda entrada de la ranura A. También es posible conectar estas funciones a los canales de tiempo. Los canales de tiempo funcionan como terminales.

Puede monitorizar los estados de las entradas digitales y las salidas digitales en la Vista multimonitor.

P3.5.1.15 PERMISO DE MARCHA (ID 407)

Cuando el contacto está ABIERTO, se desactiva la puesta en marcha del motor.
Cuando el contacto está CERRADO, se activa la puesta en marcha del motor.

Para detenerlo, el convertidor obedece al valor de P3.2.5 Tipo de paro. El convertidor seguidor siempre se detiene por frenado libre.

P3.5.1.16 MARCHA CON ENCLAVAMIENTO 1 (ID 1041)

P3.5.1.17 MARCHA CON ENCLAVAMIENTO 2 (ID 1042)

Si hay activo un enclavamiento, el convertidor no se puede poner en marcha.

Esta función puede utilizarse para impedir que el convertidor se ponga en marcha con la compuerta cerrada. Si activa un enclavamiento durante el funcionamiento del convertidor, el convertidor se para.

P3.5.1.49 SELECCIÓN JUEGO PARÁMETROS 1/2 (ID 496)

Este parámetro define la entrada digital, que se puede utilizar para seleccionar entre el juego de parámetros 1 y 2. Esta función se habilita si se selecciona cualquier otra ranura que no sea 'DigIN ranura0' para este parámetro. La selección del juego de parámetros solo está permitida cuando el convertidor está parado.

Contacto abierto = El juego de parámetros 1 está cargado como juego activo
Contacto cerrado = El juego de parámetros 2 está cargado como juego activo



INDICACIÓN!

Los valores de los parámetros se almacenan en el conjunto 1 y el conjunto 2 por los parámetros B6.5.4 Guardar en juego 1 y B6.5.4 Guardar en juego 2. Estos parámetros se pueden utilizar desde el panel o la herramienta de PC Vacon Live.

P3.5.1.50 (P3.9.9.1) ACTIVACIÓN DE FALLO 1 DE USUARIO (ID 15523)

Utilice este parámetro para establecer la señal de entrada digital que activa Fallo 1 de usuario (ID de fallo 1114).

P3.5.1.51 (P3.9.10.1) ACTIVACIÓN DE FALLO 2 DE USUARIO (ID 15524)

Utilice este parámetro para establecer la señal de entrada digital que activa Fallo 2 de usuario (ID de fallo 1115).

9.7.4 ENTRADAS ANALÓGICAS

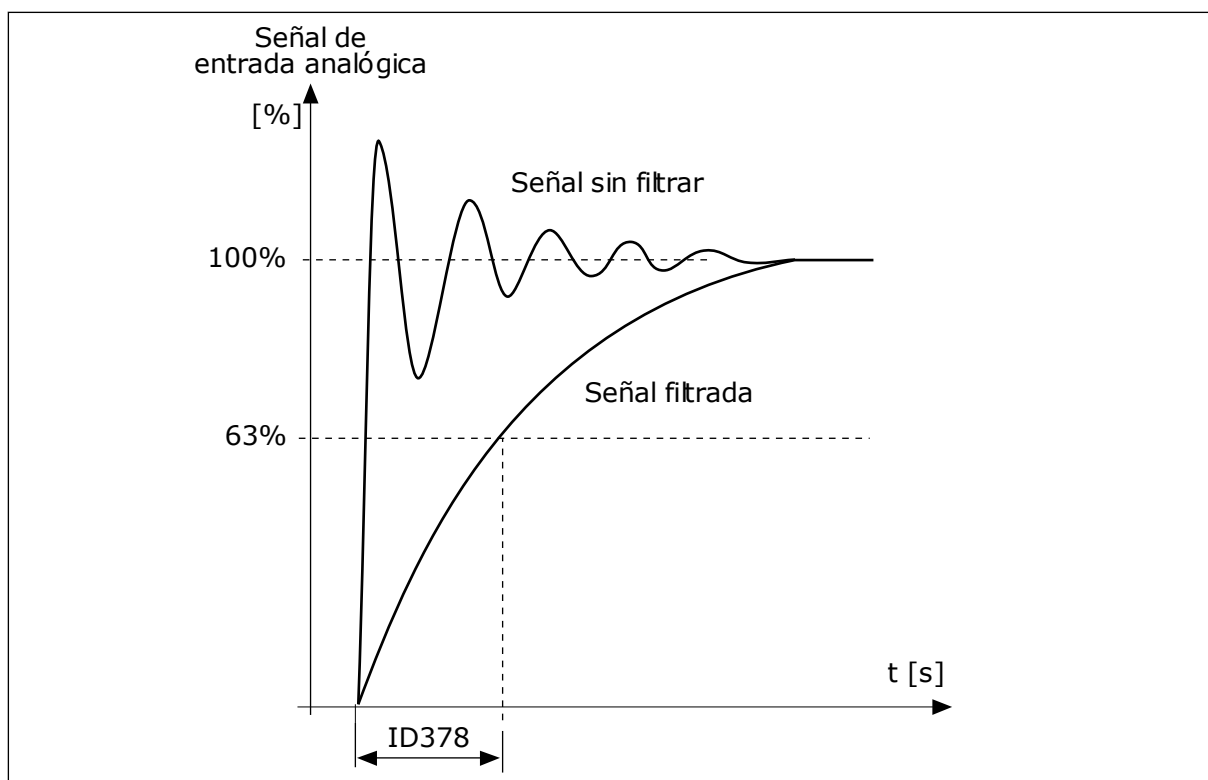
P3.5.2.1.2 TIEMPO DE FILTRADO DE SEÑAL ENTRADA ANALÓGICA 1 (AI1) (ID 378)

Este parámetro filtra perturbaciones en la señal de entrada analógica. Para activar este parámetro, asígnele un valor que sea mayor que 0.



INDICACIÓN!

Un tiempo de filtrado largo hace que la respuesta de regulación sea lenta.



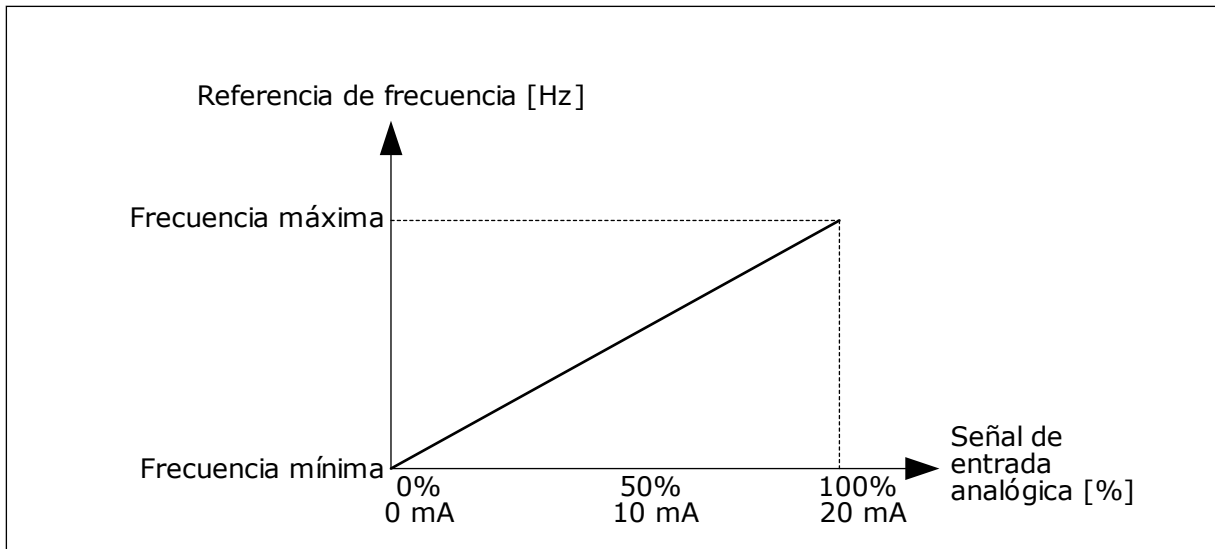
Imag. 46: El filtrado de señal de entrada analógica 1 (AI1)

P3.5.2.1.3 RANGO SEÑAL ENTRADA ANALÓGICA 1 (AI1) (ID 379)

Para establecer el tipo de señal de la entrada analógica (intensidad o tensión), utilice los interruptores DIP de la tarjeta de control. Consulte más información en el manual de instalación.

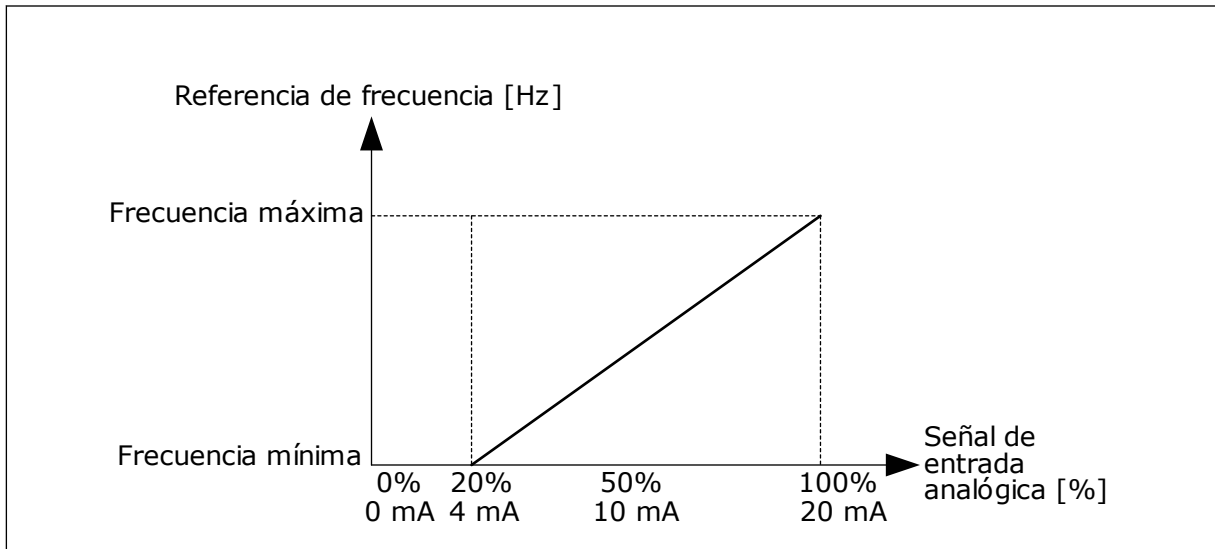
También es posible utilizar la señal de entrada analógica como referencia de frecuencia. La selección del valor 0 o 1 cambia el ajuste de la escala de la señal de entrada analógica.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|--|
| 0 | 0...10V / 0...20mA | El rango de señal de entrada analógica es 0...10 V o 0...20 mA (los ajustes del interruptor DIP en la tarjeta de control indican cuál es). La señal de entrada es 0...100 %. |



Imag. 47: El rango de señal de entrada analógica, selección 0

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 1 | 2...10V / 4...20mA | El rango de señal de entrada analógica es 2...10 V o 4...20 mA (los ajustes del interruptor DIP en la tarjeta de control indican cuál es). La señal de entrada es 20...100 %. |



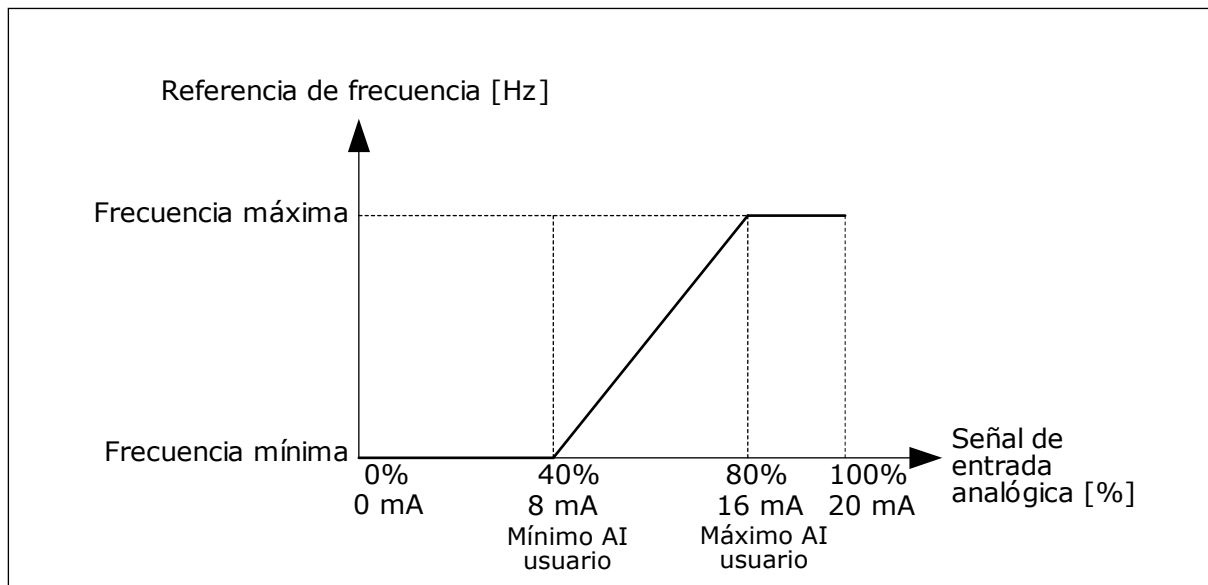
Imag. 48: El rango de señal de entrada analógica, selección 1

P3.5.2.1.4 MÍNIMO ENTRADA ANALÓGICA 1 (AI1) USUARIO (ID 380)

P3.5.2.1.5 MÁXIMO ENTRADA ANALÓGICA 1 (AI1) USUARIO (ID 381)

Los parámetros P3.5.2.1.4 y P3.5.2.1.5 permiten ajustar libremente el rango de señal de la entrada analógica entre -160 y 160 %.

Por ejemplo, puede utilizar la señal de entrada analógica como referencia de frecuencia y establecer estos dos parámetros entre el 40 % y el 80 %. En estos casos, la referencia de frecuencia cambia entre frecuencia mínima y máxima, y la señal de entrada analógica cambia entre 8 y 16 mA.



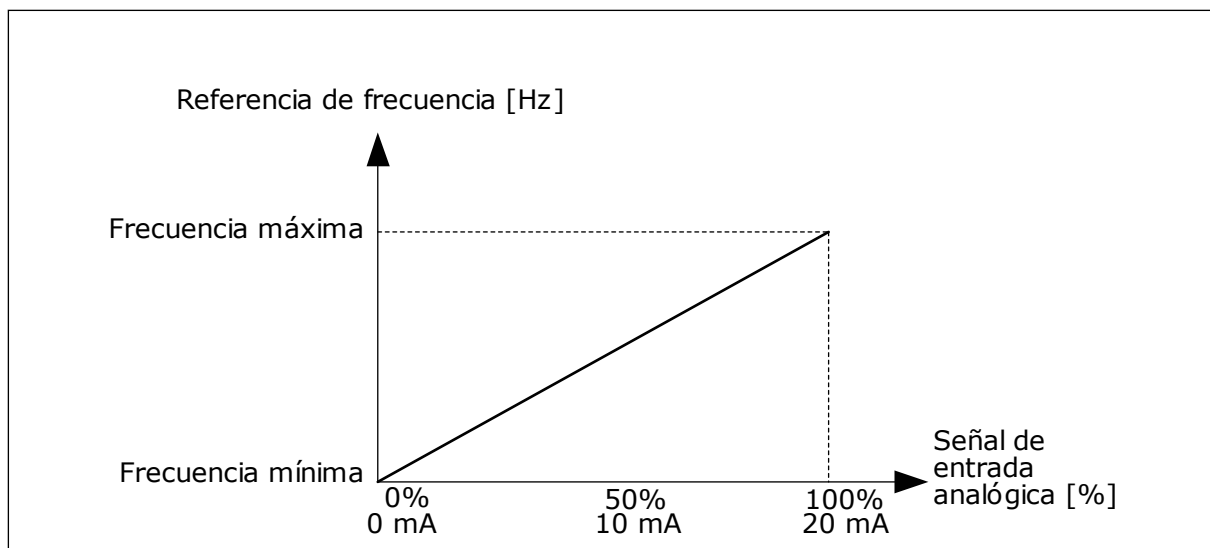
Imag. 49: Mín./máx. señal de entrada analógica 1 (AI1) usuario

P3.5.2.1.6 INVERSIÓN DE SEÑAL DE ENTRADA ANALÓGICA 1 (AI1) (ID 387)

En la inversión de la señal de entrada analógica, la curva de la señal se convierte en la opuesta.

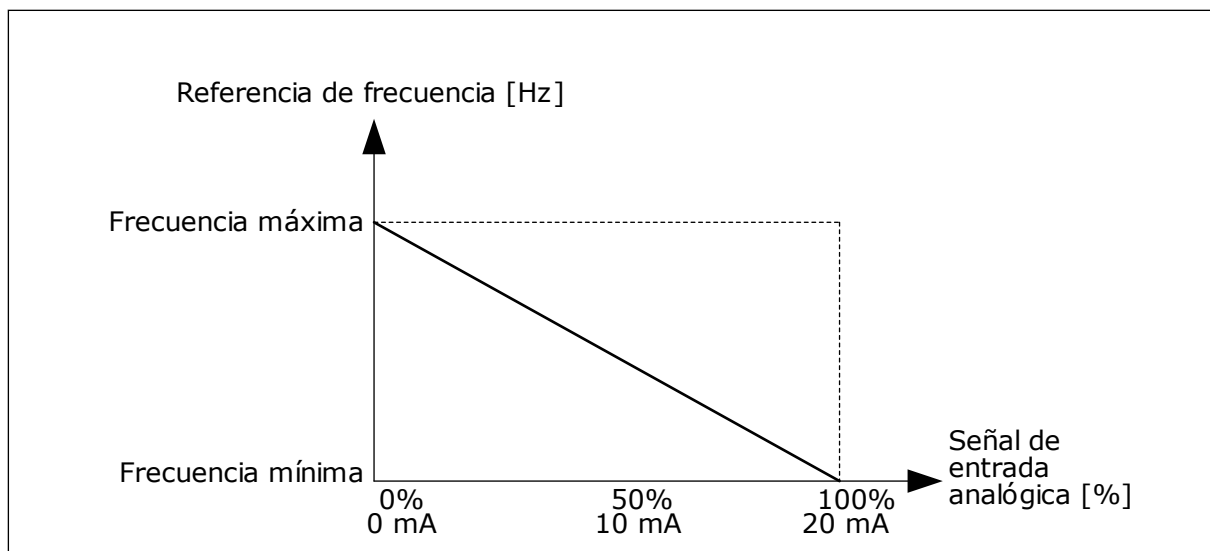
Es posible utilizar la señal de entrada analógica como referencia de frecuencia. La selección del valor 0 o 1 cambia el ajuste de la escala de la señal de entrada analógica.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|--|
| 0 | Normal | Sin inversión. El valor 0 % de la señal de entrada analógica se corresponde con la referencia de frecuencia mínima. El valor 100 % de la señal de entrada analógica se corresponde con la referencia de frecuencia máxima. |



Imag. 50: Inversión de la señal de entrada analógica 1 (AI1), selección 0

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 1 | Invertido | Inversión de señal. El valor 0 % de la señal de entrada analógica se corresponde con la referencia de frecuencia máxima. El valor 100 % de la señal de entrada analógica se corresponde con la referencia de frecuencia mínima. |



Imag. 51: Inversión de la señal de entrada analógica 1 (AI1), selección 1

9.7.5 SALIDAS DIGITALES

P3.5.3.2.1 FUNCIÓN SALIDA DE RELÉ 1 (R01) ESTÁNDAR (ID 11001)**Tabla 120: Las señales de salida a través de salida de relé (R01) estándar**

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------------------|---|
| 0 | No usado | La salida no se utiliza. |
| 1 | Listo | El convertidor está preparado para funcionar. |
| 2 | Marcha | El convertidor funciona (el motor está en marcha). |
| 3 | Fallo | Se ha producido un fallo reseteable. |
| 4 | Fallo invertido | No se ha producido un fallo reseteable. |
| 5 | Alarma | Se ha producido una alarma. |
| 6 | Inversión de giro | Se ha proporcionado la orden de inversión de giro. |
| 7 | En velocidad | La frecuencia de salida se ha convertido en la misma que la referencia de frecuencia establecida. |
| 8 | Fallo de termistor | Se ha producido un fallo del termistor. |
| 9 | Regulador de motor activo | Uno de los reguladores de límite (por ejemplo, límite de intensidad o límite de par) está activado. |
| 10 | Señal de marcha activa | La orden de marcha del convertidor está activa. |
| 11 | Control panel activo | Se ha seleccionado el control panel (el lugar de control activo es el panel). |
| 12 | Control I/O lugar B activo | Se ha seleccionado el lugar de control I/O lugar B (el lugar de control activo es I/O lugar B). |
| 13 | Límite de supervisión 1 | La monitorización del límite se activa si el valor de la señal es inferior o superior al límite de supervisión establecido (P3.8.3 o P3.8.7). |
| 14 | Límite de supervisión 2 | |
| 15 | Modo Anti-incendio activo | La función de modo Anti-Incendio está activa. |
| 16 | Jogging activo | La función de velocidad jogging está activa. |
| 17 | Frecuencia fija activa | Se ha seleccionado la frecuencia fija con señales de entrada digital. |
| 18 | Paro rápido activo | La función de paro rápido se ha activado. |
| 19 | Modo Dormir activado | El controlador PID está en modo Dormir. |
| 20 | Prellenado de PID activo | La función de prellenado del controlador PID está activada. |
| 21 | Supervisión Valor Actual de PID | El valor actual del controlador PID no está en los límites de supervisión. |

Tabla 120: Las señales de salida a través de salida de relé (R01) estándar

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---|--|
| 22 | Supervisión Valor Actual de PID externo | El valor actual del controlador PID externo no está en los límites de supervisión. |
| 23 | Alarma/fallo de presión de entrada | La presión de entrada de la bomba está por debajo del valor que se ha establecido con el parámetro P3.13.9.7. |
| 24 | Alarma/fallo de protección congelación | La temperatura medida de la bomba está por debajo del nivel que se ha establecido con el parámetro P3.13.10.5. |
| 25 | Control motor 1 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 26 | Control motor 2 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 27 | Control motor 3 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 28 | Control motor 4 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 29 | Control motor 5 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 30 | Control motor 6 | El control del contactor para la función MultiBomba. |
| 31 | Canal de tiempo 1 | El estado del canal de tiempo 1. |
| 32 | Canal de tiempo 2 | El estado del canal de tiempo 2. |
| 33 | Canal de tiempo 3 | El estado del canal de tiempo 3. |
| 34 | Fieldbus Control Word Bit 13 | El control de salida (relé) digital desde el bit 13 de la Control Word del Fieldbus. |
| 35 | Fieldbus Control Word Bit 14 | El control de salida (relé) digital desde el bit 14 de la Control Word del Fieldbus. |
| 36 | Fieldbus Control Word Bit 15 | El control de salida (relé) digital desde el bit 15 de la Control Word del Fieldbus. |
| 37 | Fieldbus Process Data In 1 Bit 0 | El control de salida (relé) digital desde el bit 0 de la Process Data In 1 del Fieldbus. |
| 38 | Fieldbus Process Data In 1 Bit 1 | El control de salida (relé) digital desde el bit 1 de Process Data In 1 del Fieldbus. |
| 39 | Fieldbus Process Data In 1 Bit 2 | El control de salida (relé) digital desde el bit 2 de Process Data In 1 del Fieldbus. |
| 40 | Alarma de mantenimiento | El contador de mantenimiento ha alcanzado el límite de alarma que se ha establecido con el parámetro P3.16.2. |
| 41 | Fallo de mantenimiento | El contador de mantenimiento ha alcanzado el límite de alarma que se ha establecido con el parámetro P3.16.3. |
| 42 | Control freno mecánico | La orden Abrir freno mecánico |

Tabla 120: Las señales de salida a través de salida de relé (R01) estándar

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|------------------------------------|---|
| 43 | Control freno mecánico (Invertido) | La orden Abrir freno mecánico (invertido) |
| 44 | Block Out.1 | La salida de bloque programable 1. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 45 | Block Out.2 | La salida de bloque programable 2. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 46 | Block Out.3 | La salida de bloque programable 3. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 47 | Block Out.4 | La salida de bloque programable 4. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 48 | Block Out.5 | La salida de bloque programable 5. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 49 | Block Out.6 | La salida de bloque programable 6. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 50 | Block Out.7 | La salida de bloque programable 7. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 51 | Block Out.8 | La salida de bloque programable 8. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 52 | Block Out.9 | La salida de bloque programable 9. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 53 | Block Out.10 | La salida de bloque programable 10. Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 54 | Control de bomba jockey | La señal de control de bomba jockey externa. |
| 55 | Control de bomba de cebado | La señal de control de bomba de cebado externa. |
| 56 | AutoLimpieza activa | La función de AutoLimpieza de la bomba está activada. |
| 57 | Contactador del motor abierto | La función de contactador del motor ha detectado que se ha abierto el conmutador entre el convertidor y el motor. |
| 58 | TEST (Siempre cerrado) | |
| 59 | Caldeo motor activado | |

9.7.6 SALIDAS ANALÓGICAS

P3.5.4.1.1. FUNCIÓN SALIDA ANALÓGICA 1 (A01) (ID 10050)

El contenido de la señal de salida analógica 1 se especifica con este parámetro. El ajuste de la escala de la señal de salida analógica depende de la señal.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--------------------------|--|
| 0 | TEST 0% (No se utiliza) | La salida analógica se establece en el 0 % o 20 % para que se corresponda con el parámetro P3.5.4.1.3. |
| 1 | TEST 100% | La salida analógica se establece al 100 % de la señal (10 V/20 mA). |
| 2 | Frecuencia de salida | La frecuencia de salida real de 0 a referencia de frecuencia máxima. |
| 3 | Referencia de frecuencia | La referencia de frecuencia real de 0 a referencia de frecuencia máxima. |
| 4 | Velocidad del motor | La velocidad real del motor de 0 a velocidad nominal del motor. |
| 5 | Intensidad de salida | La intensidad de salida del convertidor de 0 a intensidad nominal del motor. |
| 6 | Par del motor | El par de motor real de 0 al par nominal del motor (100 %). |
| 7 | Potencia del motor | La potencia real del motor de 0 a la potencia nominal del motor (100 %). |
| 8 | Tensión del motor | La tensión real del motor de 0 a la tensión nominal del motor. |
| 9 | Tensión del Bus de CC | La tensión del Bus de CC real de 0 a 1000 V. |
| 10 | Referencia PID | El valor de referencia real del controlador PID (0...100 %). |
| 11 | Valor actual PID | El valor actual real del controlador PID (0...100 %). |
| 12 | Salida PID | La salida del controlador PID (0...100 %). |
| 13 | Salida PID externo | La salida del controlador PID externo (de 0 a 100 %). |
| 14 | Process Data In 1 | Process Data In 1: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 15 | Process Data In 2 | Process Data In 2: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 16 | Process Data In 3 | Process Data In 3: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 17 | Process Data In 4 | Process Data In 4: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 18 | Process Data In 5 | Process Data In 5: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 19 | Process Data In 6 | Process Data In 6: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 20 | Process Data In 7 | Process Data In 7: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 21 | Process Data In 8 | Process Data In 8: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). |
| 22 | Block Out.1 | La salida de bloque programable 1: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 23 | Block Out.2 | La salida de bloque programable 2: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 24 | Block Out.3 | La salida de bloque programable 3: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 25 | Block Out.4 | La salida de bloque programable 4: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 26 | Block Out.5 | La salida de bloque programable 5: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 27 | Block Out.6 | La salida de bloque programable 6: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 28 | Block Out.7 | La salida de bloque programable 7: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 29 | Block Out.8 | La salida de bloque programable 8: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 30 | Block Out.9 | La salida de bloque programable 9: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |
| 31 | Block Out.10 | La salida de bloque programable 10: 0...10000 (se corresponde con 0...100,00 %). Consulte el menú de parámetros M3.19 Programador de lógicas. |

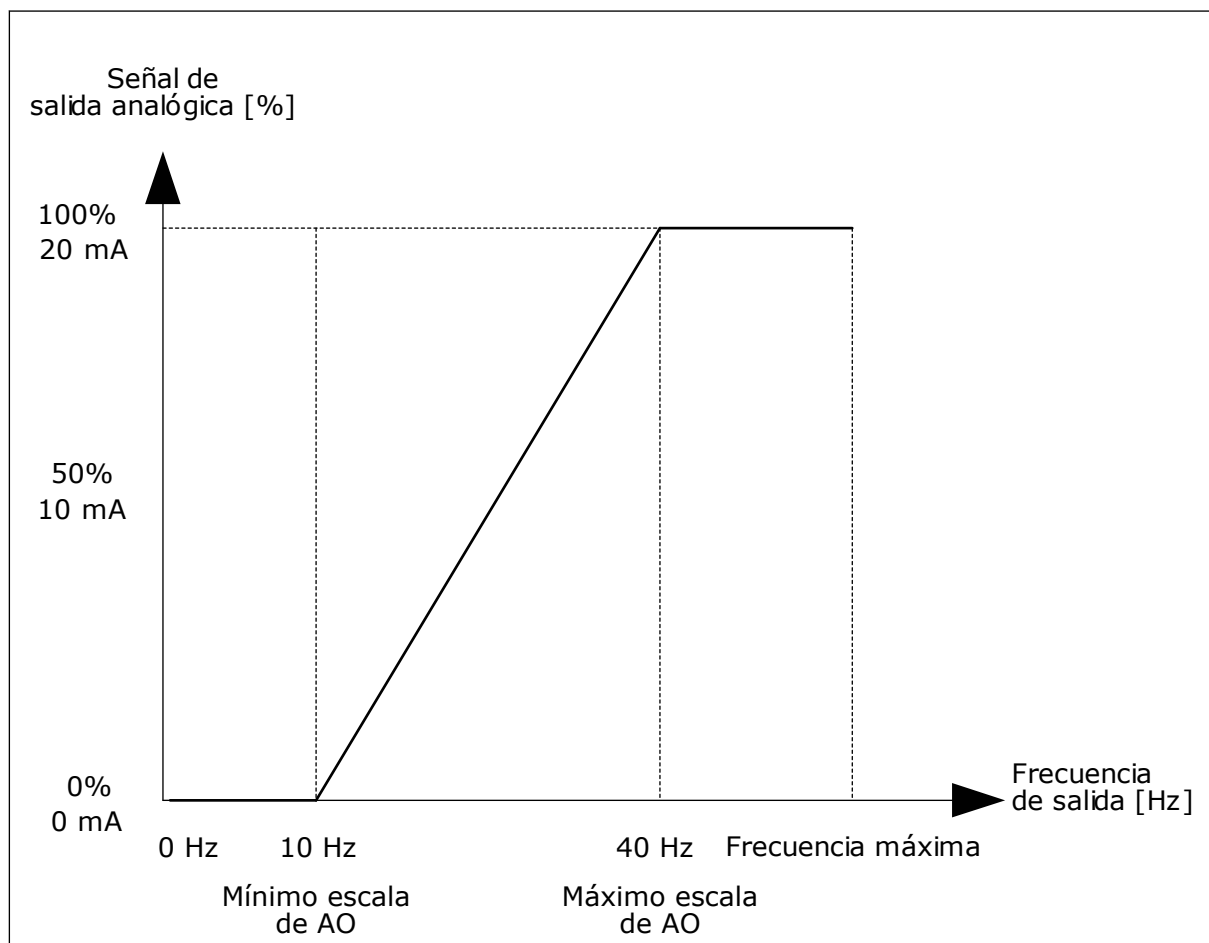
P3.5.4.1.4 MÍNIMA ESCALA A01 (ID 10053)

P3.5.4.1.5 MÁXIMA ESCALA A01 (ID 10054)

Puede utilizar estos dos parámetros para ajustar libremente la escala de la señal de salida analógica. La escala se define en unidades de proceso y depende de la selección del parámetro P3.5.4.1.1 Función SA1.

Por ejemplo, puede seleccionar la frecuencia de salida del convertidor para el contenido de la señal de salida analógica y establecer los parámetros P3.5.4.1.4 y P3.5.4.1.5 entre 10 y 40

Hz. Luego, la frecuencia de salida del convertidor cambia entre 10 y 40 Hz, y la señal de la salida analógica cambia entre 0 y 20 mA.



Imag. 52: El ajuste de la escala de la señal A01

9.8 FRECUENCIAS PROHIBIDAS

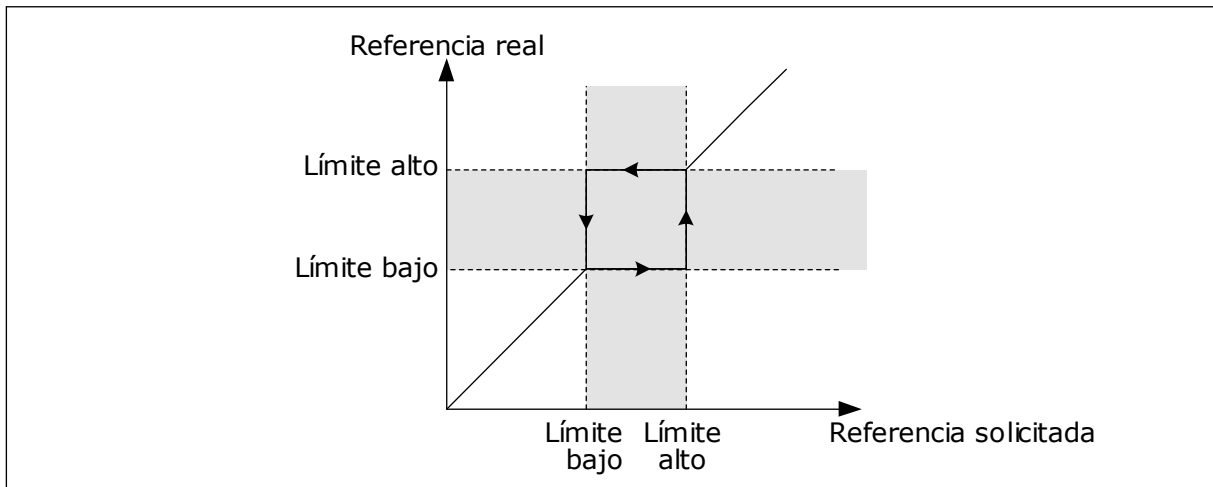
En algunos procesos, puede que sea necesario evitar algunas frecuencias porque provocan problemas de resonancia mecánica. Con la función Frecuencias prohibidas, es posible evitar el uso de estas frecuencias. Cuando se incrementa la referencia de frecuencia de entrada, la referencia de frecuencia interna se mantiene en el límite bajo hasta que la referencia de frecuencia de entrada está por encima del límite alto.

P3.7.1 LÍMITE BAJO DE RANGO 1 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 509)

P3.7.2 LÍMITE ALTO DE RANGO 1 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 510)

P3.7.3 LÍMITE BAJO DE RANGO 2 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 511)

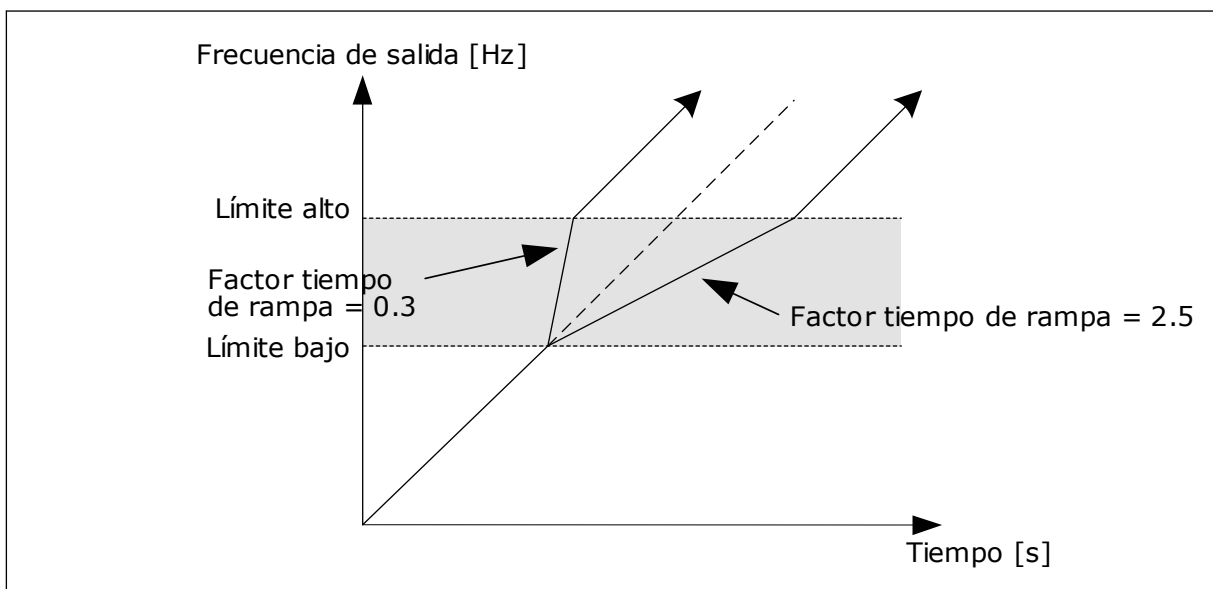
P3.7.4 LÍMITE ALTO DE RANGO 2 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 512)

P3.7.5 LÍMITE BAJO DE RANGO 3 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 513)**P3.7.6 LÍMITE ALTO DE RANGO 3 DE FRECUENCIAS PROHIBIDAS (ID 514)**

Imag. 53: Las frecuencias prohibidas

P3.7.7 FACTOR TIEMPO RAMPA (ID 518)

El factor de tiempo de rampa establece el tiempo de aceleración y deceleración cuando la frecuencia de salida está en un rango de frecuencias prohibidas. El valor del factor de tiempo de rampa se multiplica por el valor de los parámetros P3.4.1.2 (Tiempo de aceleración 1) y P3.4.1.3 (Tiempo de deceleración 1). Por ejemplo, el valor 0,1 hace que el tiempo de aceleración/deceleración sea diez veces menor.



Imag. 54: El factor de tiempo de rampa del parámetro

9.9 SUPERVISIONES

P3.9.1.2 RESPUESTA A FALLO EXTERNO (ID 701)

Con este parámetro, puede establecer la respuesta del convertidor a un fallo externo. Si se produce un fallo, el convertidor puede mostrar una notificación al respecto en la pantalla del convertidor. La notificación se realiza en una entrada digital. La entrada digital por defecto es la entrada digital 3 (DI3). También puede programar los datos de respuesta en una salida de relé.

P3.9.1.14 RESPUESTA FRENTE A FALLO STO (SAFE TORQUE OFF) (ID 775)

Este parámetro define la respuesta para F30 - Safe Torque Off (ID de fallo: 530).

Este parámetro define el funcionamiento del convertidor cuando se activa la función Safe Torque Off (STO) (por ejemplo, se presiona el botón de paro de emergencia o se ha activado alguna otra operación de STO).

0 = Sin acción

1 = Alarma

2 = Fallo, paro según la función de paro definida P3.2.5 Tipo de parada

3 = Fallo, paro por frenado libre

9.9.1 PROTECCIONES TÉRMICAS DEL MOTOR

La protección térmica del motor evita que el motor se sobrecaliente.

El convertidor puede proporcionar al motor una intensidad mayor que la intensidad nominal. La intensidad alta puede ser necesaria para la carga, por lo que se debe utilizar. En estos casos, existe el riesgo de una sobrecarga térmica. Las frecuencias bajas tienen un riesgo mayor. A frecuencias bajas, el efecto de refrigeración y la capacidad del motor se reducen. Si el motor está equipado con un ventilador externo, la reducción de la carga a frecuencias bajas es pequeña.

La protección térmica del motor se basa en cálculos. La función de protección utiliza la intensidad de salida del convertidor para determinar la carga en el motor. Si la tarjeta de control no se enciende, se resetean los cálculos.

Para ajustar la protección térmica del motor, utilice los parámetros P3.9.2.1 a P3.9.2.5. Puede monitorizar el estado térmico del motor en la pantalla del cuadro de control. Vea el capítulo 3 *Interfaces de usuario*.



INDICACIÓN!

Si utiliza cables de motor largos (máx. 100 m) junto con convertidores pequeños ($\leq 1,5$ kW), la intensidad del motor que mide el convertidor puede ser mucho mayor que la intensidad real del motor. La razón es que hay intensidades capacitivas en el cable del motor.

**ATENCIÓN!**

Asegúrese de que no esté bloqueado el flujo de aire al motor. Si el flujo de aire está bloqueado, la función no protege el motor y el motor se puede sobrecalentar. Esto puede producir daños en el motor.

P3.9.2.3 FACTOR REFRIGERACIÓN VELOCIDAD CERO (ID 706)

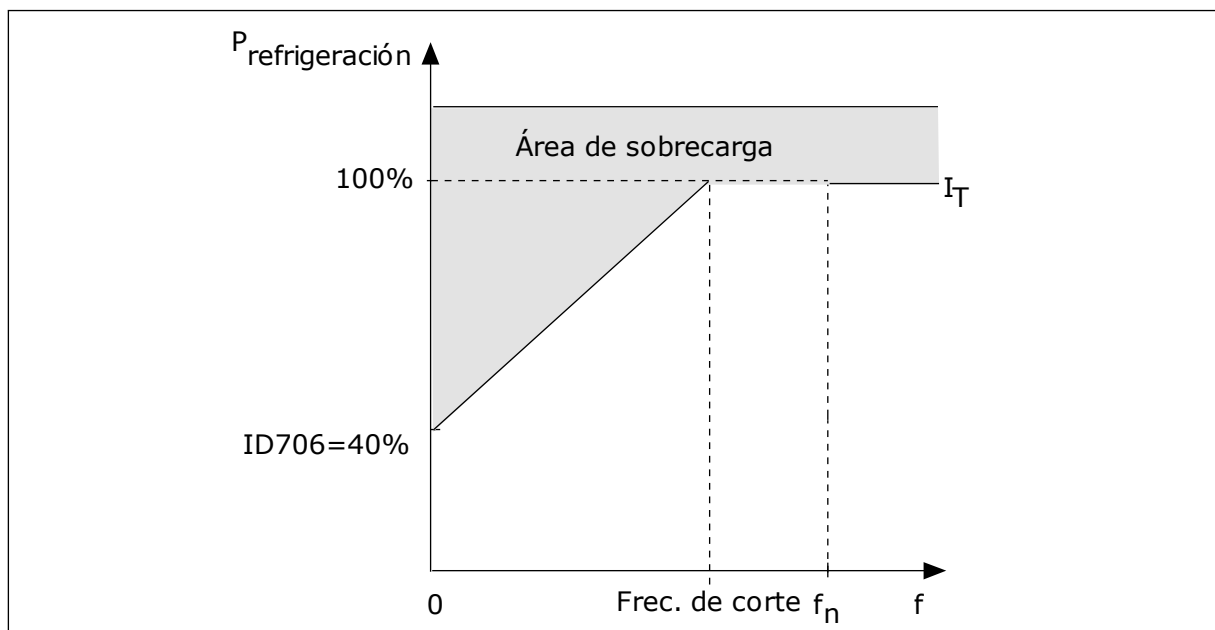
Cuando la velocidad es 0, esta función calcula el factor de refrigeración en relación con el punto en que el motor funciona a la velocidad nominal sin una refrigeración externa.

El valor por defecto se establece para los casos en los que no existe ningún ventilador externo. Si utiliza un ventilador externo, puede establecer un valor mayor que si no hubiera ventilador (por ejemplo, al 90 %).

Si se cambia el valor del parámetro P3.1.1.4 (Intensidad nominal del motor), el parámetro P3.9.2.3 se establece automáticamente en el valor por defecto.

Aunque cambie este parámetro, no afecta a la intensidad de salida máxima del convertidor. Solo el parámetro P3.1.3.1 Límite de intensidad del motor puede cambiar la intensidad de salida máxima.

La frecuencia de corte de la protección térmica es el 70 % del valor del parámetro P3.1.1.2 Frecuencia nominal del motor.



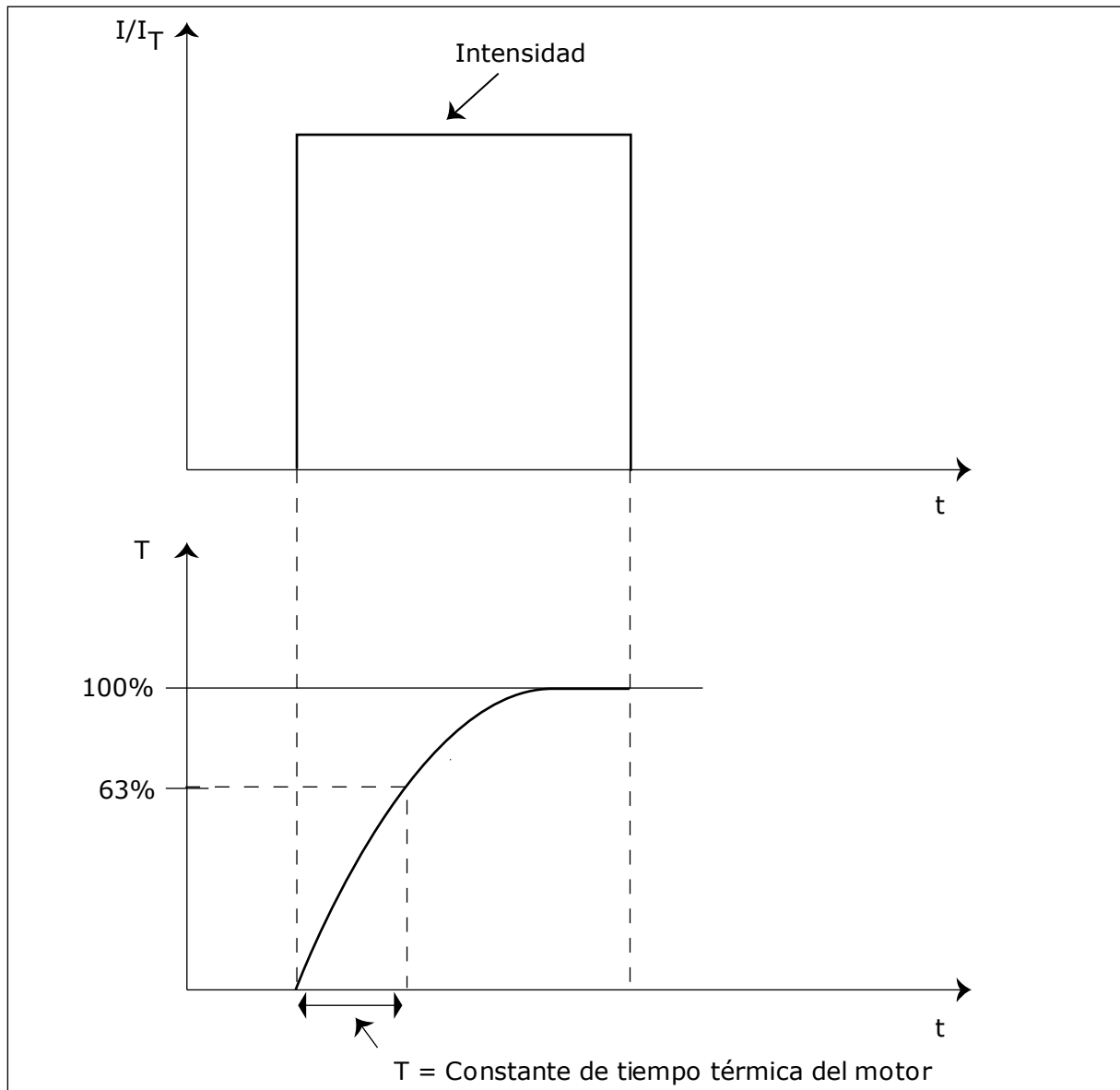
Imag. 55: La curva de intensidad térmica del motor I_T

P3.9.2.4 CONSTANTE TIEMPO TÉRMICO MOTOR (ID 707)

La constante de tiempo es el tiempo durante el que la curva de calentamiento calculada alcanza el 63 % de su valor objetivo. La duración de la constante de tiempo está relacionada con la dimensión del motor. Cuanto más grande sea el motor, más larga será la constante de tiempo.

En motores diferentes, la constante de tiempo térmico del motor es diferente. También cambia entre diferentes fabricantes de motores. El valor por defecto del parámetro varía dependiendo de la dimensión.

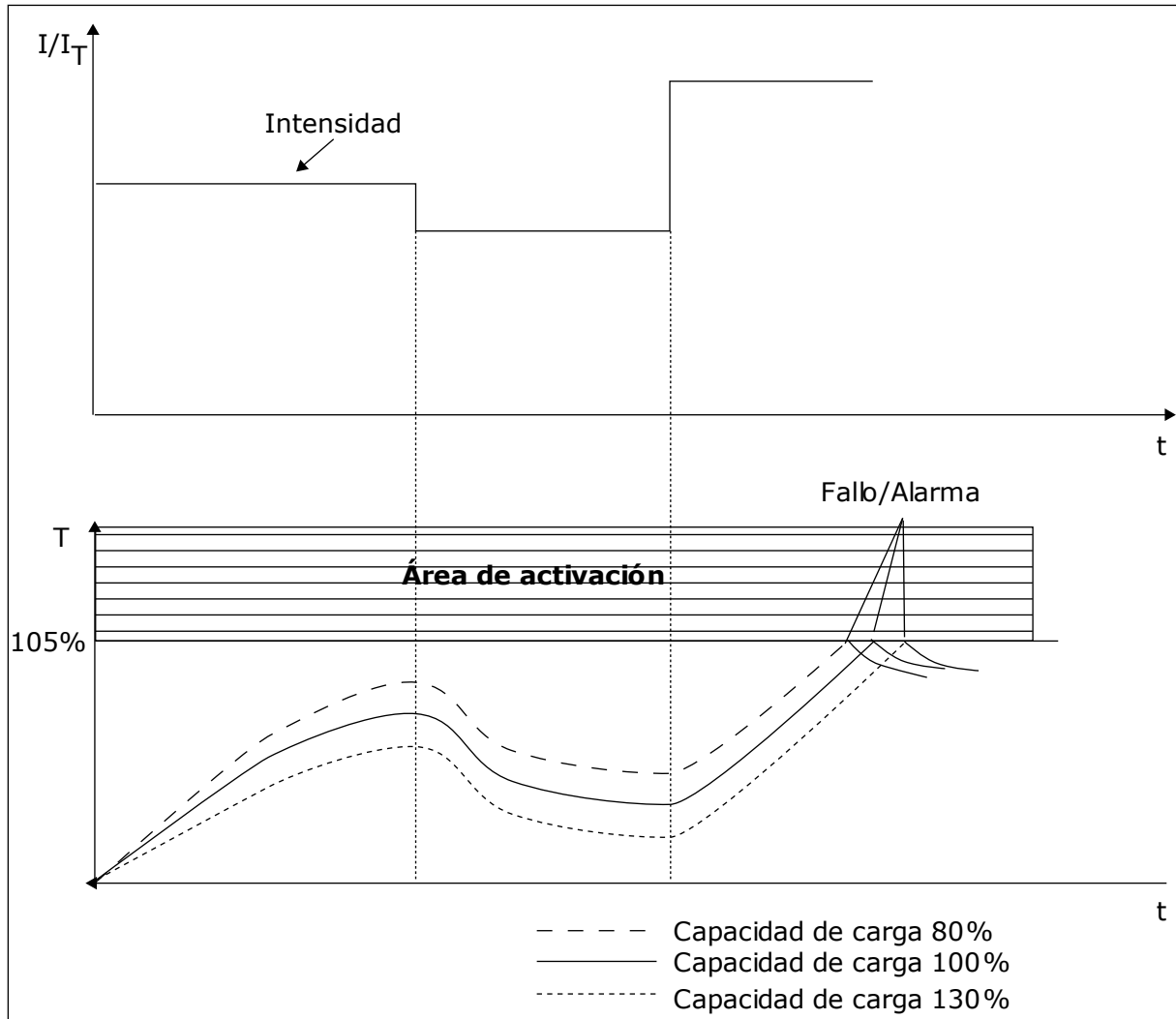
El tiempo t_6 es el tiempo en segundos durante el cual el motor puede funcionar con seguridad a 6 veces la intensidad nominal. Es posible que el fabricante del motor proporcione los datos con el motor. Si conoce el t_6 del motor, puede establecer el parámetro de la constante de tiempo con su ayuda. Normalmente, la constante de tiempo térmico del motor en minutos es $2 \cdot t_6$. Si el convertidor está en modo de PARO, la constante de tiempo se incrementa internamente hasta tres veces el valor del parámetro establecido, porque la refrigeración funciona en base a la convección.



Imag. 56: La constante de tiempo térmico del motor

P3.9.2.5 CARGA TÉRMICA MOTOR (ID 708)

Por ejemplo, si se establece el valor en 130 %, el motor alcanza la temperatura nominal con el 130 % de la intensidad nominal del motor.



Imag. 57: El cálculo de la temperatura del motor

9.9.2 PROTECCIÓN MOTOR BLOQUEADO

La función de protección de bloqueo del motor proporciona protección al motor contra sobrecargas cortas. Una sobrecarga puede estar causada, por ejemplo, por un eje bloqueado. Es posible establecer un tiempo de reacción de la protección contra bloqueo inferior al de la protección térmica del motor.

El estado de bloqueo del motor se especifica con los parámetros P3.9.3.2 Intensidad bloqueo y P3.9.3.4 Frecuencia bloqueo. Si la intensidad es mayor que el límite y la frecuencia de salida es inferior al límite, el motor está en un estado de bloqueo.

La protección contra bloqueo es un tipo de protección de sobrecorriente.

**INDICACIÓN!**

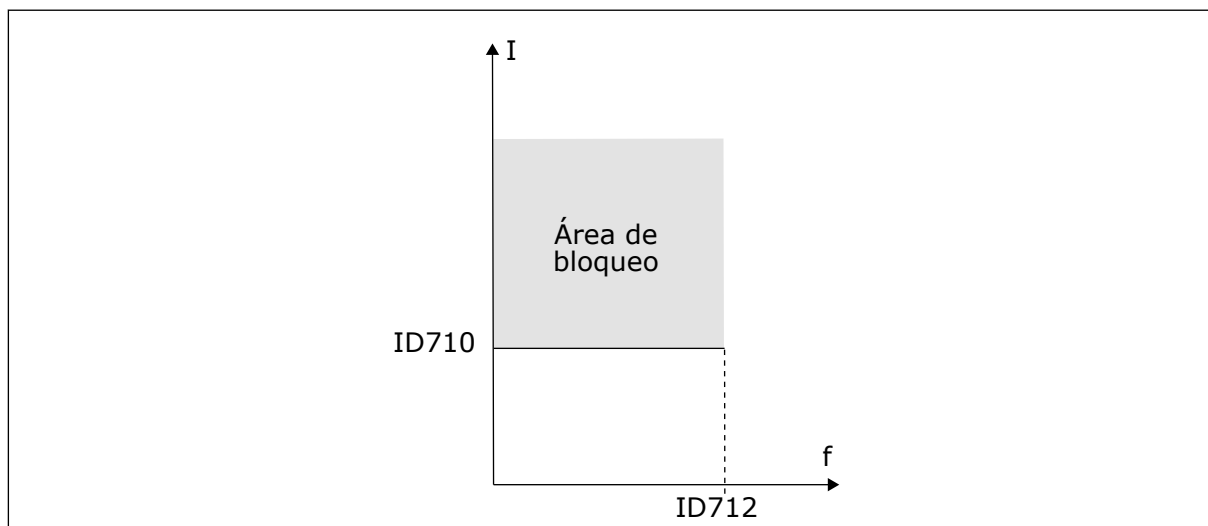
Si utiliza cables de motor largos (máx. 100 m) junto con convertidores pequeños ($\leq 1,5$ kW), la intensidad del motor que mide el convertidor puede ser mucho mayor que la intensidad real del motor. La razón es que hay corrientes capacitivas en el cable del motor.

P3.9.3.2 INTENSIDAD BLOQUEO (ID 710)

Puede establecer el valor de este parámetro entre 0,0 y $2 \cdot I_L$. Para que se presente un estado de bloqueo, la intensidad debe haber superado este límite. Si se cambia el parámetro P3.1.3.1 Límite intensidad motor, este parámetro se calcula automáticamente al 90 % del límite de intensidad.

**INDICACIÓN!**

El valor de Intensidad bloqueo debe estar por debajo del límite de intensidad del motor.



Imag. 58: Los ajustes de las características de bloqueo

P3.9.3.3 TIEMPO BLOQUEO (ID 711)

Puede establecer el valor de este parámetro entre 1,0 y 120,0 seg. Este es el tiempo máximo para que el estado de bloqueo esté activo. Un contador interno cuenta el tiempo de bloqueo.

Si el valor del contador del tiempo de bloqueo sobrepasa este límite, la protección provocará que el convertidor se resetee.

9.9.3 PROTECCIÓN CONTRA BAJA CARGA

La protección contra baja carga del motor se asegura de que exista carga en el motor cuando el convertidor esté funcionando. Si el motor pierde su carga, puede que haya un problema en el proceso. Por ejemplo, se puede romper una correa o se puede secar una bomba.

La protección contra baja carga del motor puede ajustarse con los parámetros P3.9.4.2 (Protección contra baja carga: Par punto desexcitación) y P3.9.4.3 (Protección contra baja

carga: Par frecuencia cero). La curva de baja carga es una curva cuadrática establecida entre la frecuencia cero y el punto de desexcitación. La protección no está activa por debajo de 5 Hz. El contador de tiempo de baja carga no funciona por debajo de 5 Hz.

Los valores de los parámetros de protección contra baja carga se establecen en porcentaje del par nominal del motor. Para buscar la proporción de ajuste de escala para el valor de par interno, utilice los datos de la placa de características del motor, la intensidad nominal del motor y la intensidad nominal del IH del convertidor. Si utiliza otra intensidad que no sea la intensidad nominal del motor, la precisión del cálculo disminuye.



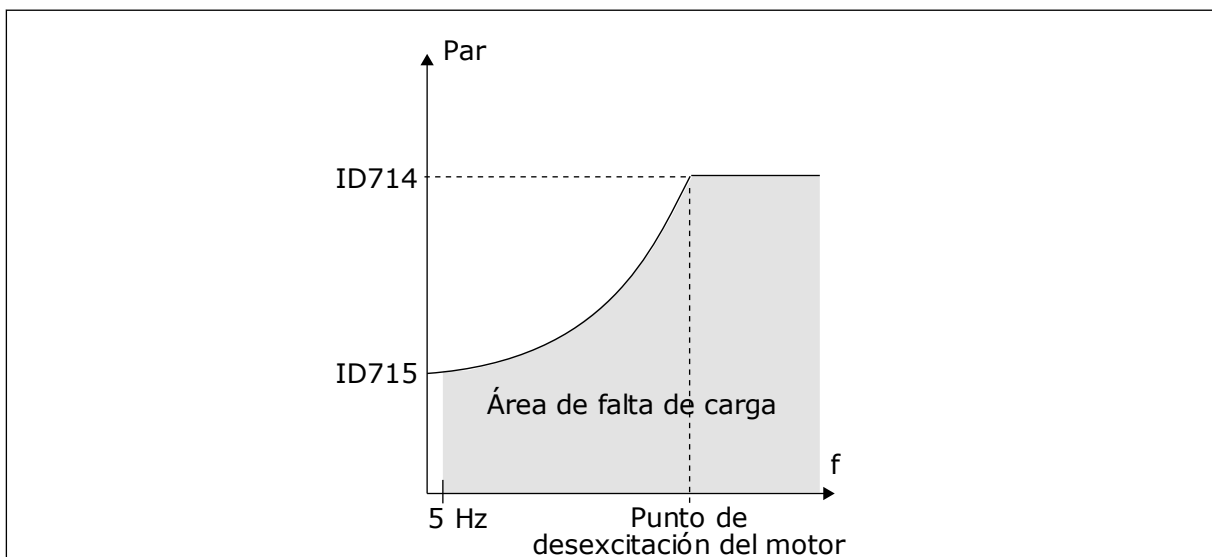
INDICACIÓN!

Si utiliza cables de motor largos (máx. 100 m) junto con convertidores pequeños ($\leq 1,5$ kW), la intensidad del motor que mide el convertidor puede ser mucho mayor que la intensidad real del motor. La razón es que hay corrientes capacitivas en el cable del motor.

P3.9.4.2 PROTECCIÓN CONTRA BAJA CARGA: PAR PUNTO DESEXCITACIÓN (ID 714)

Puede establecer el valor de este parámetro entre 10,0 y 150,0 % x T_{nMotor} . Este valor es el límite del par mínimo permitido cuando la frecuencia de salida está por encima del punto de desexcitación.

Si se cambia el valor del parámetro P3.1.1.4 (Intensidad nominal del motor), este parámetro recupera automáticamente el valor por defecto. Consulte 9.9.3 *Protección contra baja carga*.

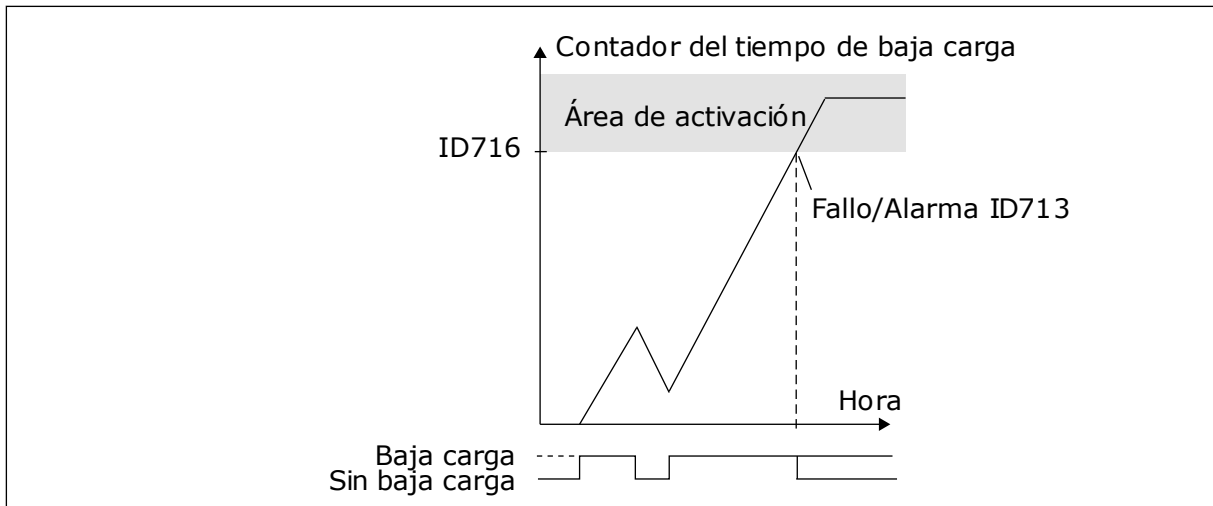


Imag. 59: Ajuste de la carga mínima

P3.9.4.4 PROTECCIÓN CONTRA BAJA CARGA: LÍMITE TIEMPO (ID 716)

Puede establecer el tiempo límite entre 2,0 y 600,0 seg.

Este es el tiempo máximo permitido para que un estado de baja carga esté activo. Un contador interno cuenta el tiempo de baja carga. Si el valor del contador sobrepasa este límite, la protección provocará que el convertidor se resetee. El convertidor se resetea tal y como se establece en el parámetro P3.9.4.1 Fallo de baja carga. Si se para el convertidor, el contador de baja carga vuelve a cero.



Imag. 60: La función de contador de tiempo de baja carga

P3.9.5.1 MODO DE PARO RÁPIDO (ID 1276)

P3.5.1.2 (P3.5.1.26) ACTIVAR PARO RÁPIDO (ID 1213)

P3.9.5.3 TIEMPO DECELERACIÓN PARO RÁPIDO (ID 1256)

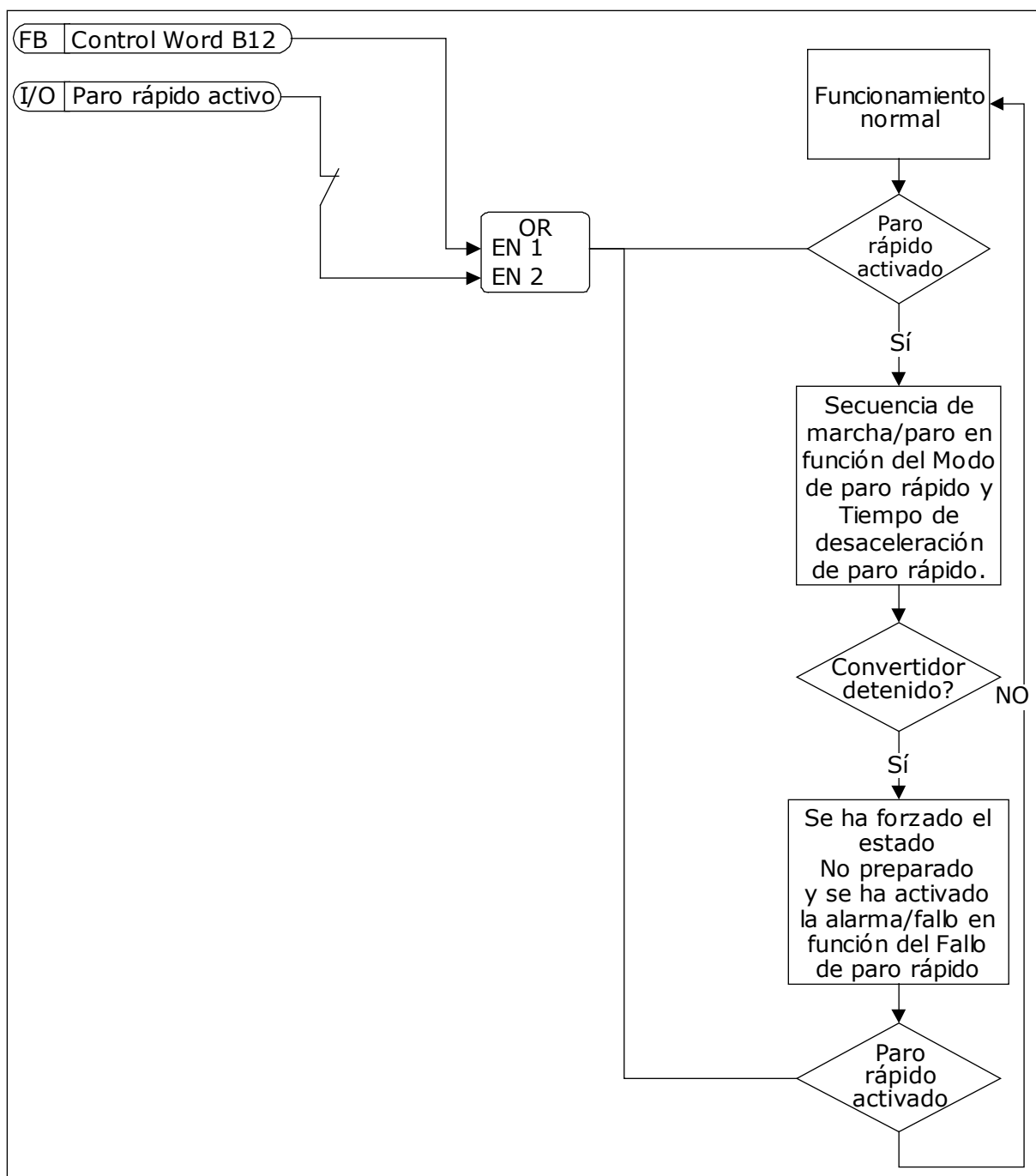
P3.9.5.4 RESPUESTA FALLO PARO RÁPIDO (ID 744)

Con la función de paro rápido, puede parar el convertidor mediante un procedimiento excepcional desde la I/O o desde el fieldbus en una situación excepcional. Cuando la función de paro rápido está activa, puede hacer que el convertidor decelere y se pare. Es posible programar una alarma o fallo para que se registre en el historial de fallos que se ha solicitado un paro rápido.



ATENCIÓN!

No utilice la función de paro rápido como paro de emergencia. Un paro rápido debe detener la fuente de alimentación al motor. La función de paro rápido no lo hace.



Imag. 61: La lógica del paro rápido

P3.9.8.1 PROTECCIÓN AI < 4mA (ID 767)

Utilice Protección AI < 4mA para buscar fallos en las señales de las entradas analógicas. Esta función solo ofrece protección a las entradas analógicas que se utilizan como referencia de frecuencia, referencia de par o en los controladores PID/PID externo.

Puede activar la protección cuando el convertidor se encuentra en el estado MARCHA, o en los estados MARCHA y PARO.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|--|
| 1 | Protección deshabilitada | |
| 2 | Protección habilitada en estado MARCHA | La protección solo se habilita cuando el convertidor está en el estado MARCHA. |
| 3 | Protección habilitada en el estado MARCHA y PARO | La protección está habilitada en ambos estados: MARCHA y PARO. |

P3.9.8.2 FALLO DE NIVEL BAJO DE ENTRADA ANALÓGICA (ID 700)

Si Protección AI < 4mA está habilitado con el parámetro P3.9.8.1, este parámetro ofrece una respuesta al código de fallo 50 (ID de fallo 1050).

La función Protección AI < 4mA monitoriza el nivel de señal de las entradas analógicas 1 a 6. Si la señal de entrada analógica es inferior al 50 % de la señal mínima durante 3 segundos, se muestra una alarma o fallo de AI baja.



INDICACIÓN!

Puede utilizar el valor *Alarma + frecuencia previa* únicamente cuando utilice la entrada analógica 1 o la entrada analógica 2 como referencia de frecuencia.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------------|--|
| 0 | Sin acción | Protección AI < 4mA no se utiliza. |
| 1 | Alarma | |
| 2 | Alarma, frecuencia fija | La referencia de frecuencia se establece en P3.9.1.13 Frecuencia de alarma fija. |
| 3 | Alarma, frecuencia previa | La última frecuencia válida se mantiene como referencia de frecuencia. |
| 4 | Fallo | El convertidor se para de acuerdo con el modo de paro P3.2.5. |
| 5 | Fallo | Paro libre. |

P3.9.9.2 RESPUESTA AL FALLO DE USUARIO 1 (ID 15525)

Este parámetro establece la respuesta a Fallo de usuario 1 (ID de fallo 1114), es decir, cómo funciona el convertidor cuando se produce el fallo.

P3.9.10.2 RESPUESTA AL FALLO DE USUARIO 2 (ID 15526)

Este parámetro establece la respuesta al Fallo de usuario 2 (ID de fallo 1115), es decir, cómo funciona el convertidor cuando se produce el fallo.

9.10 RESET AUTOMÁTICO

P3.10.1 RESET AUTOMÁTICO (ID 731)

Utilice el parámetro P3.10.1 para habilitar la función de reset automático. Para seleccionar los fallos que se resetean automáticamente, proporcione el valor *0* o *1* a los parámetros P3.10.6 a P3.10.13.



INDICACIÓN!

La función de reset automático solo está disponible para algunos tipos de fallos.

P3.10.3 TIEMPO DE ESPERA (ID 717)

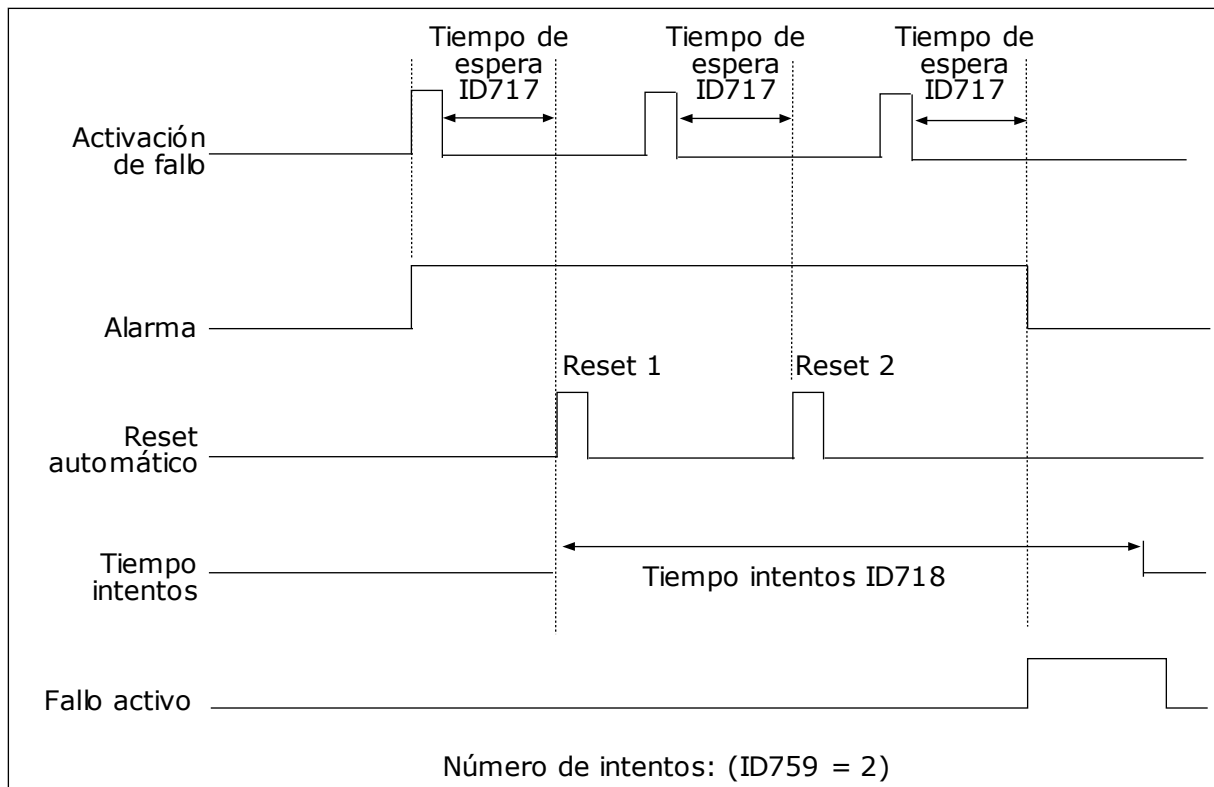
P3.10.4 TIEMPO INTENTOS (ID 718)

Utilice este parámetro para establecer el tiempo para intentos de la función de reset automático. Durante el tiempo para intentos, la función de reset automático intenta resetear los fallos que se producen. El recuento del tiempo comienza a partir del primer reset automático. El siguiente fallo hace que el recuento de tiempo para intentos vuelva a comenzar.

P3.10.5 NÚMERO DE INTENTOS (ID 759)

Si el número de intentos que se producen durante el tiempo para intentos supera el valor de este parámetro, se muestra un fallo permanente. De lo contrario, el fallo desaparece de la vista una vez transcurrido el tiempo para intentos.

Con el parámetro P3.10.5, puede establecer el número máximo de intentos de reset automático durante el tiempo para intentos establecido en P3.10.4. El tipo de fallo no tiene ningún efecto en el número máximo.



Imag. 62: La función de reset automático

9.11 FUNCIONES DE TEMPORIZADOR

La función de temporizador hace posible que el reloj en tiempo real interno (RTC) controle las funciones. Todas las funciones que se pueden controlar con una entrada digital también se pueden controlar con el RTC con los canales de tiempo 1-3. No es necesario tener un PLC externo para controlar una entrada digital. Puede programar los intervalos cerrados y abiertos de la entrada de manera interna.

Para obtener los mejores resultados de las funciones del temporizador, instale una batería y seleccione cuidadosamente los ajustes del reloj en tiempo real en el asistente de puesta en marcha. La batería está disponible de manera opcional.

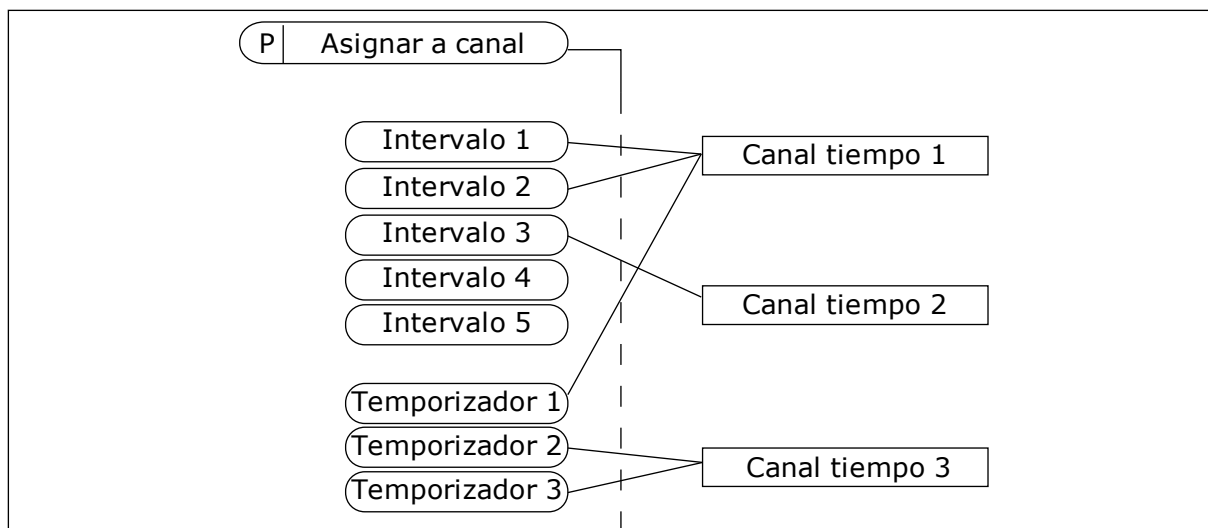


INDICACIÓN!

No recomendamos utilizar las funciones del temporizador sin una batería auxiliar. Los ajustes de fecha y hora del convertidor se resetean cada vez que se apaga el convertidor, si el RTC no tiene batería.

CANALES DE TIEMPO

Puede asignar la salida de las funciones del temporizador y/o intervalo a los canales de tiempo 1-3. Puede utilizar los canales de tiempo para controlar las funciones de tipo conexión/desconexión (por ejemplo, salidas de relé o entradas digitales). Para configurar la lógica de activación y desactivación de los canales de tiempo, asígneles intervalos y/o temporizadores. Un canal de tiempo se puede controlar por medio de muchos intervalos o temporizadores diferentes.



Imag. 63: La asignación de intervalos y temporizadores a los canales de tiempo es flexible. Cada intervalo y cada temporizador tiene un parámetro con el cual puede asignarlos a un canal de tiempo.

INTERVALOS

Utilice parámetros para proporcionar a cada intervalo un Tiempo de conexión y un Tiempo de desconexión. Se trata del tiempo diario activo del intervalo durante los días establecidos con los parámetros Desde día y Hasta día. Por ejemplo, con los ajustes de parámetros que se muestran a continuación, el intervalo estará activo de 7 a.m. a 9 a.m. de lunes a viernes. El canal de tiempo es como una entrada digital, pero virtual.

Tiempo de conexión: 07:00:00

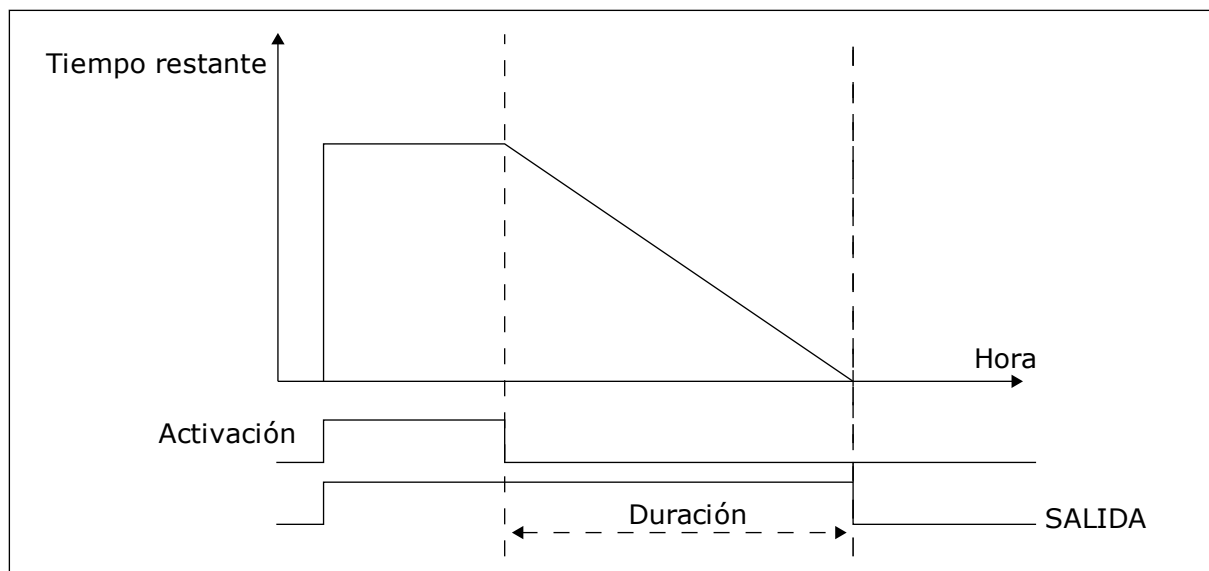
Tiempo de desconexión: 09:00:00

Desde día: Lunes

Hasta día: Viernes

TEMPORIZADORES

Los temporizadores pueden utilizarse para establecer un canal de tiempo activo durante un periodo con una orden desde una entrada digital o un canal de tiempo.



Imag. 64: La señal de activación procede de una entrada digital o una entrada digital virtual, como un canal de tiempo. El temporizador inicia la cuenta atrás desde el flanco descendente.

Los parámetros que se indican a continuación activarán el temporizador cuando la entrada digital 1 de la ranura A se cierre. También lo mantendrán activo durante 30 segundos después de que se abra.

- Duración: 30 s
- Temporizador: DigIN ranura A.1

Se puede utilizar una duración de 0 segundos para anular un canal de tiempo activado desde una entrada digital. No hay retraso de desactivación después del flanco descendente.

Ejemplo:

Problema:

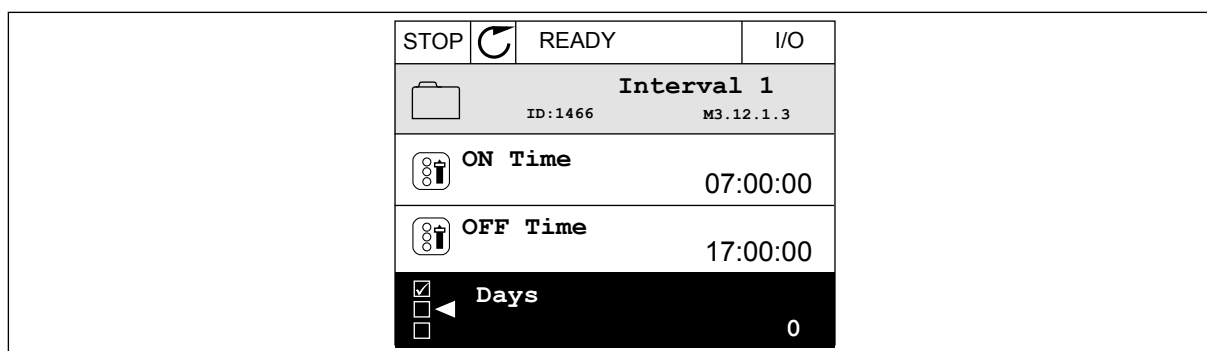
El convertidor está en un almacén y controla el aire acondicionado. Debe funcionar desde las 7 a.m. hasta las 5 p.m. los días laborables y de 9 a.m. a 1 p.m. los fines de semana. También es necesario que el convertidor funcione fuera de estas horas si hay personal en el edificio. El convertidor debe continuar funcionando 30 minutos después de que el personal se haya ido.

Solución:

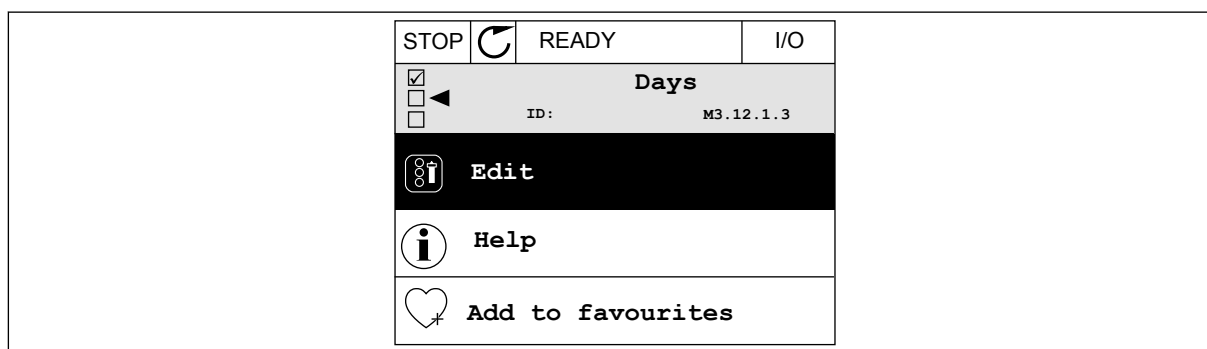
Establezca dos intervalos: uno para los días laborables y otro para los fines de semana. Además se necesita un temporizador para activar el proceso fuera de las horas establecidas. Vea la configuración siguiente.

Intervalo 1

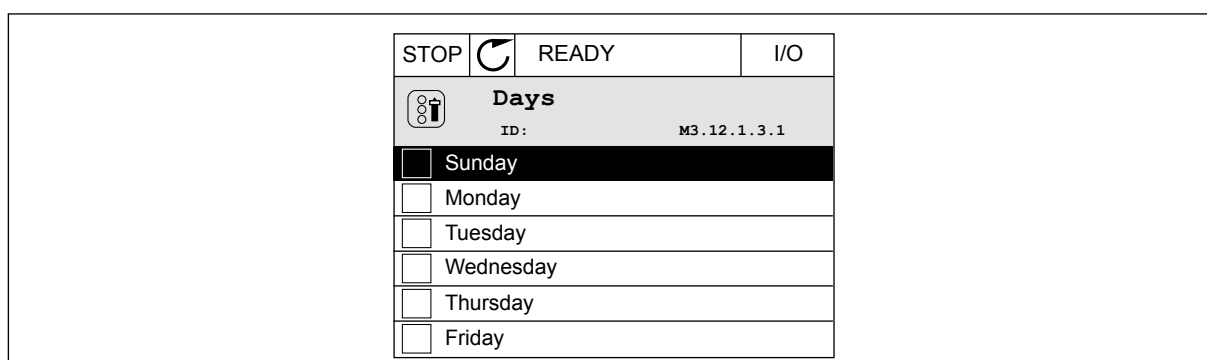
- P3.12.1.1: Tiempo de conexión: 07:00:00
- P3.12.1.2: Tiempo de desconexión: 17:00:00
- P3.12.1.3: Días: lunes, martes, miércoles, jueves, viernes
- P3.12.1.4: Asignar a canal: Canal de tiempo 1



Imag. 65: Uso de funciones de temporizador para crear un intervalo



Imag. 66: Paso al modo de edición



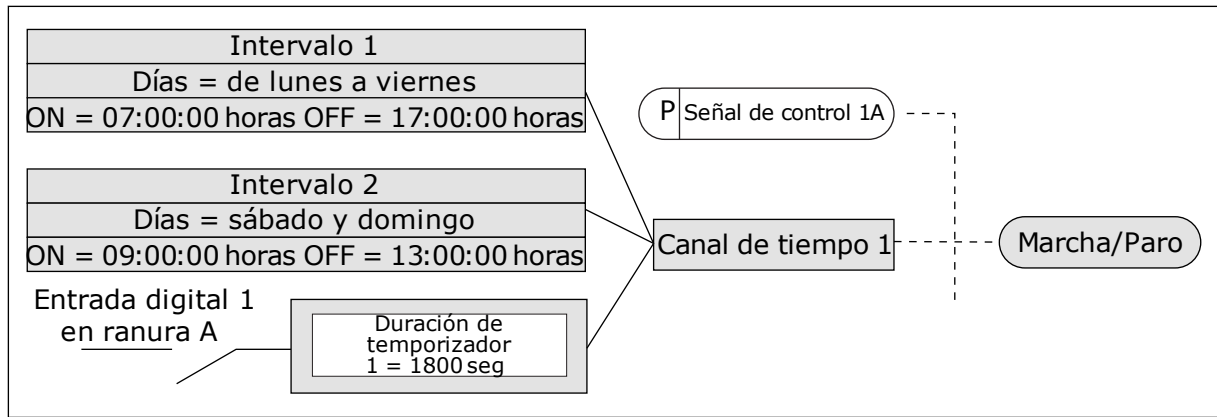
Imag. 67: Las casillas de verificación para los días laborables

Intervalo 2

- P3.12.2.1: Tiempo de conexión: 09:00:00
- P3.12.2.2: Tiempo de desconexión: 13:00:00
- P3.12.2.3: Días: sábados, domingos
- P3.12.2.4: Asignar a canal: Canal de tiempo 1

Temporizador 1

- P3.12.6.1: Duración: 1800 s (30 min)
- P3.12.6.2: Temporizador 1: DigIn ranuraA.1 (el parámetro se encuentra en el menú de entradas digitales).
- P3.12.6.3: Asignar a canal: Canal de tiempo 1
- P3.5.1.1: Señal de control 1 A: Canal de tiempo 1 para la orden de marcha de I/O



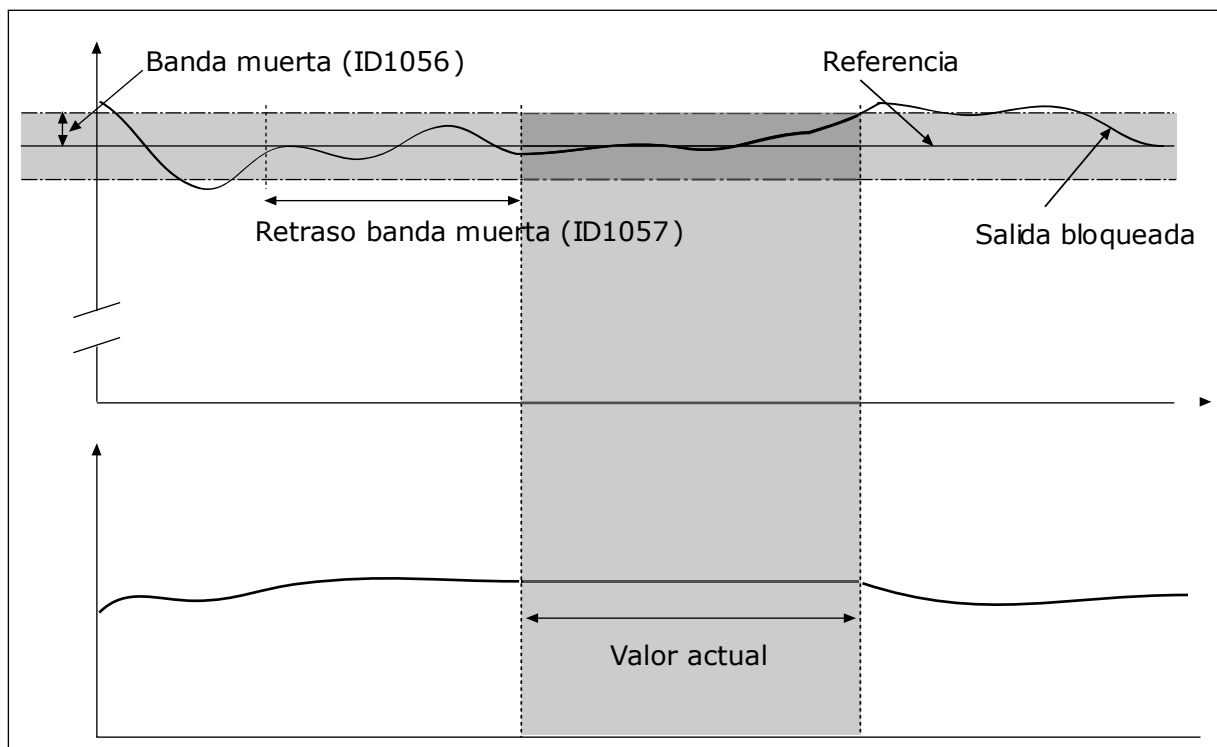
Imag. 68: El canal de tiempo 1 se utiliza como señal de control para la orden de marcha en lugar de una entrada digital

9.12 CONTROLADOR PID

P3.13.1.9 BANDA MUERTA (ID 1056)

P3.13.1.10 RETRASO BANDA MUERTA (ID 1057)

Si el valor real se mantiene dentro del área de banda muerta durante un tiempo establecido en Retraso banda muerta, la salida del controlador PID se bloquea. Esta función evita el movimiento no deseado y el desgaste de los actuadores, por ejemplo, de las válvulas.



Imag. 69: La función de banda muerta

9.12.1 VALOR ACTUAL ESTIMADO

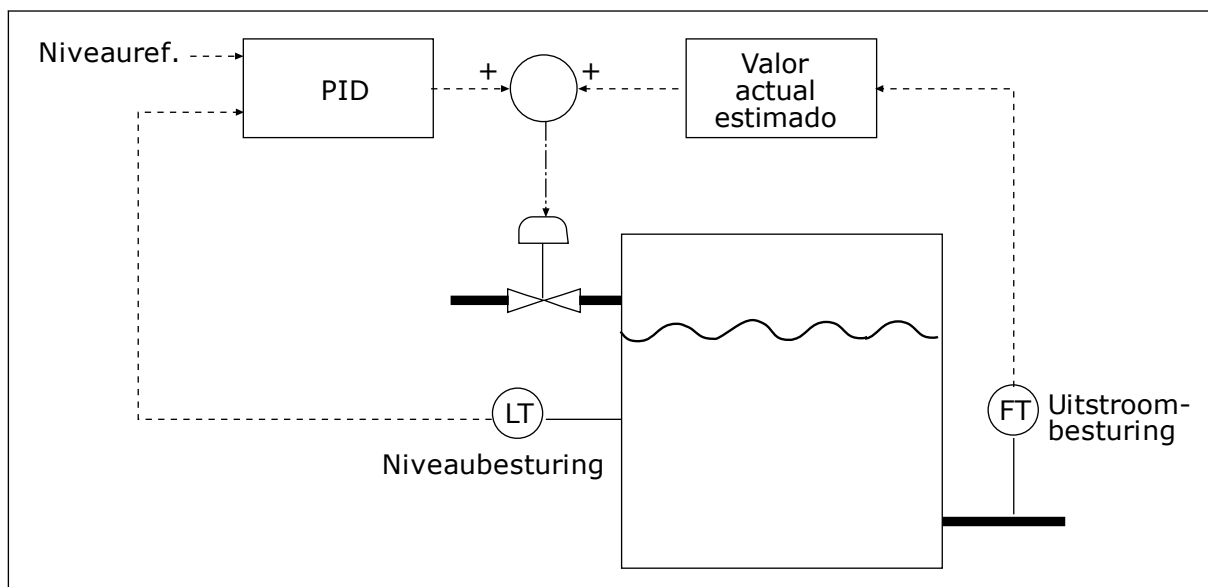
P3.13.4.1 FUNCIÓN DE VALOR ACTUAL POSTERIOR (ID 1059)

Normalmente, la función Valor actual posterior necesita modelos de procesos precisos. En algunos casos, es suficiente con un tipo de compensación y una ganancia. La parte de Valor actual posterior no utiliza ninguna medida de valor actual del valor del proceso controlado real. El control de valor actual posterior utiliza otras mediciones que afectan al valor del proceso controlado.

EJEMPLO 1:

Puede controlar el nivel de agua de un tanque con el control de caudal. El nivel de agua objetivo se ha establecido como referencia y el nivel real como valor actual. La señal de control monitoriza el caudal entrante.

El caudal de salida es como una perturbación que puede medirse. Con las mediciones de la perturbación, puede intentar ajustarla con un control de valor actual posterior (ganancia y compensación) que se añade a la salida de PID. El controlador reacciona con mucha más rapidez a los cambios en el caudal de salida que si solo se hubiera medido el nivel.



Imag. 70: El control de valor actual posterior

9.12.2 FUNCIÓN DORMIR

P3.13.5.1 FRECUENCIA DORMIR 1 (ID 1016)

El convertidor pasa al modo dormir (es decir, el convertidor se para) cuando la frecuencia de salida del convertidor es inferior al límite de frecuencia establecido en este parámetro.

El valor de este parámetro se usa cuando la señal de la referencia del controlador PID se toma de la referencia 1.

Criterios para pasar al modo dormir

- La frecuencia de salida se mantiene por debajo de la frecuencia de dormir durante un tiempo superior al tiempo de retraso de dormir
- La señal de valor actual de PID se mantiene por encima del nivel de despertar definido

Criterios para salir del modo dormir

- La señal de valor actual de PID cae por debajo del nivel de despertar definido



INDICACIÓN!

Un nivel de despertar incorrecto puede no permitir que el convertidor pase al modo dormir

P3.13.5.2 RETRASO DORMIR 1 (ID 1017)

El convertidor pasa al modo dormir (es decir, el convertidor se para) cuando la frecuencia de salida del convertidor es inferior al límite de frecuencia de dormir durante más tiempo que el establecido en este parámetro.

El valor de este parámetro se usa cuando la señal de la referencia del controlador PID se toma de la referencia 1.

P3.13.5.3 NIVEL DESPERTAR 1 (ID 1018)

P3.13.5.4 MODO DESPERTAR PID1 (ID 1019)

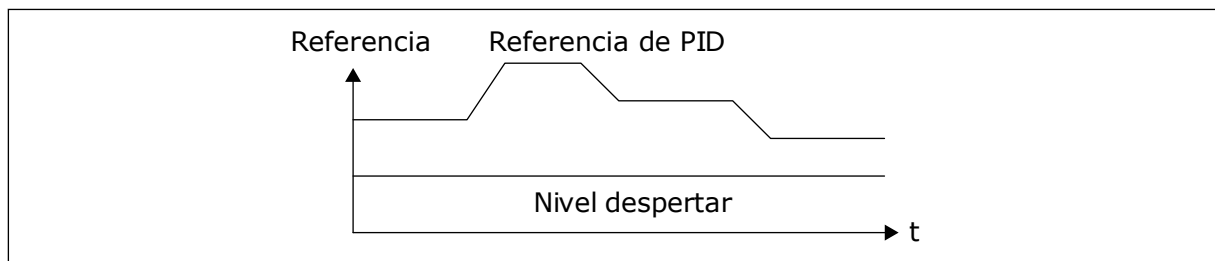
Con estos parámetros, puede establecer el momento en el que el convertidor se despierta del modo dormir.

El convertidor se despierta del modo dormir, cuando el valor actual de PID está por debajo del nivel de despertar.

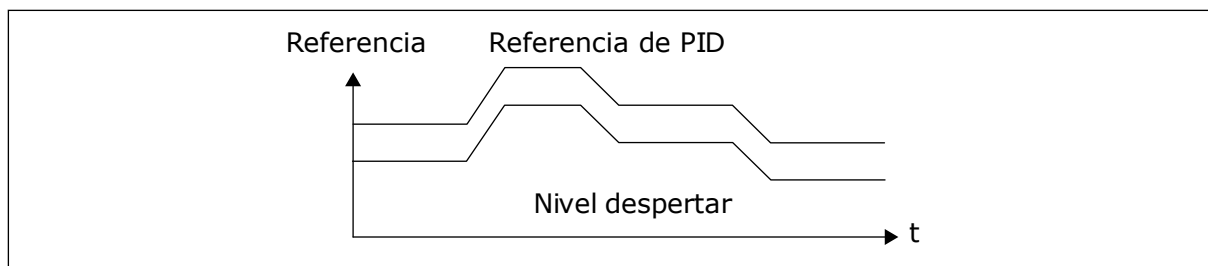
Este parámetro define si el nivel de despertar se usa como un nivel absoluto estático, o como un nivel relativo, que sigue al valor de referencia de PID.

Selección 0 = Nivel absoluto (el nivel de despertar es un nivel estático que no sigue el valor de referencia).

Selección 1 = Referencia relativa (El nivel de despertar es una compensación por debajo del valor de referencia real. El nivel de despertar sigue la referencia real).



Imag. 71: Modo de despertar: nivel absoluto



Imag. 72: Modo de despertar: referencia relativa

P3.13.5.5 FRECUENCIA DORMIR 2 (ID 1075)

Consulte la descripción del parámetro P3.13.5.1.

P3.13.5.6 RETRASO DORMIR 2 (1076)

Consulte la descripción del parámetro P3.13.5.2.

P3.13.5.7 NIVEL DESPERTAR 2 (ID 1077)

Consulte la descripción del parámetro P3.13.5.3.

P3.13.5.8 MODO DESPERTAR 2 (ID 1020)

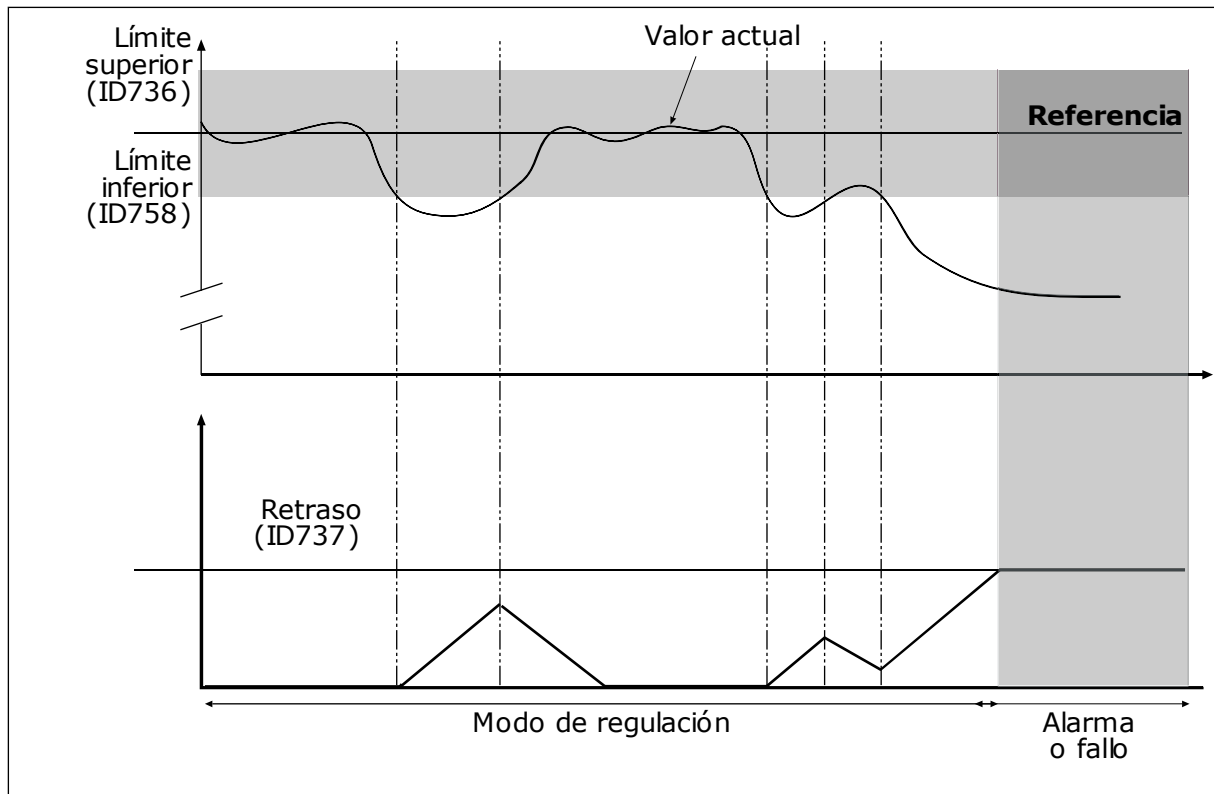
Consulte la descripción del parámetro P3.13.5.4.

9.12.3 SUPERVISIÓN VALOR ACTUAL

Utilice la supervisión del valor actual para garantizar que el valor actual de PID (el valor del proceso o el valor real) se mantiene dentro de los límites establecidos. Con esta función puede, por ejemplo, detectar una rotura importante de tubería y detener la inundación.

Estos parámetros establecen el rango en que la señal de valor actual de PID se mantiene en las condiciones correctas. Si la señal de valor actual de PID no se mantiene en el rango y continúa más tiempo del retraso, se muestra un fallo de supervisión del valor actual (el código de fallo 101).

P3.13.6.1 HABILITAR SUPERVISIÓN VALOR ACTUAL (ID 735)



Imag. 73: La función de supervisión de valor actual

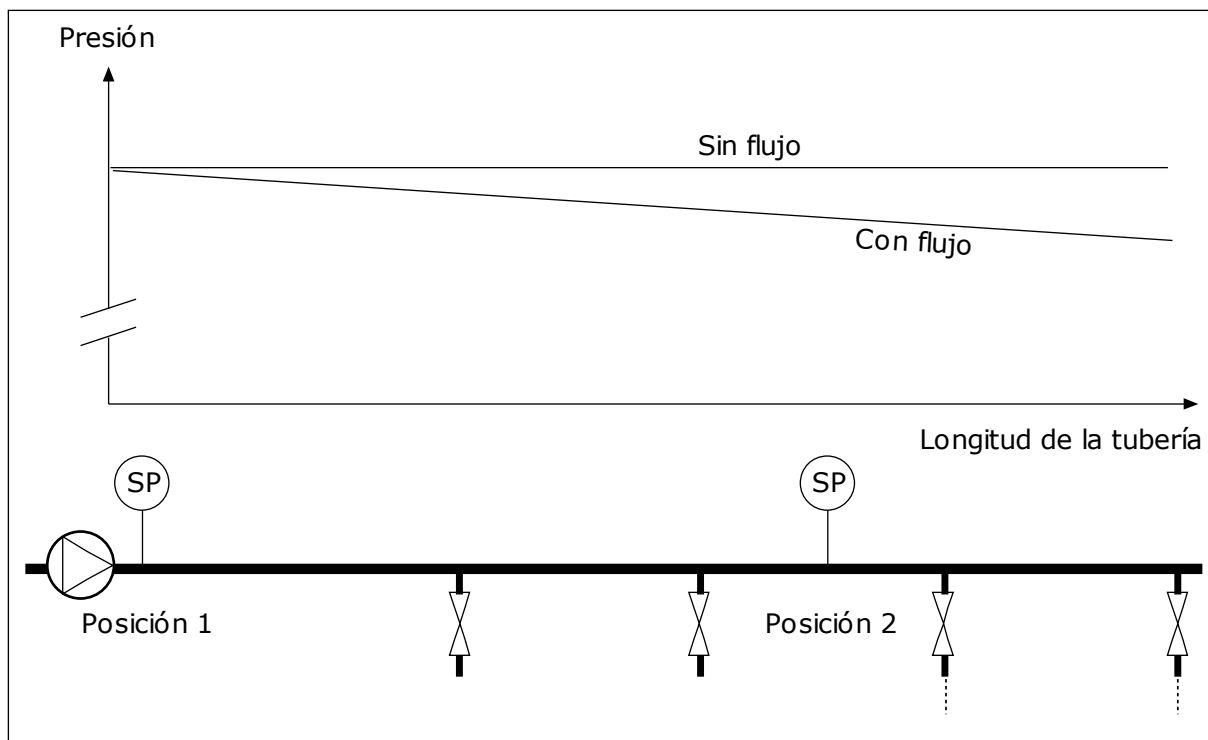
P3.13.6.2 LÍMITE SUPERIOR (ID 736)

P3.13.6.3 LÍMITE INFERIOR (ID 758)

Establezca los límites superior e inferior en torno a la referencia. Cuando el valor real es inferior o superior a los límites, un contador comienza un recuento. Cuando el valor real se encuentra dentro de los límites, el contador realiza un recuento descendente. Cuando el contador obtiene un valor superior al valor de P3.13.6.4 Retraso, se muestra una alarma o fallo. Puede seleccionar la respuesta con el parámetro P3.13.6.5 (Respuesta a fallo de supervisión PID1).

9.12.4 COMPENSACIÓN POR PÉRDIDAS DE PRESIÓN

Si se somete a presión una tubería larga que tiene muchas salidas, el mejor lugar para colocar el sensor es en el punto medio de la tubería (la posición 2 de la figura). También puede colocar el sensor directamente después de la bomba. De este modo, se obtendrá la presión correcta justo a continuación de la bomba, pero a lo largo de la tubería la presión descenderá con el caudal.

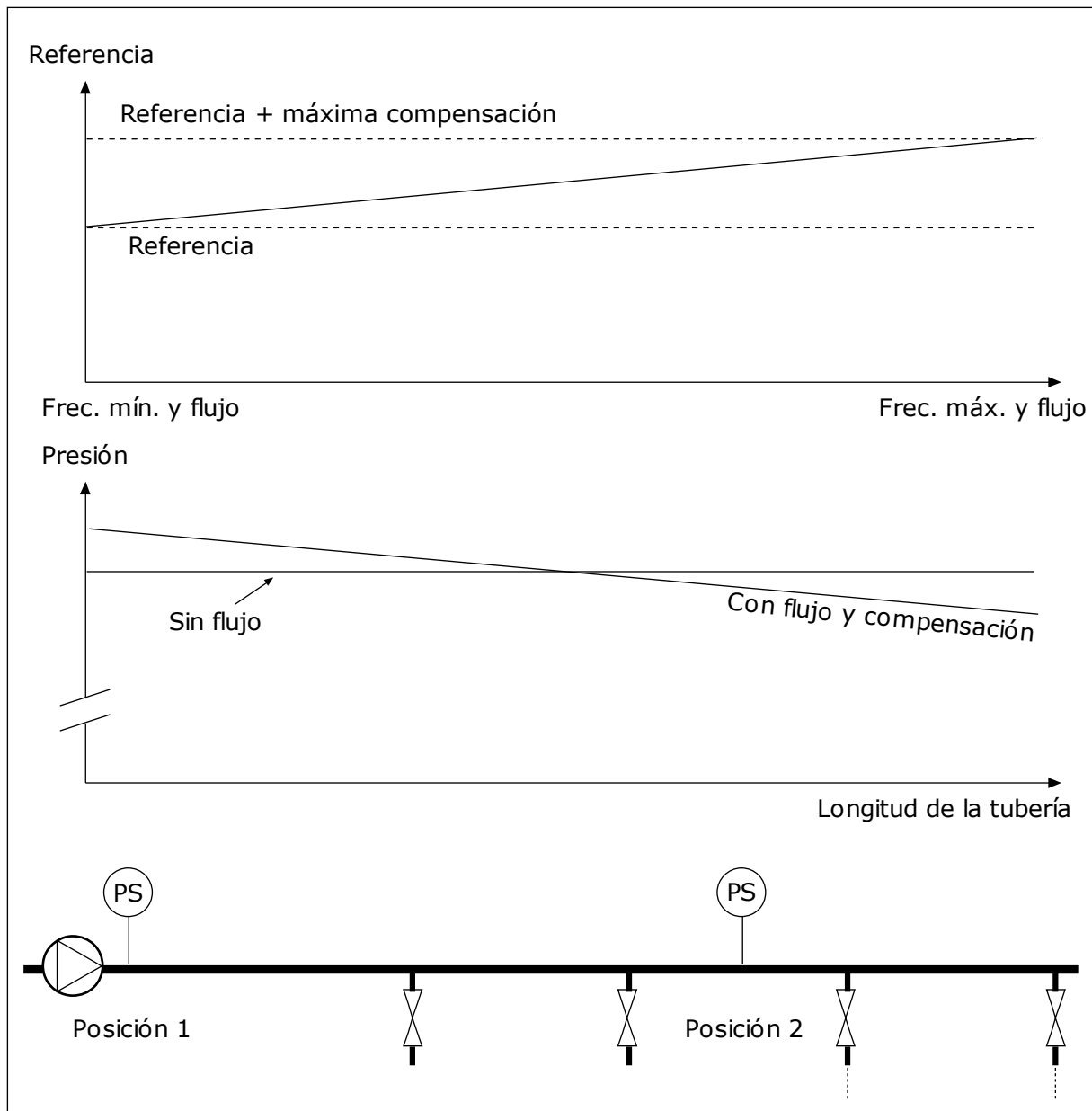


Imag. 74: La posición del sensor de presión

P3.13.7.1 HABILITAR COMPENSACIÓN PARA REFERENCIA 1 (ID 1189)

P3.13.7.2 MÁXIMA COMPENSACIÓN REFERENCIA 1 PID (ID 1190)

El sensor está colocado en la posición 1. La presión de la tubería se mantendrá constante cuando no exista caudal. Sin embargo, con caudal, la presión desciende a lo largo de la tubería. Para compensar esto, eleve la referencia a medida que aumente el caudal. Luego, la frecuencia de salida calcula el caudal y la referencia aumenta de forma lineal con el caudal.



Imag. 75: Habilitar la referencia 1 para la compensación por pérdida de presión.

9.12.5 PRELLENADO

La función Prellenado se usa para mover el proceso a un nivel establecido a velocidad baja antes de que el controlador PID comience el proceso de control. Si el proceso no llega al nivel establecido durante el tiempo de espera, se muestra un fallo.

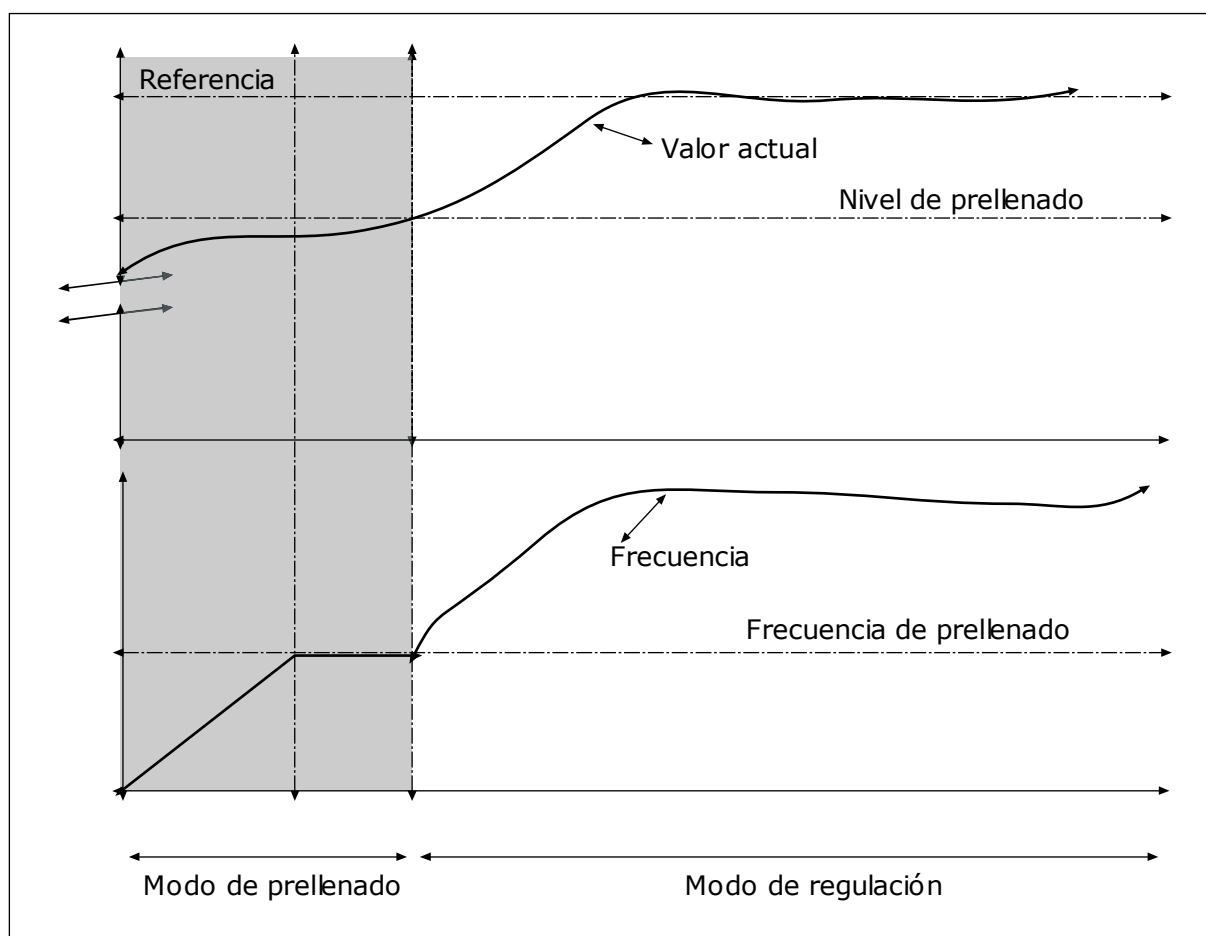
Puede utilizar la función para llenar las tuberías vacías lentamente y evitar fuertes corrientes de agua que podrían producir la rotura de la tubería.

Se recomienda utilizar siempre la función de prellenado cuando se utiliza la función multibomba.

P3.13.8.1 HABILITAR PRELLENADO (ID 1094)

P3.13.8.2 FRECUENCIA PRELLENADO (ID 1055)**P3.13.8.3 NIVEL DE PRELLENADO (ID 1095)****P3.13.8.4. LÍMITE TIEMPO PRELLENADO (ID 1096)**

El convertidor funciona a la frecuencia de prellenado hasta que el valor actual es igual al nivel de prellenado. Si el valor actual no llega al nivel de prellenado durante el tiempo de espera, se muestra un fallo o una alarma. Puede seleccionar la respuesta con el parámetro P3.13.8.5 [Respuesta de tiempo de espera de prellenado de PID].

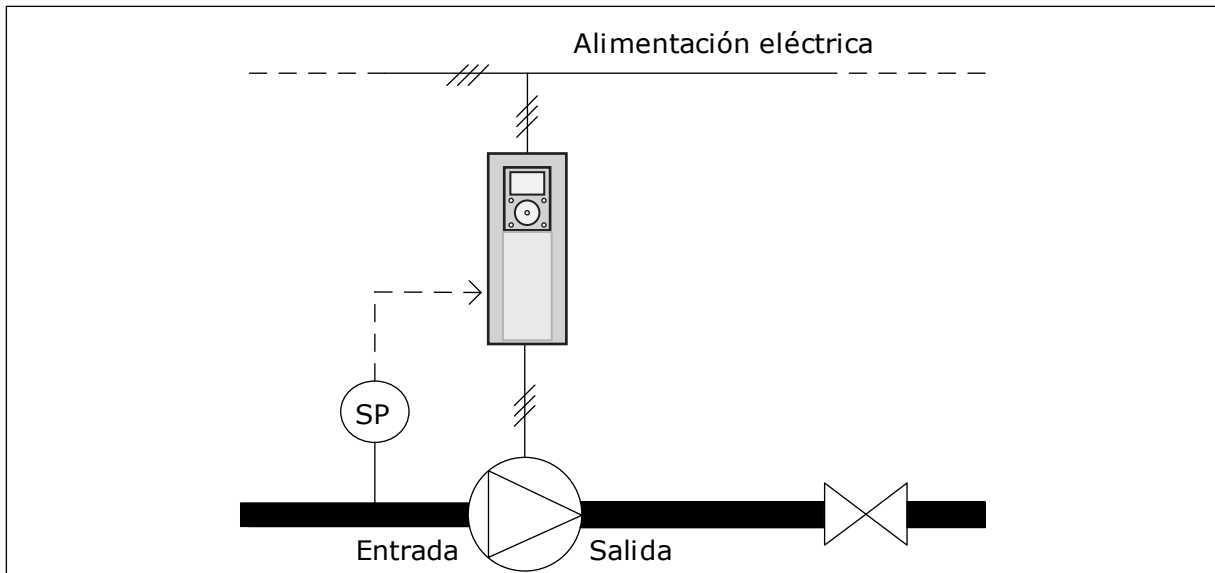


Imag. 76: La función de prellenado de tubería

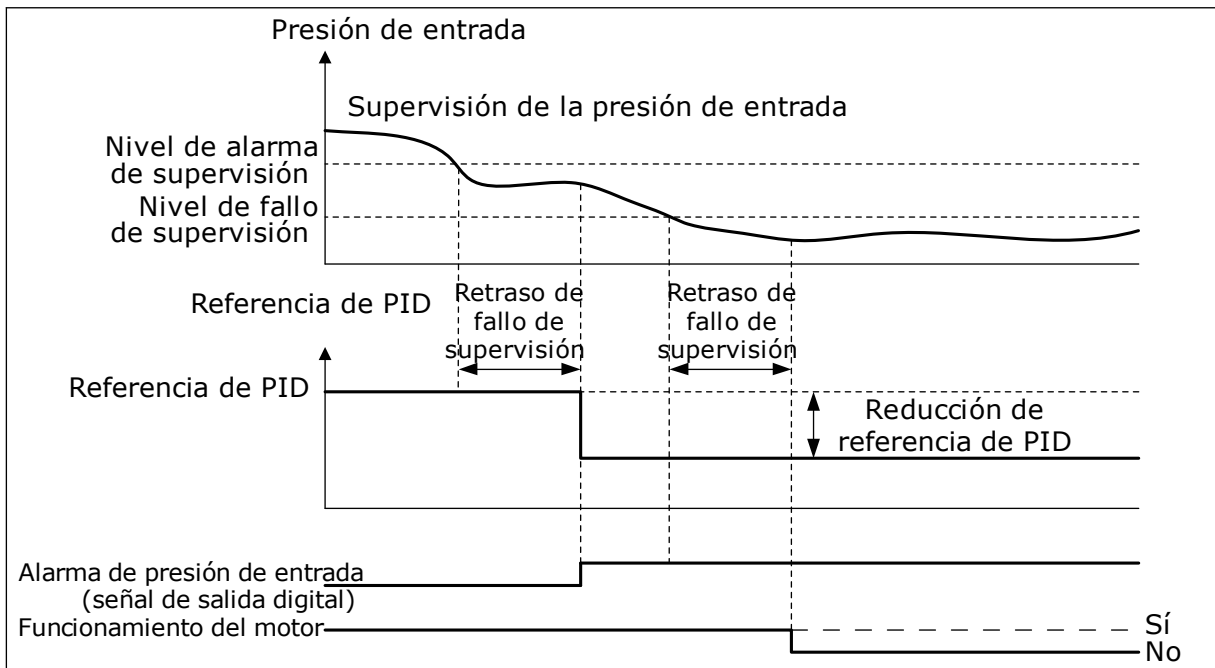
9.12.6 SUPERVISIÓN DE PRESIÓN DE ENTRADA

Utilice la función de supervisión de la presión de entrada para asegurarse de que haya suficiente agua en la entrada de la bomba. Cuando hay suficiente agua, la bomba no aspira el aire y no hay cavitación de succión. Para utilizar la función, instale un sensor de presión en la entrada de la bomba.

Si la presión de entrada de la bomba está por debajo del límite de alarma establecido, se muestra una alarma. El valor de referencia del controlador PID se reduce y hace que la presión de salida de la bomba descienda. Si la presión de entrada cae por debajo del límite de fallo, la bomba se detiene y se muestra un fallo.



Imag. 77: La ubicación del sensor de presión



Imag. 78: La función de supervisión de la presión de entrada

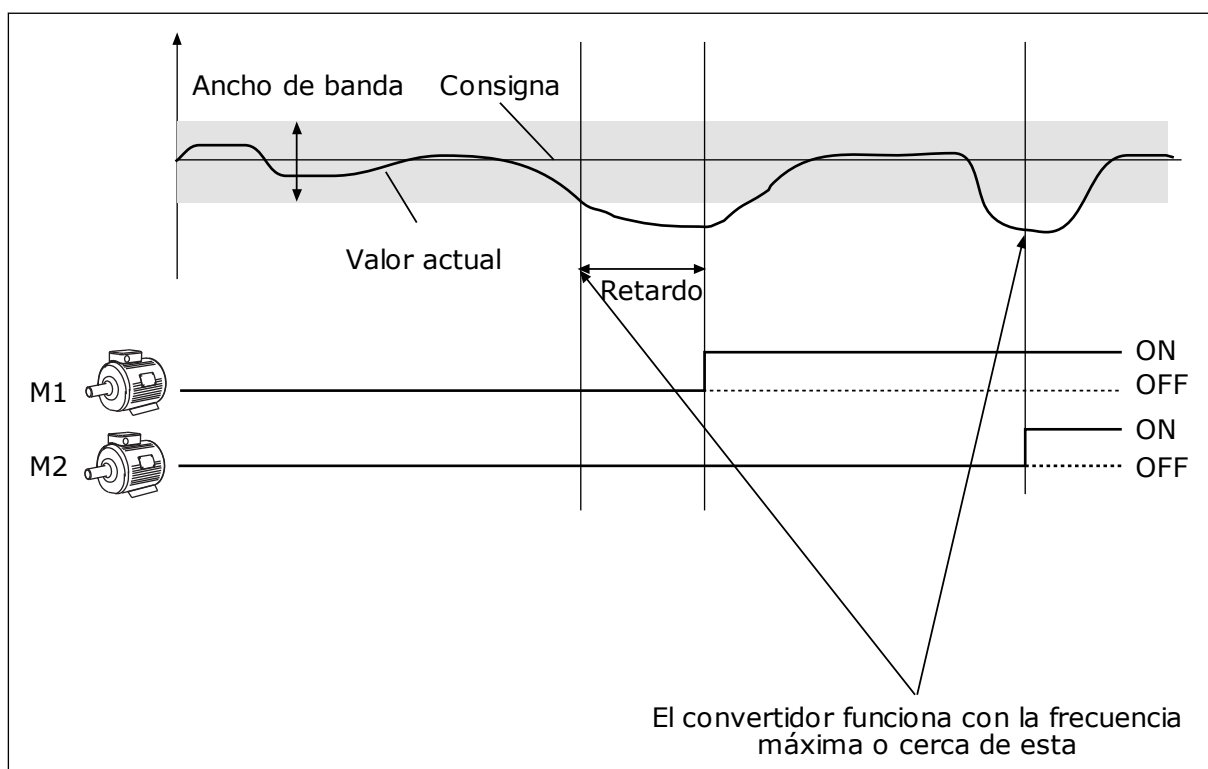
9.12.7 PROTECCIÓN ANTICONGELACIÓN

Utilice la función de protección anticongelación para proteger la bomba de daños por congelación. Si la bomba está en modo de dormir y la temperatura que se mide en la bomba desciende por debajo de la temperatura de protección establecida, utilice la bomba a una frecuencia constante (que se establece en P3.13.10.6 Frecuencia Protección anticongelación). Para utilizar esta función, debe instalar un transductor de temperatura o un sensor de temperatura en la cubierta de la bomba o en las tuberías cercanas a la bomba.

9.13 FUNCIÓN MULTIBOMBA

La función Multibomba le permite controlar un máximo de 6 motores, bombas o ventiladores con el controlador PID.

El convertidor de frecuencia está conectado a un motor, que es el motor regulador. El motor regulador conecta y desconecta los demás motores a/de la red eléctrica con relés. Esto sirve para mantener la consigna correcta. La función de rotación automática controla la secuencia en la cual se arrancan los motores con el fin de garantizar que se desgastan por igual. Puede incluir el motor regulador en la rotación automática y la lógica de enclavamiento, o establecer que sea siempre el Motor 1. Es posible quitar los motores de manera momentánea con la función de enclavamiento (por ejemplo, para realizar las labores de mantenimiento).



Imag. 79: La función multibomba

Si el controlador PID no es capaz de mantener el valor actual en el ancho de banda establecido, un motor o motores se conectan o desconectan.

Cuándo conectar y/o añadir motores:

- El valor actual no está en el área de ancho de banda.
- El motor regulador funciona con una frecuencia casi máxima (-2 Hz).
- Las condiciones anteriores se cumplen durante un tiempo superior al retardo de ancho de banda.
- Hay más motores disponibles.

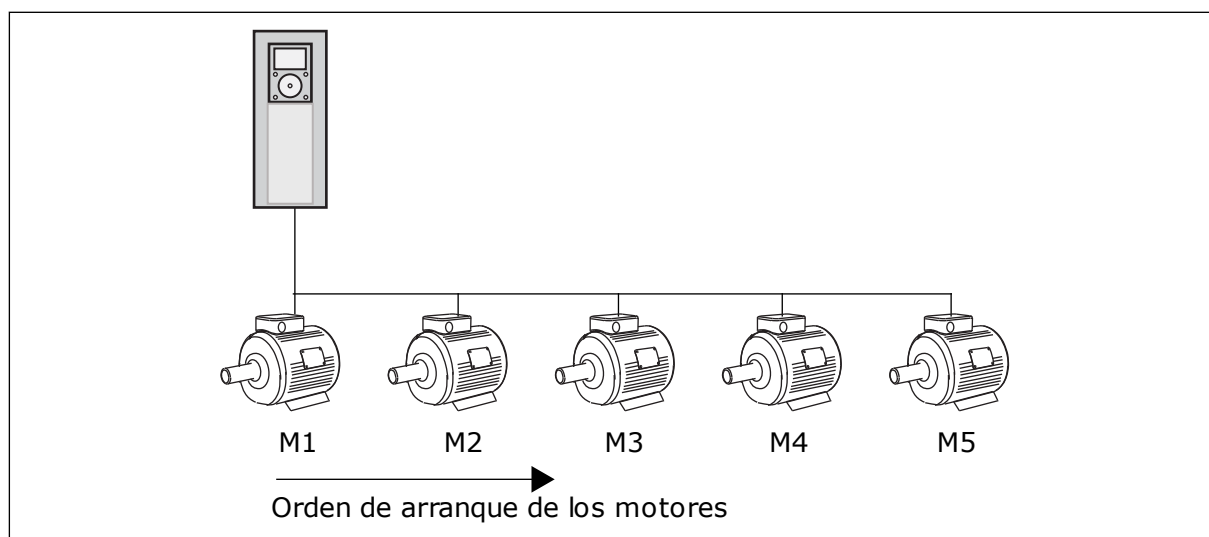
Cuándo desconectar y/o quitar motores:

- El valor actual no está en el área de ancho de banda.
- El motor regulador funciona con una frecuencia casi mínima (+2 Hz).
- Las condiciones anteriores se cumplen durante un tiempo superior al retardo de ancho de banda.
- Hay más motores en funcionamiento además del regulador.

P3.15.2 FUNCIÓN ENCLAVAMIENTO (ID 1032)

Los enclavamientos indican al sistema multibomba que un motor no está disponible. Esto se puede producir cuando el motor se ha retirado del sistema para realizar tareas de mantenimiento o se ha omitido para el control manual.

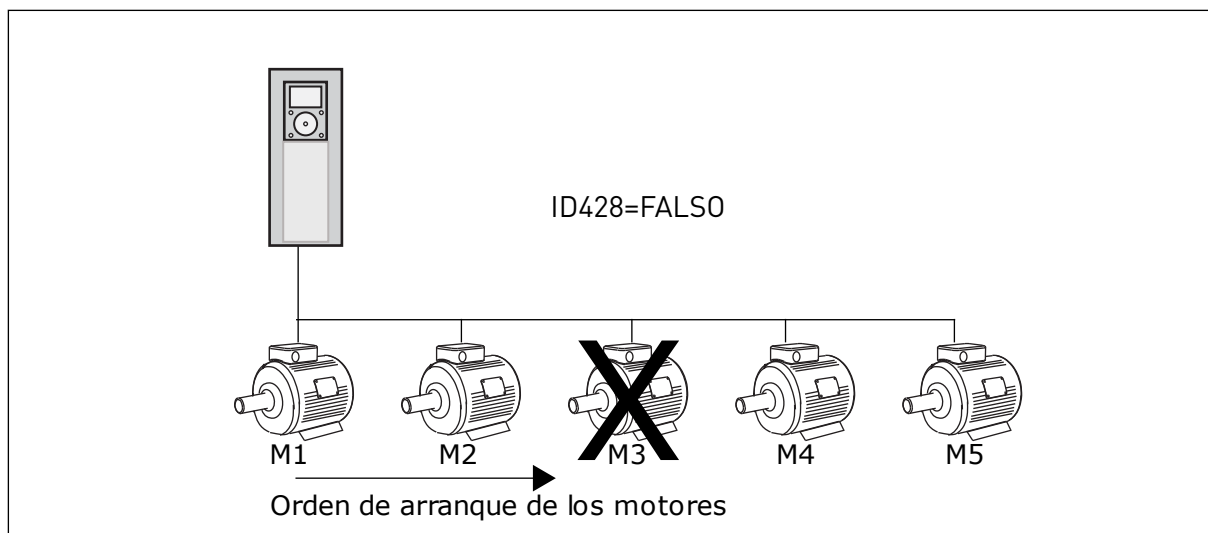
Para utilizar los enclavamientos, habilite el parámetro P3.15.2. Elija el estado para cada motor con una entrada digital (parámetros de P3.5.1.34 a P3.5.1.39). Si el valor de la entrada está CERRADO, es decir, está activo, el motor estará disponible para el sistema multibomba. De lo contrario, la lógica multibomba no lo conectará.



Imag. 80: La lógica de enclavamiento 1

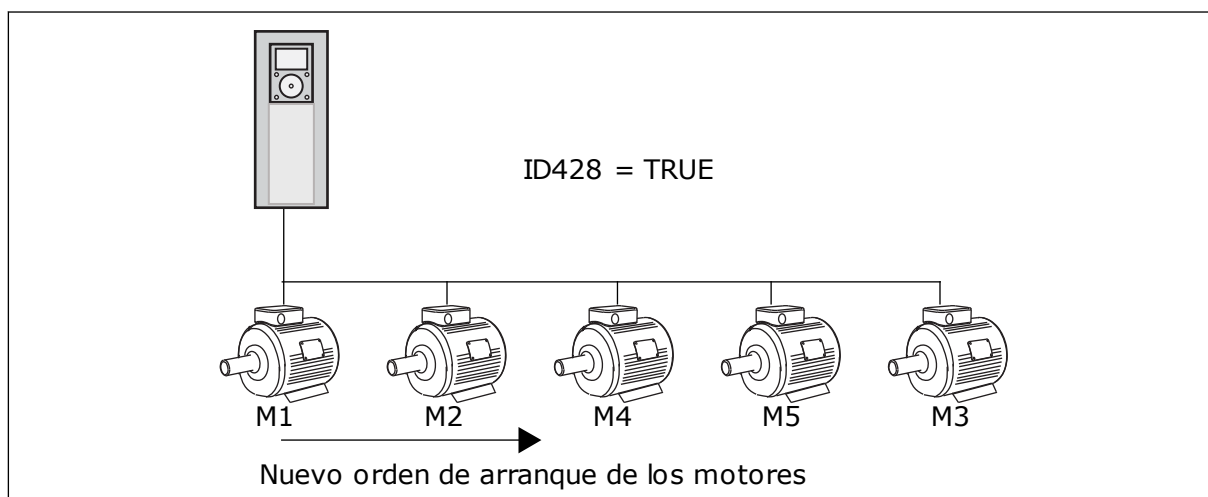
La secuencia del motor es **1, 2, 3, 4, 5**.

Si se elimina el enclavamiento del motor 3, es decir, si establece el valor de P3.5.1.36 en ABIERTO, la secuencia cambia a **1, 2, 4, 5**.



Imag. 81: La lógica de enclavamiento 2

Si se añade el motor 3 de nuevo (si establece el valor de P3.5.1.36 en CERRADO), el sistema coloca el motor 3 en el último lugar de la secuencia. **1, 2, 4, 5, 3**. El sistema no se detiene, pero continúa funcionando.



Imag. 82: La lógica de enclavamiento 3

Cuando el sistema se detiene o entra en modo de dormir, la secuencia cambia de nuevo a **1, 2, 3, 4, 5**.

P3.15.3 INCLUIR FC (ID 1028)

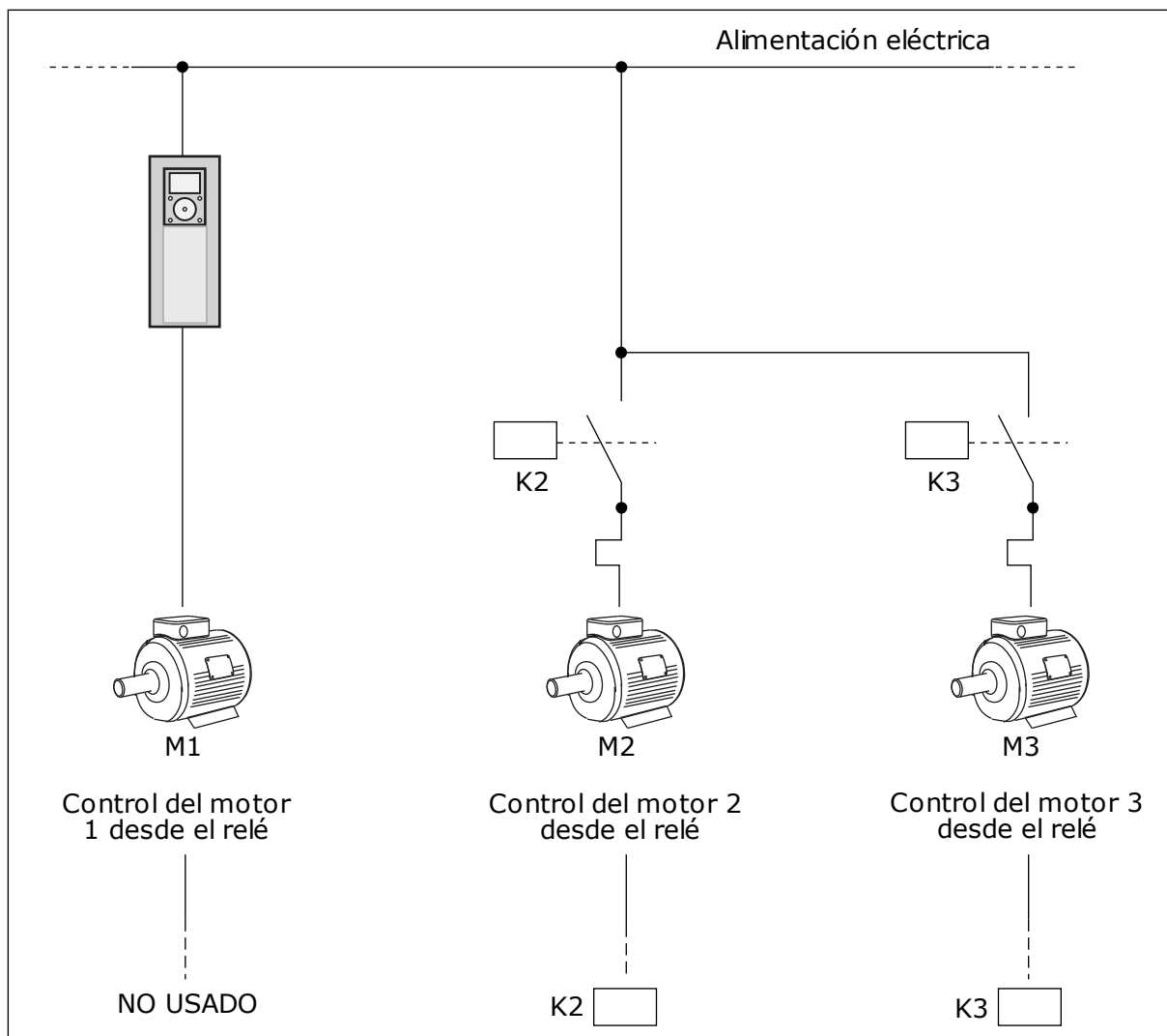
| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|--|
| 0 | Deshabilitado | El convertidor siempre está conectado al motor 1. Los enclavamientos no afectan al motor 1. El motor 1 no está incluido en la lógica de rotación automática. |
| 1 | Habilitado | Es posible conectar el convertidor a cualquiera de los motores del sistema. Los enclavamientos afectan a todos los motores. Todos los motores se incluyen en la lógica de rotación automática. |

CABLEADO

Las conexiones son diferentes para los valores de parámetro 0 y 1.

SELECCIÓN 0, DESHABILITADO

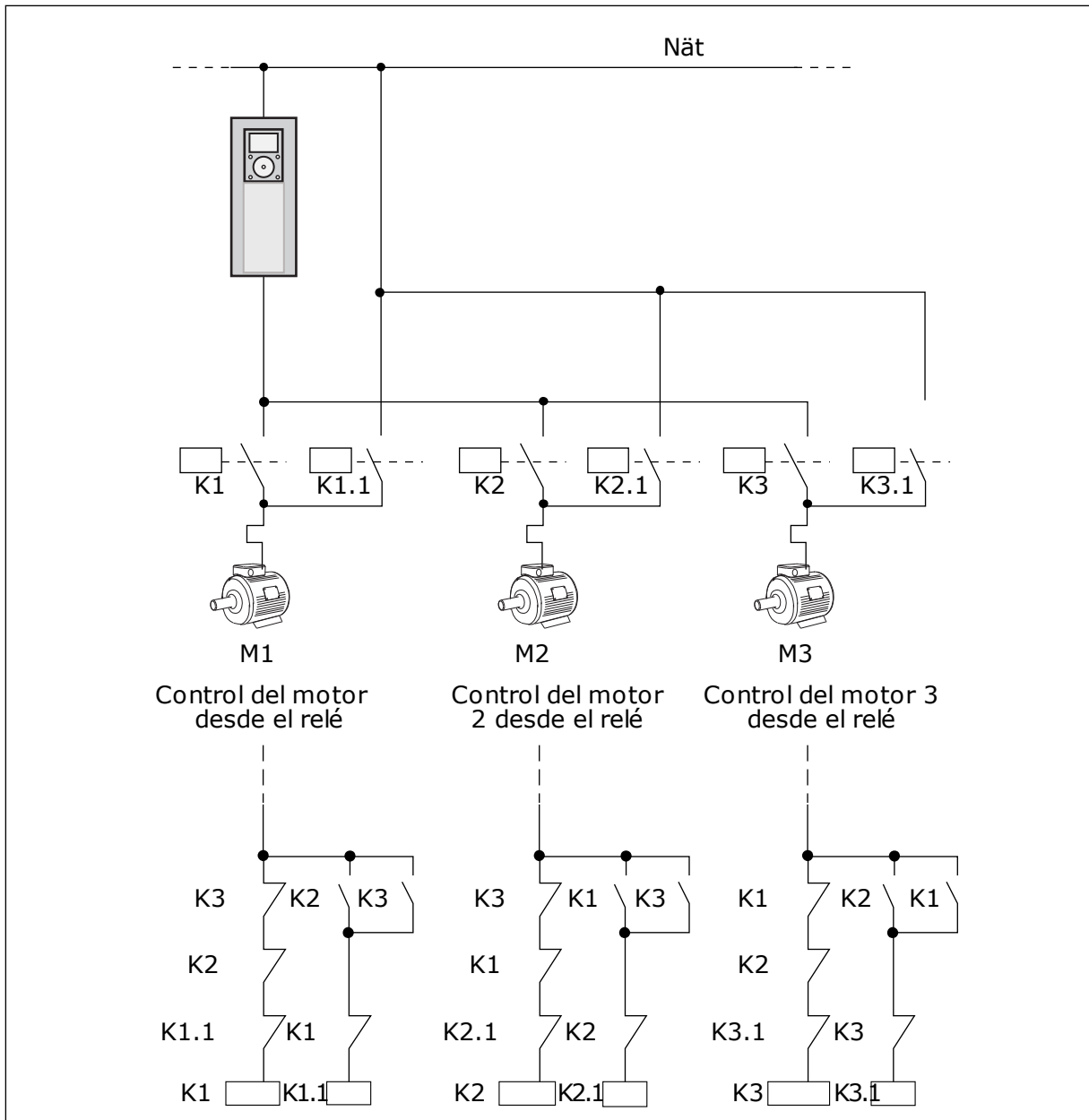
El convertidor se conecta directamente al motor 1. Los otros motores son auxiliares. Se conectan a la red de alimentación mediante contactores y son controlados por relés del convertidor. La rotación automática o la lógica de enclavamiento no afectan al motor 1.



Imag. 83: Selección 0

SELECCIÓN 1, HABILITADO

Para incluir el motor regulador en el cambio automático o en la lógica de enclavamientos, siga las instrucciones de la figura que se muestra a continuación. Un relé controla cada motor. La lógica del contactor siempre conecta el primer motor al convertidor y los siguientes motores a la red eléctrica.



Imag. 84: Selección 1

P3.15.4 ROTACIÓN AUTOMÁTICA (ID 1027)

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|--|
| 0 | Deshabilitado | En un funcionamiento normal, la secuencia de los motores es siempre 1, 2, 3, 4, 5 . La secuencia puede cambiar durante el funcionamiento si añade o quita enclavamientos. Después de que se pare el convertidor, la secuencia siempre vuelve a cambiar. |
| 1 | Habilitado | El sistema cambia la secuencia a intervalos para que los motores se desgasten por igual. Puede ajustar los intervalos de la rotación automática. |

Para ajustar los intervalos de la rotación automática, utilice P3.15.5 Intervalo de rotación. Puede establecer el número máximo de motores que pueden funcionar con el parámetro Rotación automática: Límite de motor (P3.15.7). También puede establecer la frecuencia máxima del motor regulador (Rotación automática: Límite frecuencia (P3.15.6).

Cuando el proceso está en los límites que se han establecido con los parámetros P3.15.6 y P3.15.7, se produce la rotación automática. Si el proceso no está en estos límites, el sistema espera a que lo esté y, después, realiza la rotación automática. Esto evita caídas de presión repentinas durante la rotación automática cuando es necesario tener gran capacidad en una estación de bombeo.

EJEMPLO

Después de una rotación automática, el primer motor va a la última posición. Los demás motores suben una posición.

La secuencia de marcha de los motores: 1, 2, 3, 4, 5
--> Rotación automática -->

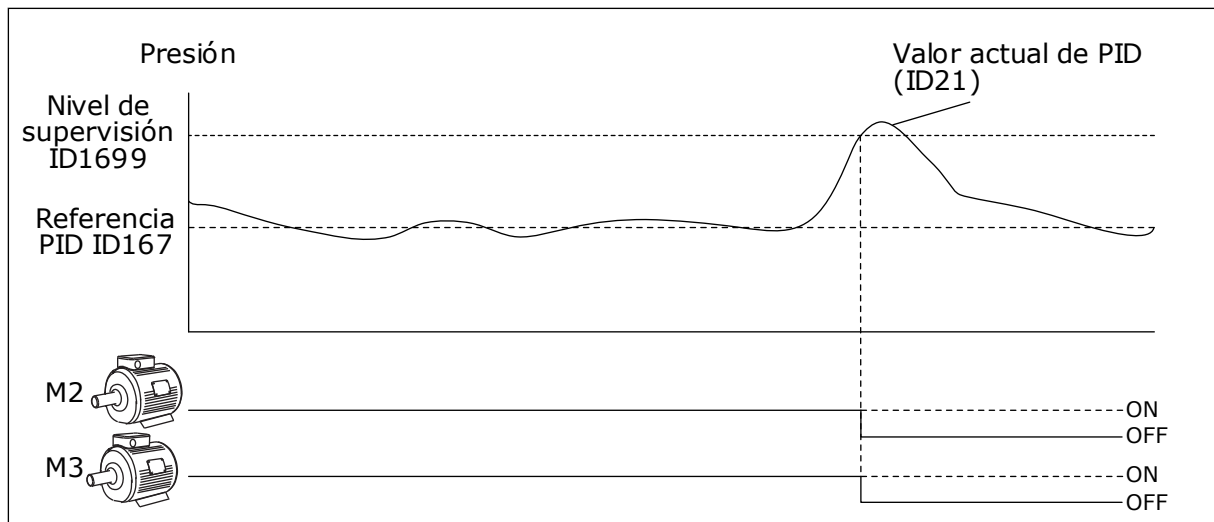
La secuencia de marcha de los motores: 2, 3, 4, 5, 1
--> Rotación automática -->

La secuencia de marcha de los motores: 3, 4, 5, 1, 2

P3.15.16.1 HABILITAR SUPERVISIÓN SOBREPRESIÓN (ID 1698)

Puede utilizar la función de supervisión de sobrepresión en un sistema multibomba. Por ejemplo, cuando cierra la válvula principal del sistema de bombas rápidamente, la presión en las tuberías aumenta. La presión puede aumentar demasiado rápido para el controlador PID. Para evitar que las tuberías se rompan, la supervisión de sobrepresión para los motores auxiliares en el sistema multibomba.

La supervisión de sobrepresión monitoriza la señal de valor actual del controlador PID, es decir, la presión. Si la señal sube por encima del nivel de sobrepresión, para todas las bombas auxiliares de manera inmediata. Solo el motor regulador seguirá funcionando. Cuando la presión disminuya, el sistema seguirá funcionando y conectará los motores auxiliares de nuevo de uno en uno.



Imag. 85: La función de supervisión de sobrepresión

9.14 CONTADORES DE MANTENIMIENTO

El contador de mantenimiento le indica que hay que realizar el mantenimiento. Por ejemplo, si es necesario cambiar una correa o el aceite de una caja de cambios. Hay dos modos diferentes para los contadores de mantenimiento: horas o revoluciones*1000. El valor de los contadores solo aumenta durante el estado MARCHA del convertidor.



ADVERTENCIA!

No realice el mantenimiento si no está autorizado. Las tareas de mantenimiento solo pueden realizarlas electricistas autorizados. Existe el riesgo de accidentes.



INDICACIÓN!

El modo de revoluciones utiliza la velocidad del motor, que es solo una estimación. El convertidor mide la velocidad cada segundo.

Cuando el valor del contador es superior a su límite, se muestra una alarma o un fallo. Puede conectar las señales de alarma y fallo a una salida digital o de relé.

Cuando se haya realizado el mantenimiento, se puede resetear el contador con una entrada digital o el parámetro P3.16.4 Reset de contador 1.

9.15 MODO ANTI-INCENDIO

Cuando se activa el modo Anti-Incendio, el convertidor resetea todos los fallos que se producen y continúa funcionando a la misma velocidad hasta que no es posible. El convertidor ignora todos los órdenes del panel, Fieldbuses y la herramienta de PC. Solo obedece las señales de la I/O Activación modo Anti-Incendio, Inversión giro, Permiso de marcha, Marcha con enclavamiento 1 y Marcha con enclavamiento 2.

La función de modo Anti-Incendio tiene dos modos: el modo de prueba y el modo habilitado. Para seleccionar el modo, escriba una contraseña en el parámetro P3.17.1 (Contraseña). En el modo de prueba, el convertidor no resetea automáticamente los fallos y se detiene cuando se produce uno.

También se puede configurar el modo Anti-Incendio con el Asistente de modo Anti-Incendio, que puede activarse en el menú Guía rápida con el parámetro B1.1.4.

Cuando se activa la función de modo Anti-Incendio, se muestra una alarma en la pantalla.



ATENCIÓN!

La garantía quedará invalidada si se activa esta función. El modo de prueba se puede utilizar para probar la función de modo Anti-Incendio sin invalidar la garantía.

P3.17.1 CONTRASEÑA (ID 1599)

Utilice este parámetro para seleccionar el modo de la función de modo Anti-Incendio.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|--|
| 1002 | Modo habilitado | El convertidor resetea todos los fallos y continúa funcionando a la misma velocidad hasta que no es posible. |
| 1234 | Modo de prueba | El convertidor no resetea automáticamente los fallos y se para cuando se produce uno. |

P3.17.3 FRECUENCIA DE MODO ANTI-INCENDIO (ID 1598)

Con este parámetro, puede establecer la referencia de frecuencia que se utiliza cuando el modo anti-incendio está activado. El convertidor utiliza esta frecuencia cuando el valor del parámetro P3.17.2 Selección referencia frecuencia es *Frecuencia anti-incendio*.

P3.17.4 ACTIVAR CONTACTOR ABIERTO (ID 1596)

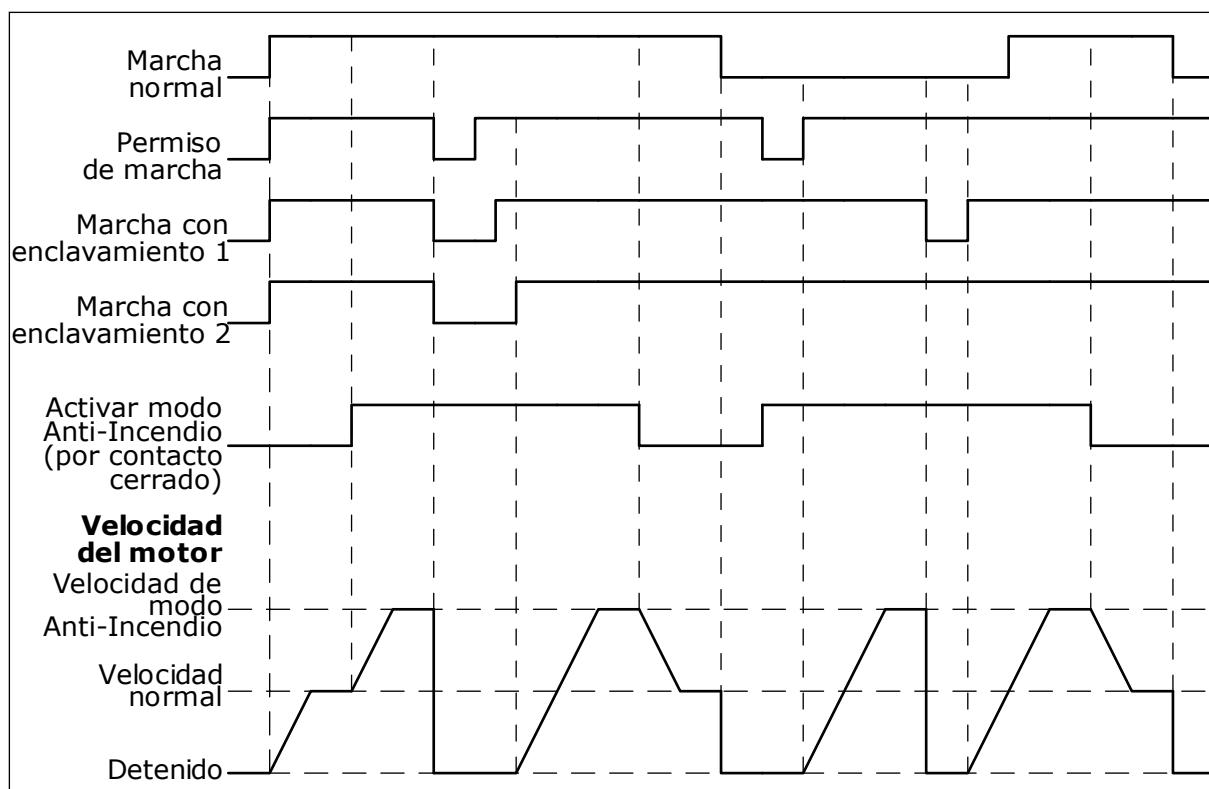
Si esta señal de entrada digital está activada, se mostrará una alarma en la pantalla y la garantía quedará invalidada. Esta señal de entrada digital es de tipo NC (normalmente cerrado).

Es posible probar el modo Anti-Incendio con la contraseña que activa el modo de prueba. Luego, la garantía sigue siendo válida.



INDICACIÓN!

Si el modo Anti-Incendio está habilitado y se introduce la contraseña correcta en el parámetro Contraseña, todos los parámetros del modo Anti-Incendio se bloquean. Para cambiar los parámetros del modo Anti-Incendio, cambie primero el valor de P3.17.1 Contraseña a 0.



Imag. 86: La función de modo Anti-Incendio

P3.17.5 ACTIVAR CONTACTOR CERRADO (ID 1619)

Esta señal de entrada digital es de tipo NO (normalmente abierto). Consulte la descripción de P3.17.4 Activar contactor abierto.

P3.17.6 INVERSIÓN GIRO (ID 1618)

Utilice este parámetro para seleccionar el sentido de giro del motor durante el modo anti-incendio. El parámetro no afecta al funcionamiento normal.

Si es necesario que el motor funcione siempre en sentido DIRECTO o siempre en sentido INVERSO en el modo anti-incendio, seleccione la entrada digital correcta.

DigIN ranura 0.1 = Siempre DIRECTA

DigIN ranura 0.2 = Siempre INVERSA

9.16 FUNCIÓN CALDEO MOTOR

P3.18.1 FUNCIÓN CALDEO MOTOR (ID 1225)

La función de caldeo del motor mantiene calientes el convertidor y el motor durante el estado PARO. En el caldeo del motor, el sistema proporciona intensidad CC al motor. El caldeo del motor evita, por ejemplo, la condensación.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|--|
| 0 | No usado | La función de caldeo del motor está deshabilitada. |
| 1 | Siempre en estado de paro | La función de caldeo del motor se activa siempre que el convertidor se halla en estado de paro. |
| 2 | Controlado por entrada digital | La función de caldeo del motor se activa mediante una señal de entrada digital cuando el convertidor se halla en estado de paro. Puede seleccionar la entrada digital para la activación con el parámetro P3.5.1.18. |
| 3 | Límite de temperatura (radiador) | La función de caldeo del motor se activa si el convertidor se encuentra en estado de paro y la temperatura del radiador del convertidor desciende por debajo del límite de temperatura que se ha establecido con el parámetro P3.18.2. |
| 4 | Límite de temperatura (temperatura medida en el motor) | La función de caldeo del motor se activa si el convertidor se encuentra en estado de paro y la temperatura medida del motor desciende por debajo del límite de temperatura que se ha establecido con el parámetro P3.18.2. No se puede establecer la señal de medición de la temperatura del motor con el parámetro P3.18.5. INDICACIÓN! Para utilizar este modo de funcionamiento, debe tener una tarjeta opcional para la medición de temperaturas (por ejemplo, OPT-BH). |

9.17 FRENO MECÁNICO

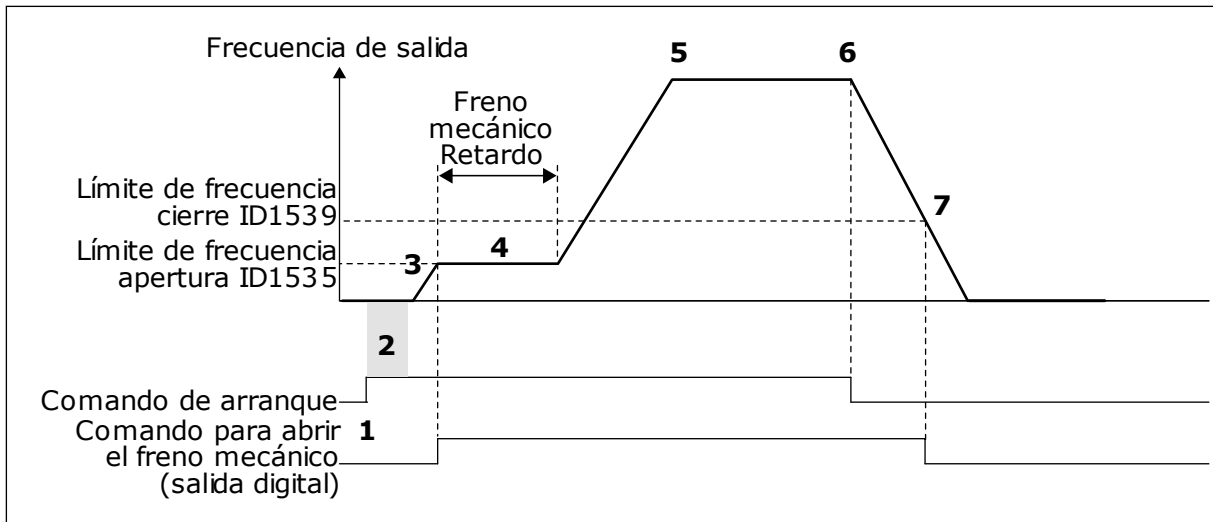
Puede monitorizar el freno mecánico con el valor de monitorización Application Status Word 1 en Extras/avanzado del grupo de monitorización.

La función de control de freno mecánico controla un freno mecánico externo con una señal de salida digital. El freno mecánico se abrirá o cerrará cuando la frecuencia de salida del convertidor alcance los límites de apertura o cierre.

P3.20.1 CONTROL DE FRENO (ID 1541)

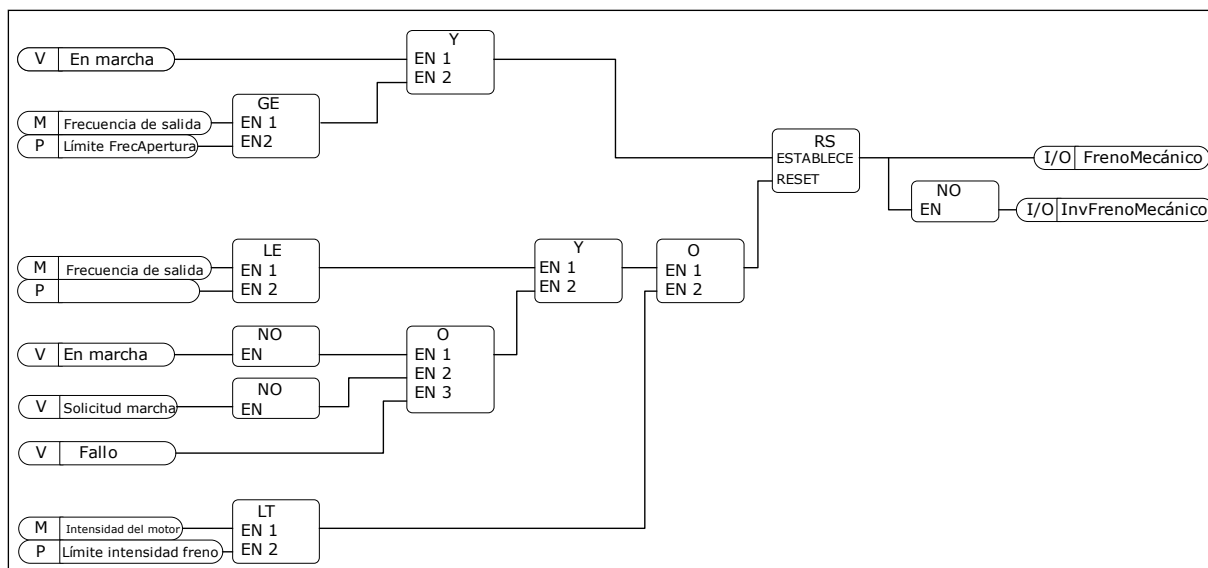
Tabla 121: La selección del modo de funcionamiento del freno mecánico.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|--|---|
| 0 | Deshabilitado | No se utiliza el control del freno mecánico. |
| 1 | Habilitado | Se utiliza el control del freno mecánico, pero no se supervisa el estado del freno. |
| 2 | Habilitado con supervisión del estado de freno | Se utiliza el control del freno mecánico y el estado del freno se monitoriza por medio de una señal de entrada digital (P3.20.8). |



Imag. 87: La función de freno mecánico

1. Se proporciona un comando de arranque.
2. Se recomienda utilizar la magnetización de arranque para generar el flujo del rotor con rapidez y reducir el tiempo cuando el motor es capaz de producir par nominal.
3. Cuando el tiempo de magnetización del arranque haya terminado, el sistema permite que la referencia de frecuencia pase al límite de frecuencia abierto.
4. El freno mecánico se abre. La referencia de frecuencia se mantiene en el límite de frecuencia abierto hasta que termina el retraso del freno mecánico y se recibe la señal de valor actual del freno correcta.
5. La frecuencia de salida del convertidor sigue la referencia de frecuencia normal.
6. Se proporciona un comando de paro.
7. El freno mecánico se cerrará cuando la frecuencia de salida se sitúe por debajo del límite de frecuencia de cierre.



Imag. 88: La lógica de apertura del freno mecánico

P3.20.2 RETARDO MECÁNICO DE FRENO (ID 353)

Después de proporcionar el comando de apertura del freno, la velocidad se mantiene en el valor del parámetro P3.20.3 (Límite de frecuencia de apertura del freno) hasta que el retardo del freno mecánico vence. Establezca el tiempo de retardo para que se corresponda con el tiempo de reacción del freno mecánico.

La función de retardo del freno mecánico se utiliza para evitar picos de intensidad y/o par. Esto evita que el motor funcione a toda velocidad sobre el freno. Si utiliza P3.20.2 al mismo tiempo que P3.20.8, es necesario tener tanto la señal de retardo vencida como la de valor actual para liberar la referencia de velocidad.

P3.20.3 LÍMITE FRECUENCIA APERTURA FRENO (ID 1535)

El valor del parámetro P3.20.3 es el límite de la frecuencia de la salida del convertidor para abrir el freno mecánico. En el control de lazo abierto, se recomienda utilizar un valor que sea igual al deslizamiento nominal del motor.

La frecuencia de salida del convertidor se mantiene a este nivel hasta que vence el retraso del freno mecánico y el sistema recibe la señal de valor actual del freno correcta.

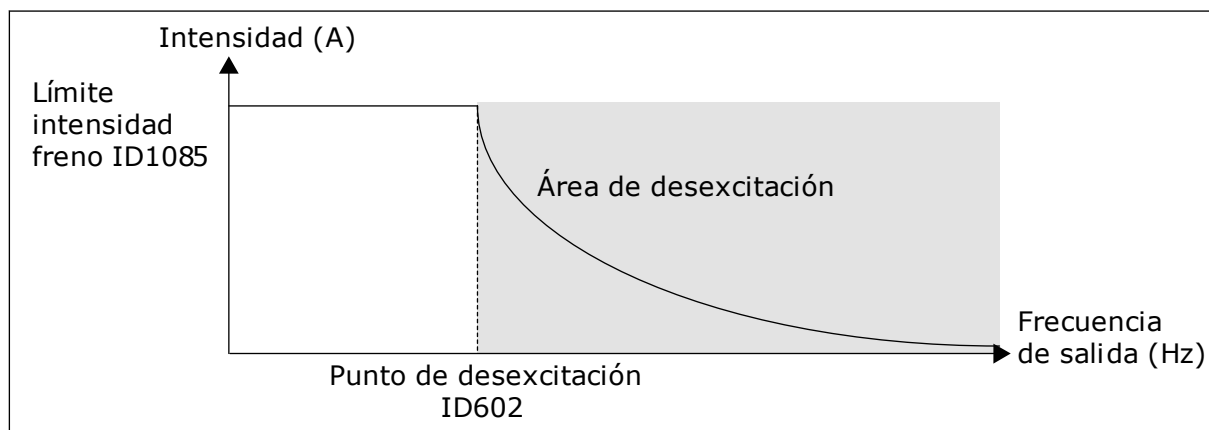
P3.20.4 LÍMITE FRECUENCIA CIERRE FRENO (ID 1539)

El valor del parámetro P3.20.3 es el límite de la frecuencia de la salida del convertidor para cerrar el freno mecánico. El convertidor se para y la frecuencia de salida se aproxima a 0. Puede utilizar el parámetro para las dos direcciones, positiva y negativa.

P3.20.5 LÍMITE INTENSIDAD FRENO (ID 1085)

El freno mecánico se cerrará de forma inmediata si la intensidad del motor se encuentra por debajo del límite establecido en el parámetro Límite intensidad freno. Se recomienda establecer este valor aproximadamente en la mitad de la intensidad magnetizante.

Cuando el convertidor funcione en el área de desexcitación, el límite de intensidad del freno se reducirá automáticamente como una función de la frecuencia de salida.



Imag. 89: Reducción interna del límite de intensidad del freno

P3.20.8 (P3.5.1.44) VALOR ACTUAL DEL FRENO (ID 1210)

Este parámetro incluye la selección de la entrada digital para la señal de estado del freno mecánico. Se utiliza la señal de valor actual del freno si el valor del parámetro P3.20.1 es *Habilitado con la supervisión del estado del freno*.

Conecte esta entrada digital a un contacto auxiliar del freno mecánico.

El **contacto** está abierto = el freno mecánico está cerrado

El **contacto** está cerrado = el freno mecánico está abierto

Si se proporciona el comando de apertura del freno, pero el contacto de la señal del valor actual del freno no se cierra en el tiempo especificado, se muestra un fallo de freno mecánico (código de fallo 58).

9.18 CONTROL DE BOMBA

9.18.1 AUTOLIMPIEZA

Utilice la función de autolimpieza para eliminar la suciedad u otro material del impulsor de la bomba. También puede utilizar la función para eliminar obturaciones de tuberías o válvulas. Puede utilizar la función de autolimpieza, por ejemplo, en los sistemas de aguas residuales para mantener un rendimiento satisfactorio de la bomba.

P3.21.1.1 FUNCIÓN LIMPIEZA (ID 1714)

Si se ha habilitado el parámetro Función limpieza, la autolimpieza comienza y activa la señal de entrada digital en el parámetro P3.21.1.2.

P3.21.1.2 ACTIVACIÓN DE LIMPIEZA (ID 1715)

P3.21.1.3 CICLOS DE LIMPIEZA (ID 1716)

El parámetro Ciclos limpieza indica cuántas veces se realiza el ciclo de limpieza directa o inversa.

P3.21.1.4 FRECUENCIA DIRECTA (ID 1717)

La función de AutoLimpieza acelera y decelera la bomba para quitar la suciedad.

Puede establecer la frecuencia y el tiempo del ciclo de limpieza con los parámetros P3.21.1.4, P3.21.1.5, P3.21.1.6 y P3.21.1.7

P3.21.1.5 TIEMPO FRECUENCIA DIRECTA (ID 1718)

Consulte el parámetro P3.21.1.4 Frecuencia directa.

P3.21.1.6 FRECUENCIA INVERSA (ID 1719)

Consulte el parámetro P3.21.1.4 Frecuencia directa.

P3.21.1.7 TIEMPO FRECUENCIA INVERSA (ID 1720)

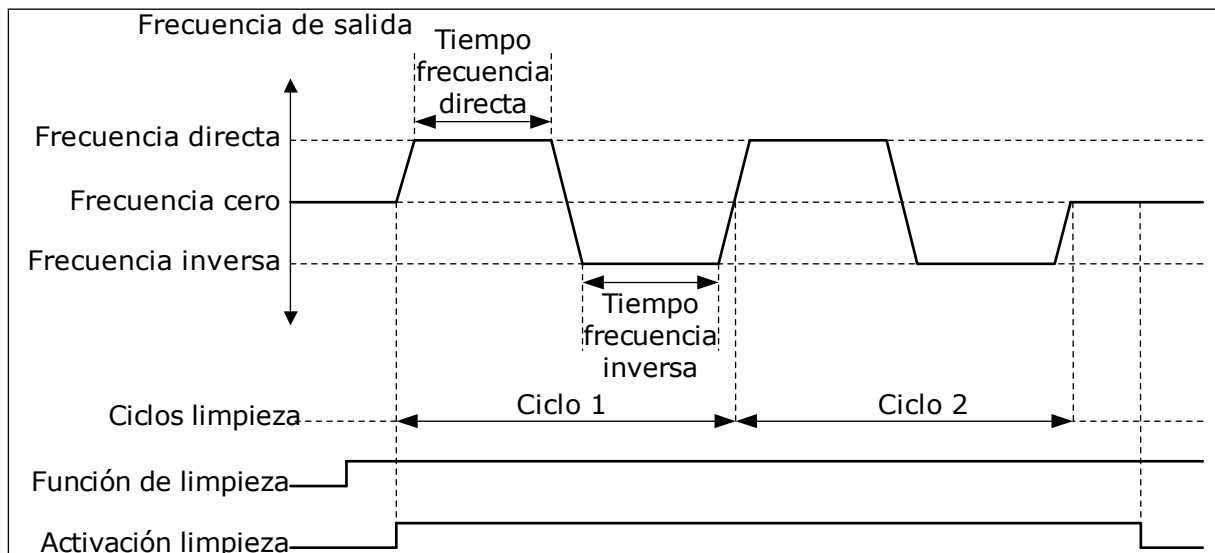
Consulte el parámetro P3.21.1.4 Frecuencia directa.

P3.21.1.8 TIEMPO ACELERACIÓN (ID 1721)

Puede establecer rampas de aceleración y deceleración para la función de AutoLimpieza con los parámetros P3.21.1.8 y P3.21.1.9.

P3.21.1.9 TIEMPO DECELERACIÓN (ID 1722)

Puede establecer rampas de aceleración y deceleración para la función de AutoLimpieza con los parámetros P3.21.1.8 y P3.21.1.9.



Imag. 90: La función de AutoLimpieza

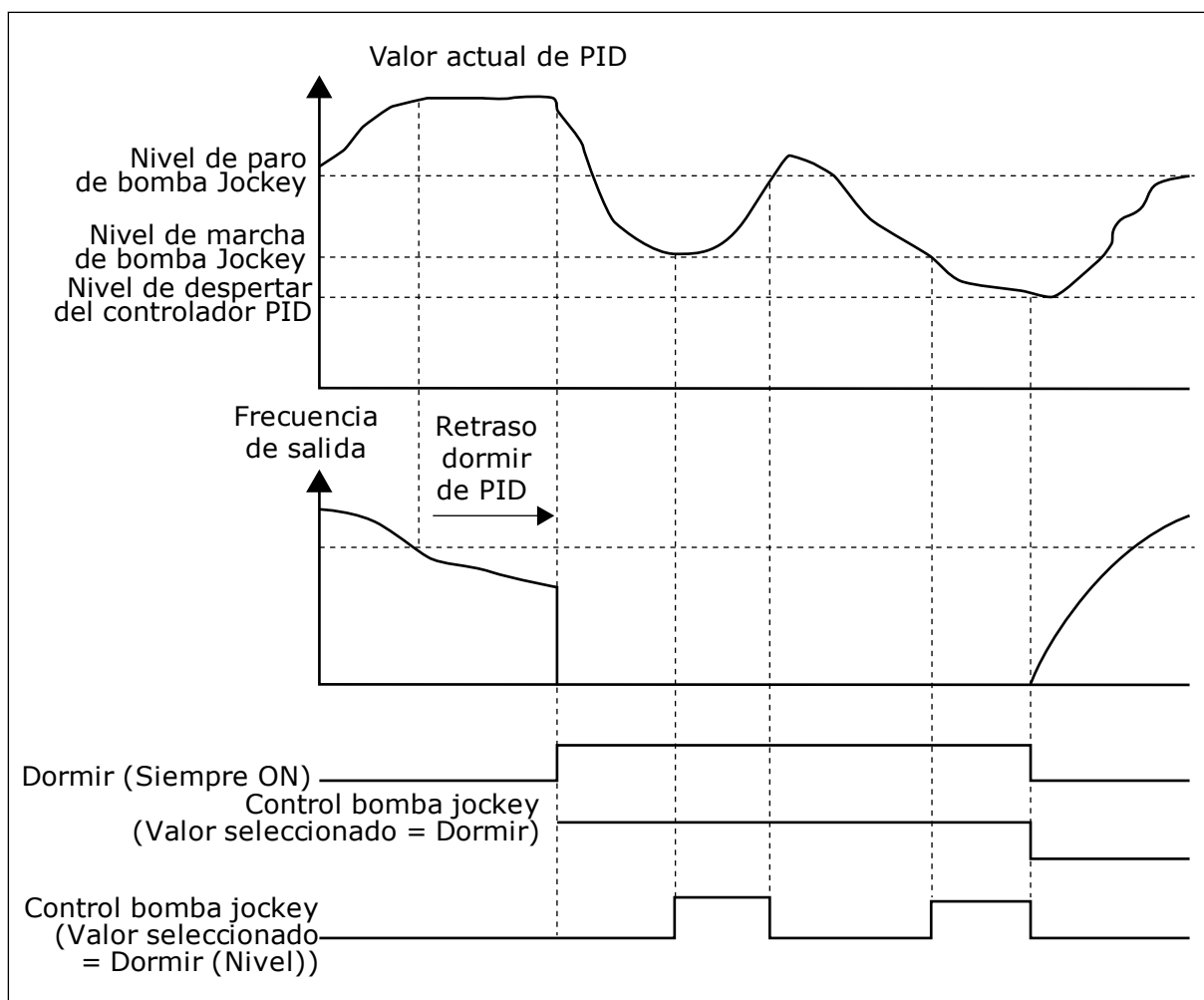
9.18.2 BOMBA JOCKEY

P3.21.2.1 FUNCIÓN JOCKEY (ID 1674)

La bomba jockey es una bomba de menor tamaño que mantiene la presión en las tuberías cuando la bomba principal se encuentra en modo dormir. Esto se puede producir, por ejemplo, por la noche.

La función de bomba jockey controla una bomba jockey con una señal de salida digital. Puede utilizar la bomba jockey si se utiliza un controlador PID para el control de la bomba principal. Esta función presenta tres modos operativos.

| Número de selección | Nombre de selección | Descripción |
|---------------------|---------------------|---|
| 0 | No usado | |
| 1 | Dormir (Siempre ON) | la bomba jockey se pone en marcha cuando el modo dormir de PID de la bomba principal se activa. La bomba jockey se para cuando la bomba principal se despierta del modo dormir. |
| 2 | Dormir (por Nivel) | La bomba jockey se pone en marcha cuando el modo dormir se activa y la señal de valor actual está por debajo del nivel establecido en el parámetro P3.21.2.2. La bomba jockey se para cuando la señal de valor actual está por encima del nivel establecido en el parámetro P3.21.2.3 o cuando la bomba principal sale del modo dormir. |

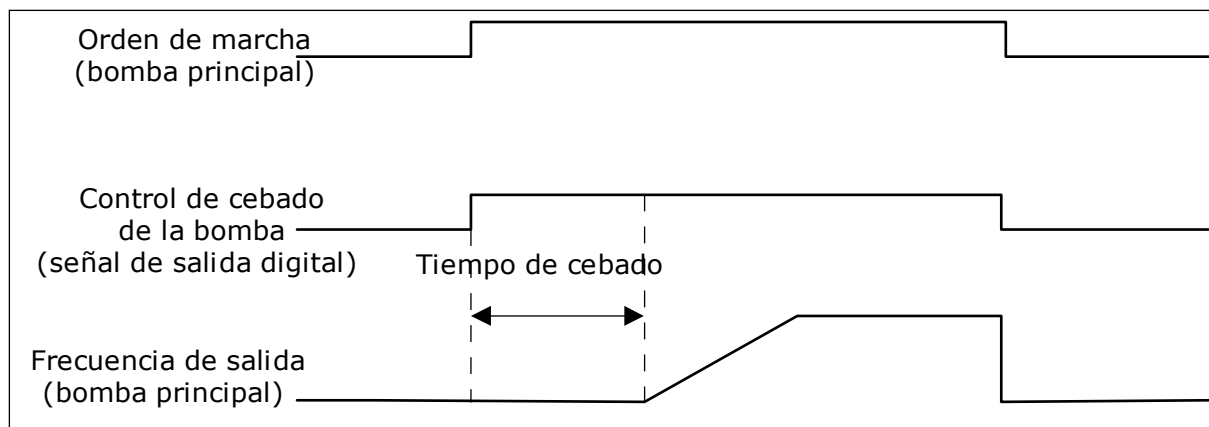


Imag. 91: La función de la bomba jockey

9.18.3 BOMBA DE CEBADO

La bomba de cebado es una bomba de menor tamaño que ceba la entrada de la bomba principal para evitar la aspiración de aire.

La función de bomba de cebado controla una bomba de cebado con una señal de salida digital. Puede establecer un retraso para que la bomba de cebado se ponga en marcha antes de que se ponga en marcha la bomba principal. La bomba de cebado funciona de forma ininterrumpida mientras la bomba principal esté funcionando.



Imag. 92: La función de la bomba de cebado

P3.21.3.1 FUNCIÓN DE CEBADO (ID 1677)

El parámetro P3.21.3.1 permite el control de una bomba de cebado externa con una salida digital. Primero debe establecer el *control de la bomba de cebado* como el valor de la salida digital.

P3.21.3.2 TIEMPO DE CEBADO (ID 1678)

El valor de este parámetro indica cuándo debe ponerse en marcha la bomba de cebado antes de la puesta en marcha de la bomba principal.

9.19 CONTADORES DE TOTAL Y RESETEABLES

El convertidor de frecuencia Vacon® tiene diferentes contadores basados en el tiempo de funcionamiento del convertidor y el consumo de energía. Algunos de los contadores miden valores totales y otros se pueden resetear.

Los contadores de energía miden la energía que se toma de la red de alimentación. Los contadores de energía se utilizan para medir, por ejemplo, el tiempo de funcionamiento del convertidor o el tiempo de funcionamiento del motor.

Es posible monitorizar todos los valores del contador desde el PC, el panel o el fieldbus. Si utiliza el panel o el PC, puede monitorizar los valores del contador en el menú Diagnóstico. Si utiliza el fieldbus, puede leer los valores del contador con los números de ID. En este capítulo, encontrará datos sobre estos números de ID.

9.19.1 CONTADOR DE TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO

No es posible resetear el contador del tiempo de funcionamiento de la unidad de control. El contador se encuentra en el submenú Contadores totales. El valor del contador tiene 5 valores de 16 bits diferentes. Para leer el valor del contador por medio del fieldbus, utilice estos números de ID.

- **ID 1754 Contador del tiempo de funcionamiento (años)**
- **ID 1755 Contador del tiempo de funcionamiento (días)**
- **ID 1756 Contador del tiempo de funcionamiento (horas)**
- **ID 1757 Contador del tiempo de funcionamiento (minutos)**
- **ID 1758 Contador del tiempo de funcionamiento (segundos)**

Ejemplo: El valor *1a 143d 02:21* del contador de tiempo de funcionamiento se recibe del fieldbus.

- ID1754: 1 (años)
- ID1755: 143 (días)
- ID1756: 2 (horas)
- ID1757: 21 (minutos)
- ID1758: 0 (segundos)

9.19.2 CONTADOR RESETEABLE DEL TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO

El contador reseteable de tiempo de funcionamiento de la unidad de control se puede resetear. Se encuentra en el submenú Contador reseteable. Es posible resetear el contador con el PC, el cuadro de control o el Fieldbus. El valor del contador tiene 5 valores de 16 bits diferentes. Para leer el valor del contador por medio del Fieldbus, utilice estos números de ID.

- **ID 1766 Contador reseteable del tiempo de funcionamiento (años)**
- **ID 1767 Contador reseteable del tiempo de funcionamiento (días)**
- **ID 1768 Contador reseteable del tiempo de funcionamiento (horas)**
- **ID 1769 Contador reseteable del tiempo de funcionamiento (minutos)**
- **ID 1770 Contador reseteable del tiempo de funcionamiento (segundos)**

Ejemplo: El valor *1a 143d 02:21* del contador reseteable de tiempo de funcionamiento se recibe del Fieldbus.

- ID1766: 1 (años)
- ID1767: 143 (días)
- ID1768: 2 (horas)
- ID1769: 21 (minutos)
- ID1770: 0 (segundos)

ID 2311 RESET DEL CONTADOR RESETEABLE DEL TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO

Puede resetear el contador reseteable de tiempo de funcionamiento con el PC, el cuadro de control o el Fieldbus. Si utiliza el PC o el cuadro de control, resetee el contador en el menú Diagnóstico.

Si utiliza el Fieldbus, para resetear el contador, establezca un flanco de subida (0 => 1) en ID2311 Resetear contador reseteable del tiempo de funcionamiento.

9.19.3 CONTADOR TIEMPO MARCHA

El contador del tiempo de marcha del motor no se puede resetear. Se encuentra en el submenú Contadores totales. El valor del contador tiene 5 valores de 16 bits diferentes. Para leer el valor del contador por medio del fieldbus, utilice estos números de ID.

- **ID 1772 Contador del tiempo de marcha (años)**
- **ID 1773 Contador del tiempo de marcha (días)**
- **ID 1774 Contador del tiempo de marcha (horas)**
- **ID 1775 Contador del tiempo de marcha (minutos)**
- **ID 1776 Contador del tiempo de marcha (segundos)**

Ejemplo: El valor *1a 143d 02:21* del contador de tiempo de marcha se recibe del fieldbus.

- ID1772: 1 (años)
- ID1773: 143 (días)
- ID1774: 2 (horas)
- ID1775: 21 (minutos)
- ID1776: 0 (segundos)

9.19.4 CONTADOR DE ALIMENTACIÓN A LA RED

El contador de alimentación a la red de la unidad de potencia se encuentra en el submenú Contadores totales. No es posible resetear el contador. El valor del contador tiene 5 valores de 16 bits diferentes. Para leer el valor del contador por medio del Fieldbus, utilice estos números de ID.

- **ID 1777 Contador de alimentación a la red (años)**
- **ID 1778 Contador de alimentación a la red (días)**
- **ID 1779 Contador de alimentación a la red (horas)**
- **ID 1780 Contador de alimentación a la red (minutos)**
- **ID 1781 Contador de alimentación a la red (segundos)**

Ejemplo: El valor *1a 240d 02:18* del contador de alimentación a la red se recibe del Fieldbus.

- ID1777: 1 (años)
- ID1778: 240 (días)
- ID1779: 2 (horas)
- ID1780: 18 (minutos)
- ID1781: 0 (segundos)

9.19.5 CONTADOR DE ENERGÍA

El contador de energía mide la cantidad total de energía que el convertidor toma de la red de alimentación. Este contador no se puede restablecer. Para leer el valor del contador por medio del fieldbus, utilice estos números de ID.

ID 2291 Contador de energía

El valor tiene siempre cuatro dígitos. El formato y la unidad del contador cambian para corresponderse con el valor del contador de energía. Vea el ejemplo siguiente.

Ejemplo:

- 0,001 kWh
- 0,010 kWh
- 0,100 kWh
- 1,000 kWh
- 10,0 kWh
- 100,0 kWh
- 1,000 MWh
- 10,00 MWh
- 100,0 MWh
- 1,000 GWh
- etc...

ID2303 Formato del contador de energía

El formato del contador de energía proporciona la posición del separador decimal en el valor del contador de energía.

- 40 = 4 dígitos, 0 dígitos fraccionarios
- 41 = 4 dígitos, 1 dígito fraccionario
- 42 = 4 dígitos, 2 dígitos fraccionarios
- 43 = 4 dígitos, 3 dígitos fraccionarios

Ejemplo:

- 0,001 kWh (Formato = 43)
- 100,0 kWh (Formato = 41)
- 10,00 MWh (Formato = 42)

ID2305 Unidad del contador de energía

La unidad del contador de energía proporciona la unidad para el valor del contador de energía.

- 0 = kWh
- 1 = MWh
- 2 = GWh
- 3 = TWh
- 4 = PWh

Ejemplo: Si recibe el valor 4500 de ID2291, el valor 42 de ID2303 y el valor 0 de ID2305, el resultado es 45,00 kWh.

9.19.6 CONTADOR RESETEABLE DE ENERGÍA

El contador reseteable de energía mide la cantidad total de energía que el convertidor toma de la red de alimentación. El contador se encuentra en el submenú Contador reseteable. Puede resetear el contador con el PC, el cuadro de control o el Fieldbus. Para leer el valor del contador por medio del Fieldbus, utilice estos números de ID.

ID 2296 Contador reseteable de energía

El valor tiene siempre cuatro dígitos. El formato y la unidad del contador cambian para corresponderse con el valor del contador reseteable de energía. Vea el ejemplo siguiente.

Puede monitorizar el formato del contador de energía y la unidad con ID2307 Formato del contador reseteable de energía e ID2309 Unidad del contador reseteable de energía.

Ejemplo:

- 0,001 kWh
- 0,010 kWh
- 0,100 kWh
- 1,000 kWh
- 10,0 kWh
- 100,0 kWh
- 1,000 MWh
- 10,00 MWh
- 100,0 MWh
- 1,000 GWh
- etc...

ID2307 Formato del contador reseteable de energía

El formato del contador reseteable de energía proporciona la posición del separador decimal en el valor del contador reseteable de energía.

- 40 = 4 dígitos, 0 dígitos fraccionarios
- 41 = 4 dígitos, 1 dígito fraccionario
- 42 = 4 dígitos, 2 dígitos fraccionarios
- 43 = 4 dígitos, 3 dígitos fraccionarios

Ejemplo:

- 0,001 kWh (Formato = 43)
- 100,0 kWh (Formato = 41)
- 10,00 MWh (Formato = 42)

ID2309 Unidad del contador reseteable de energía

La unidad del contador reseteable de energía proporciona la unidad para el valor del contador reseteable de energía.

- 0 = kWh
- 1 = MWh
- 2 = GWh
- 3 = TWh
- 4 = PWh

ID2312 Reset del contador reseteable de energía

Para resetear el contador reseteable de energía, utilice el PC, el cuadro de control o el Fieldbus. Si utiliza el PC o el cuadro de control, resetee el contador en el menú Diagnóstico. Si utiliza el Fieldbus, establezca un flanco de subida en ID2312 Reset del contador reseteable de energía.

10 LOCALIZACIÓN DE FALLOS

Cuando los diagnósticos de control del convertidor detectan una condición anómala en el funcionamiento del convertidor, el convertidor muestra una notificación al respecto. Puede ver la notificación en la pantalla del cuadro de control. La pantalla muestra el código, el nombre y una breve descripción del fallo o la alarma.

La información de origen le indica el origen del fallo, la causa, el lugar en el que se ha producido y otros datos.

Hay tres tipos de notificaciones diferentes.

- La información no afecta al funcionamiento del convertidor. Debe resetear la información.
- Una alarma le informa de funcionamientos inusuales en el convertidor. Esto no hace que el convertidor se pare. Debe resetear la alarma.
- Un fallo hace que se pare el convertidor. Debe resetear el convertidor y encontrar una solución al problema.

Puede programar diferentes respuestas para algunos fallos de la aplicación. Más información en el capítulo *5.9 Grupo 3.9: Protecciones*.

Restablezca el fallo con el botón Reset del panel o mediante el terminal de I/O, el Fieldbus o la herramienta de PC. Los fallos se almacenan en el historial de fallos, donde puede examinarlos. Consulte los diferentes códigos de fallo en el capítulo *10.3 Códigos de fallo*.

Antes de ponerse en contacto con el distribuidor o la fábrica a causa de un funcionamiento inusual, prepare algunos datos. Anote siempre todos los textos que aparecen en la pantalla, el código del fallo, el ID del fallo, la información de origen, la lista de fallos activos y el historial de fallos.

10.1 APARECE UN FALLO.

Cuando el convertidor muestra un fallo y se detiene, examine la causa del fallo y resetee el fallo.

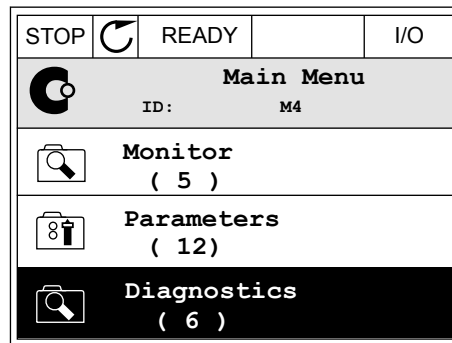
Hay dos procedimientos para resetear un fallo: con el botón Reset y con un parámetro.

RESET CON EL BOTÓN RESET

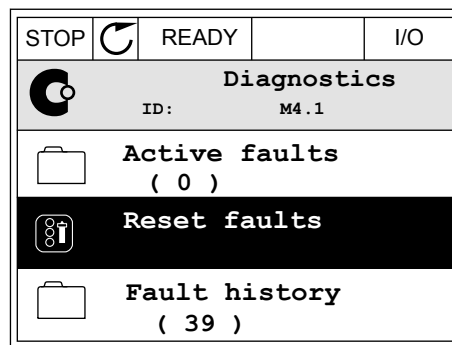
- 1 Presione el botón Reset en el panel durante dos segundos.

RESET CON UN PARÁMETRO EN LA PANTALLA GRÁFICA

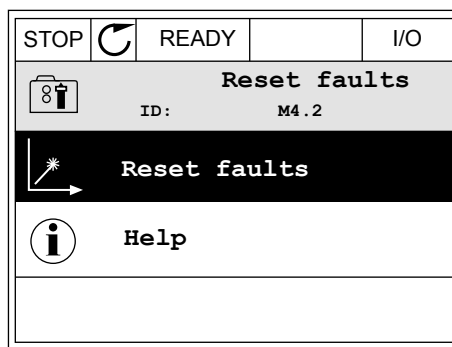
- 1 Vaya al menú Diagnóstico.



- 2 Vaya al submenú Reset fallos.



- 3 Seleccione el parámetro Reset fallos.

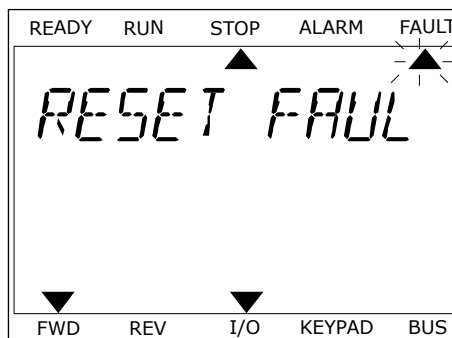


RESET CON UN PARÁMETRO EN LA PANTALLA DE TEXTO

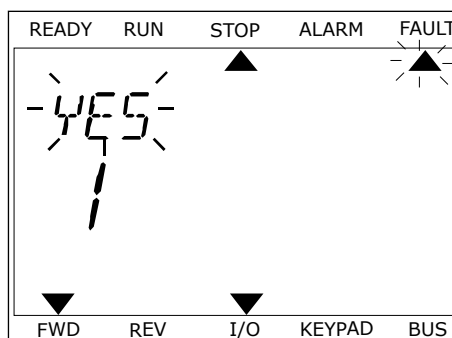
- 1 Vaya al menú Diagnóstico.



- 2 Utilice los botones de flecha arriba y abajo para buscar el parámetro Reset fallos.



- 3 Seleccione el valor Sí y presione OK.








10.2 HISTORIAL DE FALLOS






En el historial de fallos encontrará más datos sobre los fallos. En el historial del fallos se almacenan 40 fallos como máximo.

EXAMEN DEL HISTORIAL DE FALLOS EN LA PANTALLA GRÁFICA

- 1 Para ver más datos sobre un fallo, vaya al historial de fallos.

| | | | |
|--|---|-------|-----|
| STOP |  | READY | I/O |
|  | Diagnostics ID: M4.1 | | |
|  | Active faults (0) | | |
|  | Reset faults | | |
|  | Fault history (39) | | |

- 2 Para examinar los datos de un fallo, presione el botón de flecha a la derecha.

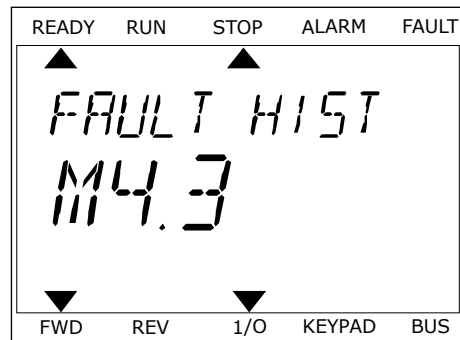
| | | | |
|--|---|---------|-----|
| STOP |  | READY | I/O |
|  | Fault history ID: M4.3.3 | | |
|  | External Fault | 51 | |
| | Fault old | 891384s | |
|  | External Fault | 51 | |
| | Fault old | 871061s | |
|  | Device removed | 39 | |
| | Info old | 862537s | |

- Los datos aparecen en una lista.

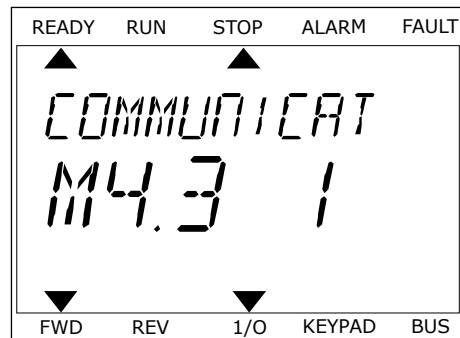
| | | |
|----------------------|-----------|-----|
| STOP | READY | I/O |
| Fault history | | |
| ID: M4.3.3.2 | | |
| Code | 39 | |
| ID | 380 | |
| State | Info old | |
| Date | 7.12.2009 | |
| Time | 04:46:33 | |
| Operating time | 862537s | |
| Source 1 | | |
| Source 2 | | |
| Source 3 | | |

EXAMEN DEL HISTORIAL DE FALLOS EN LA PANTALLA DE TEXTO

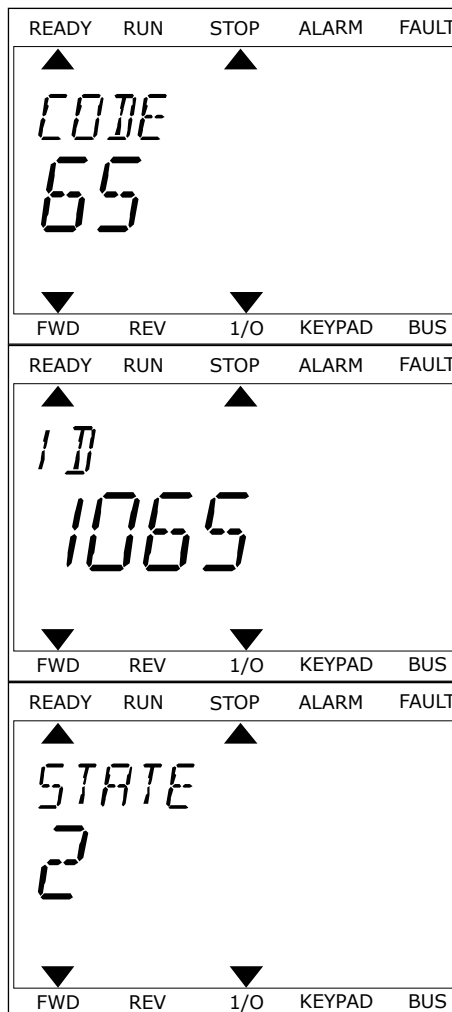
- Presione OK para ir al historial de fallos.



- Para examinar los datos de un fallo, presione OK de nuevo.



- 3 Utilice el botón de flecha hacia abajo para examinar todos los datos.



10.3 CÓDIGOS DE FALLO

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|-------------------------------------|--|---|
| 1 | 1 | Sobreintensidad (fallo de hardware) | <p>Hay una intensidad demasiado alta ($>4 \cdot I_H$) en el cable del motor. Su causa puede ser una de las siguientes.</p> <ul style="list-style-type: none"> un aumento repentino y considerable de la carga un cortocircuito en los cables del motor el motor no es del tipo correcto los ajustes del parámetro no son correctos | <p>Realice una comprobación de la carga. Realice una comprobación del motor. Realice comprobaciones de los cables y las conexiones. Realice una identificación de marcha. Establezca un tiempo de aceleración mayor (P3.4.1.2 y P3.4.2.2).</p> |
| | 2 | Sobreintensidad (fallo de software) | | |
| 2 | 10 | Sobretensión (fallo de hardware) | <p>La tensión del Bus de CC es superior a los límites.</p> <ul style="list-style-type: none"> tiempo de deceleración demasiado corto picos de sobretensión altos en el suministro | <p>Establezca un tiempo de deceleración mayor (P3.4.1.3 y P3.4.2.3). Utilice el chopper de frenado o la resistencia de frenado. Están disponibles como opciones. Active el controlador de sobretensión. Realice una comprobación de la tensión de entrada.</p> |
| | 11 | Sobretensión (fallo de software) | | |
| 3 | 20 | Fallo a tierra (fallo de hardware) | <p>La medición de la intensidad indica que la suma de la intensidad de fases del motor no es cero.</p> <ul style="list-style-type: none"> una avería de aislamiento en los cables o el motor una avería del filtro (du/dt, sinusoidal) | <p>Realice comprobaciones de los cables del motor y el motor. Realice una comprobación de los filtros.</p> |
| | 21 | Fallo a tierra (fallo de software) | | |
| 5 | 40 | Interruptor de carga | <p>El interruptor de carga está cerrado y la información de valor actual está ABIERTA.</p> <ul style="list-style-type: none"> avería de funcionamiento componente defectuoso | <p>Reseteo el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Realice una comprobación de la señal de valor actual y la conexión del cable entre la tarjeta de control y la tarjeta de potencia. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo.</p> |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|-------------------|--|---|
| 7 | 60 | Saturación | <ul style="list-style-type: none"> • IGBT defectuoso • cortocircuito de saturación en el IGBT • cortocircuito o sobrecarga en la resistencia del freno | Este fallo no se puede resetear desde el cuadro de control. Desconecte la alimentación. NO ARRANQUE EL CONVERTIDOR NI CONECTE LA ALIMENTACIÓN. Pida instrucciones a la fábrica. |
| 8 | 600 | Fallo del sistema | No hay comunicación entre la tarjeta de control y la alimentación. | Reseteo el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Descargue la última versión de software desde la página web de Vacon. Actualice el convertidor. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 601 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. | |
| | 602 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. La tensión de la alimentación auxiliar en la unidad de potencia es demasiado baja. | |
| | 603 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. La tensión de fase de salida no se corresponde con la referencia. Fallo de valor actual. | |
| | 604 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. | |
| | 605 | | El software de la unidad de control no es compatible con el software de la unidad de potencia. | |
| | 606 | | La versión del software no se puede leer. No hay software en la unidad de potencia. Componente defectuoso. Avería de funcionamiento (hay un problema con la tarjeta de potencia o la tarjeta de medición). | |
| | 607 | | Una sobrecarga de CPU. | |
| | 608 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. | |
| 609 | | | | |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|----------------------|--|--|
| 8 | 610 | Fallo del sistema | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. | Resetear el fallo y volver a poner en marcha. Descargue la última versión de software desde la página web de Vacon. Actualice el convertidor. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 614 | | Error de configuración. Error de software. Componente defectuoso (una tarjeta de control defectuosa). Avería de funcionamiento. | |
| | 647 | | Componente defectuoso. Avería de funcionamiento. | |
| | 648 | | Avería de funcionamiento. El software del sistema no es compatible con la aplicación. | |
| | 649 | | Una sobrecarga de recursos. Una avería de carga, restablecimiento o almacenamiento de parámetros. | Cargue los ajustes por defecto de fábrica. Descargue la última versión de software desde la página web de Vacon. Actualice el convertidor. |
| 9 | 80 | Baja tensión (fallo) | <p>La tensión del Bus de CC es inferior a los límites.</p> <ul style="list-style-type: none"> tensión de alimentación demasiado baja componente defectuoso un fusible de entrada defectuoso el interruptor de carga externo no está cerrado <p>INDICACIÓN!</p> <p>Este fallo solo se activa si el convertidor está en marcha.</p> | Si hay un corte de tensión de alimentación temporal, resetee el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Realice una comprobación de la tensión de alimentación. Si la tensión de alimentación es correcta, se ha producido un fallo interno. Examine la red eléctrica para comprobar si hay fallos. Pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| 10 | 91 | Fase de entrada | <ul style="list-style-type: none"> avería de la tensión de alimentación un fusible defectuoso o una avería en los cables de alimentación <p>La carga debe ser al menos del 10-20 % para que funcione la supervisión.</p> | Realice una comprobación de la tensión de alimentación, los fusibles y el cable de alimentación, el puente de rectificación y el control de puerta del tiristor (MR6->). |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|--|--|---|
| 11 | 100 | Supervisión de fase de salida | La medición de la intensidad indica que ha detectado que no hay intensidad en una de las fases del motor. <ul style="list-style-type: none"> • una avería en el motor o en los cables del motor • una avería del filtro (du/dt, sinus) | Realice una comprobación del cable del motor y el motor. Realice una comprobación del filtro du/dt o el filtro sinusoidal. |
| 12 | 110 | Supervisión del chopper de frenado (fallo de hardware) | No hay ninguna resistencia de frenado. La resistencia de frenado está rota. Un chopper de frenado defectuoso. | Realice una comprobación de la resistencia de frenado y los cables. Si se encuentran en buen estado, hay un fallo en el resistor o el chopper. Pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 111 | Alarma de saturación del chopper de frenado | | |
| 13 | 120 | Baja temperatura del convertidor (fallo) | La temperatura en el radiador de la unidad de potencia o en la tarjeta de potencia es demasiado baja. | La temperatura ambiente es demasiado baja para el convertidor. Coloque el convertidor en un lugar más cálido. |
| 14 | 130 | Sobretemperatura del convertidor (fallo, radiador) | La temperatura en el radiador de la unidad de potencia o en la tarjeta de potencia es demasiado alta. Los límites de temperatura del radiador son diferentes en todos los bastidores. | Realice una comprobación de la cantidad y el caudal reales de aire de refrigeración. Examine el radiador para comprobar si tiene polvo. Realice una comprobación de la temperatura ambiente. Compruebe que la frecuencia de conmutación no sea demasiado alta en relación con la temperatura ambiente y la carga del motor. Realice una comprobación del ventilador de refrigeración. |
| | 131 | Sobretemperatura del convertidor (alarma, radiador) | | |
| | 132 | Sobretemperatura del convertidor (fallo, tarjeta) | | |
| | 133 | Sobretemperatura del convertidor (alarma, tarjeta) | | |
| 15 | 140 | Motor bloqueado | El motor se ha bloqueado. | Realice una comprobación del cable del motor y la carga. |
| 16 | 150 | Sobretemperatura motor | Hay una carga demasiado pesada en el motor. | Reduzca la carga del motor. Si no hay sobrecarga del motor, realice una comprobación de los parámetros de protección térmica del motor (grupo de parámetros 3.9 Protecciones). |
| 17 | 160 | Baja carga del motor | No hay suficiente carga en el motor. | Realice una comprobación de la carga. Realice una comprobación de los parámetros. Realice una comprobación del filtro du/dt y el filtro sinusoidal. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|--|--|--|
| 19 | 180 | Sobrecarga de potencia (supervisión de corta duración) | La potencia del convertidor es demasiado alta. | Reduzca la carga. Examine las dimensiones del convertidor. Compruebe si es demasiado pequeño para la carga. |
| | 181 | Sobrecarga de potencia (supervisión de larga duración) | | |
| 25 | 240 | Fallo de control del motor | <p>Este fallo solo está disponible si utiliza una aplicación específica del cliente. Una avería en la identificación del ángulo de marcha.</p> <ul style="list-style-type: none"> El rotor se mueve durante la identificación. El nuevo ángulo no coincide con el valor antiguo. | Reseteo el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Aumente la intensidad de identificación. Consulte la fuente de historial de fallos para obtener más información. |
| | 241 | | | |
| 26 | 250 | Prevención de marcha | Se ha impedido la marcha del convertidor. La orden de marcha está activada cuando un nuevo software (firmware o aplicación), un ajuste de parámetros o cualquier otro archivo que afecta al funcionamiento del convertidor ha sido cargado en el convertidor. | Reseteo el fallo y detener el convertidor. Cargar el software y dar marcha al convertidor. |
| 29 | 280 | Termistor Atex | El termistor ATEX ha detectando una sobret temperatura. | Reseteo el fallo. Comprobar el termistor y sus conexiones. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|----------------------------|---|--|---|
| 30 | 290 | Desactivación de seguridad | La señal de desactivación de seguridad A no permite establecer el convertidor en estado PREPARADO. | Reseteo el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Realice una comprobación de las señales que van de la tarjeta de control a la unidad de potencia y al conector D. |
| | 291 | Desactivación de seguridad | La señal de desactivación de seguridad B no permite establecer el convertidor en estado PREPARADO. | |
| | 500 | Configuración de seguridad | El interruptor de configuración de seguridad se ha instalado. | Retire el interruptor de configuración de seguridad de la tarjeta de control. |
| | 501 | Configuración de seguridad | Hay demasiadas tarjetas de STO opcionales. Es posible tener solo una. | Mantenga una de las tarjetas de STO opcionales. Retire las demás. Consulte el manual de seguridad. |
| | 502 | Configuración de seguridad | La tarjeta opcional STO se ha instalado en la ranura incorrecta. | Coloque la tarjeta opcional STO en la ranura correcta. Consulte el manual de seguridad. |
| | 503 | Configuración de seguridad | No hay un interruptor de configuración de seguridad en la tarjeta de control. | Instale el interruptor de configuración de seguridad en la tarjeta de control. Consulte el manual de seguridad. |
| | 504 | Configuración de seguridad | El interruptor de configuración de seguridad se ha instalado de manera incorrecta en la tarjeta de control. | Instale el interruptor de configuración de seguridad en el lugar correcto de la tarjeta de control. Consulte el manual de seguridad. |
| | 505 | Configuración de seguridad | El interruptor de configuración de seguridad se ha instalado de manera incorrecta en la tarjeta opcional STO. | Realice una comprobación de la instalación del interruptor de configuración de seguridad en la tarjeta opcional STO. Consulte el manual de seguridad. |
| | 506 | Configuración de seguridad | No hay comunicación con la tarjeta opcional STO. | Realice una comprobación de la instalación de la tarjeta opcional STO. Consulte el manual de seguridad. |
| 507 | Configuración de seguridad | La tarjeta opcional STO del sistema no es compatible con el hardware. | Reseteo el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. | |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|------------------------------|--|--|
| 30 | 520 | Diagnóstico de seguridad | Las entradas de STO tienen un estado diferente. | Realice una comprobación del interruptor de seguridad externo. Realice una comprobación de la conexión de entrada y del cable del interruptor de seguridad. Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 521 | Diagnóstico de seguridad | Una avería en el diagnóstico del termistor ATEX. No hay ninguna conexión en la entrada del termistor ATEX. | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, cambie la tarjeta opcional. |
| | 522 | Diagnóstico de seguridad | Un cortocircuito en la conexión de la entrada del termistor ATEX. | Realice una comprobación de la conexión de entrada del termistor ATEX. Realice una comprobación de la conexión ATEX externa. Realice una comprobación del termistor ATEX externo. |
| | 523 | Diagnóstico de seguridad | Se ha producido un problema en el circuito de seguridad interno. | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 524 | Diagnóstico de seguridad | Un sobrevoltaje en la tarjeta opcional de seguridad | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 525 | Diagnóstico de seguridad | Una baja tensión en la tarjeta opcional de seguridad | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 526 | Diagnóstico de seguridad | Una avería interna en la CPU de la tarjeta opcional de seguridad o en el tratamiento de la memoria | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 527 | Diagnóstico de seguridad | Una avería interna en la función de seguridad | Resetee el convertidor y vuelva a ponerlo en marcha. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 530 | Par de seguridad desactivado | Se ha conectado un paro de emergencia o se ha activado cualquier otra operación STO. | Cuando la función STO está activada, el convertidor se halla en estado seguro. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|-----------------------------------|---|--|
| 32 | 311 | Refrigeración por ventilador | La velocidad del motor no coincide exactamente con la referencia de velocidad, pero el convertidor funciona correctamente. Este fallo solo aparece en las unidades MR7 y en los convertidores de mayor tamaño que el MR7. | Reseteo el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Limpie o cambie el ventilador. |
| | 312 | Refrigeración por ventilador | La vida útil del ventilador (es decir, 50.000 horas) ha llegado a su fin. | Cambie el ventilador y resetee el contador de la vida útil del ventilador. |
| 33 | 320 | Anti-Incendio activado | El modo Anti-Incendio del convertidor está habilitado. Las protecciones del convertidor no están en uso. Esta alarma se resetea automáticamente cuando se deshabilita el modo Anti-Incendio. | Realice una comprobación de los ajustes de parámetros y las señales. Algunas de las protecciones del convertidor están deshabilitadas. |
| 37 | 361 | Dispositivo cambiado (mismo tipo) | La unidad de potencia se ha reemplazado por una nueva del mismo tamaño. El dispositivo está preparado para su uso. Los parámetros ya están disponibles en el convertidor. | Reseteo el fallo. El convertidor se reinicia después de resetear el fallo. |
| | 362 | Dispositivo cambiado (mismo tipo) | La tarjeta opcional de la ranura B se ha cambiado por una nueva que ya ha utilizado en la misma ranura. El dispositivo está preparado para su uso. | Reseteo el fallo. El convertidor comienza a utilizar los antiguos ajustes de parámetros. |
| | 363 | Dispositivo cambiado (mismo tipo) | La misma causa que la de ID362, pero se refiere a la ranura C. | |
| | 364 | Dispositivo cambiado (mismo tipo) | La misma causa que la de ID362, pero se refiere a la ranura D. | |
| | 365 | Dispositivo cambiado (mismo tipo) | La misma causa que la de ID362, pero se refiere a la ranura E. | |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|----------------------------------|--|--|
| 38 | 372 | Dispositivo añadido (mismo tipo) | Se ha colocado una tarjeta opcional en la ranura B. Ya ha utilizado anteriormente la tarjeta opcional en la misma ranura. El dispositivo está preparado para su uso. | El dispositivo está preparado para su uso. El convertidor comienza a utilizar los antiguos ajustes de parámetros. |
| | 373 | Dispositivo añadido (mismo tipo) | La misma causa que la de ID372, pero se refiere a la ranura C. | |
| | 374 | Dispositivo añadido (mismo tipo) | La misma causa que la de ID372, pero se refiere a la ranura D. | |
| | 375 | Dispositivo añadido (mismo tipo) | La misma causa que la de ID372, pero se refiere a la ranura E. | |
| 39 | 382 | Dispositivo quitado | Se ha quitado una tarjeta opcional de la ranura A o B. | El dispositivo ya no está disponible. Resetear el fallo. |
| | 383 | Dispositivo quitado | La misma causa que la de ID380, pero se refiere a la ranura C. | |
| | 384 | Dispositivo quitado | La misma causa que la de ID380, pero se refiere a la ranura D. | |
| | 385 | Dispositivo quitado | La misma causa que la de ID380, pero se refiere a la ranura E. | |
| 40 | 390 | Dispositivo desconocido | Se ha conectado un dispositivo desconocido (unidad de potencia/tarjeta opcional) | El dispositivo ya no está disponible. Si se vuelve a producir el fallo, pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| 41 | 400 | Temperatura de IGBT | <p>La temperatura de IGBT calculada es demasiado elevada.</p> <ul style="list-style-type: none"> la carga del motor es demasiado elevada la temperatura ambiente es demasiado alta avería de hardware | Realice una comprobación de los ajustes de los parámetros. Examine la cantidad y el caudal reales de aire de refrigeración. Realice una comprobación de la temperatura ambiente. Examine el radiador para comprobar si tiene polvo. Compruebe que la frecuencia de conmutación no sea demasiado alta en relación con la temperatura ambiente y la carga del motor. Realice una comprobación del ventilador de refrigeración. Realice una identificación de marcha. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|--------------------------------------|---|--|
| 44 | 431 | Dispositivo cambiado (distinto tipo) | Hay una nueva unidad de potencia de un tipo diferente. Los parámetros no están disponibles en la configuración. | Resetear el fallo. El convertidor se reinicia después de resetear el fallo. Vuelva a establecer los parámetros de la unidad de potencia. |
| | 433 | Dispositivo cambiado (distinto tipo) | La tarjeta opcional de la ranura C se ha cambiado por una nueva que no se ha utilizado antes en la misma ranura. No se guardan los ajustes de parámetros. | |
| | 434 | Dispositivo cambiado (distinto tipo) | La misma causa que la de ID433, pero se refiere a la ranura D. | |
| | 435 | Dispositivo cambiado (distinto tipo) | La misma causa que la de ID433, pero se refiere a la ranura D. | |
| 45 | 441 | Dispositivo añadido (distinto tipo) | Hay una nueva unidad de potencia de un tipo diferente. Los parámetros no están disponibles en la configuración. | Resetear el fallo. El convertidor se reinicia después de resetear el fallo. Vuelva a establecer los parámetros de la unidad de potencia. |
| | 443 | Dispositivo añadido (distinto tipo) | Se ha colocado en la ranura C una nueva tarjeta opcional que no se ha utilizado anteriormente. No se guardan los ajustes de parámetros. | |
| | 444 | Dispositivo añadido (distinto tipo) | La misma causa que la de ID443, pero se refiere a la ranura D. | |
| | 445 | Dispositivo añadido (distinto tipo) | La misma causa que la de ID443, pero se refiere a la ranura E. | |
| 46 | 662 | Reloj en tiempo real | La tensión de la batería RTC es baja. | Sustituir la batería. |
| 47 | 663 | Software actualizado | El software del convertidor se ha actualizado, todo el paquete de software o una aplicación. | No es necesario ningún paso. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|-----------------------------------|--|--|
| 50 | 1050 | Fallo de nivel bajo de AI | Al menos una de las señales de entrada analógica disponibles se ha situado por debajo del 50 % del rango de señal mínima. Un cable de control es defectuoso o está suelto. Una avería en la fuente de una señal. | Sustituya las piezas defectuosas. Realice una comprobación del circuito de entrada analógica. Asegúrese de que el valor del parámetro Rango señal entrada analógica 1 (AI1) esté establecido correctamente. |
| 51 | 1051 | Fallo externo de dispositivo | La señal de entrada digital que se establece con el parámetro P3.5.1.11 o P3.5.1.12 se ha activado. | Es un fallo definido por el usuario. Realice una comprobación de las entradas digitales y los esquemas. |
| 52 | 1052 | Fallo de comunicación del panel | La conexión entre el cuadro de control y el convertidor es defectuosa. | Realice una comprobación de la conexión del cuadro de control y del cable del cuadro de control si dispone de uno. |
| | 1352 | | | |
| 53 | 1053 | Fallo de comunicación de Fieldbus | La conexión de datos entre el maestro de Fieldbus y la tarjeta de Fieldbus es defectuosa. | Realice una comprobación de la instalación y el maestro de Fieldbus. |
| 54 | 1354 | Fallo en la ranura A | Una tarjeta opcional o ranura defectuosa | Realice una comprobación de la tarjeta y la ranura. Pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 1454 | Fallo en la ranura B | | |
| | 1554 | Fallo en la ranura C | | |
| | 1654 | Fallo en la ranura D | | |
| | 1754 | Fallo en la ranura E | | |
| 57 | 1057 | Identificación | Se ha producido un fallo en la identificación de marcha. | Asegúrese de que el motor esté conectado al convertidor. Asegúrese de que no exista carga en el eje del motor. Asegúrese de que la orden de marcha no se elimine antes de que se complete la identificación de marcha. |
| 58 | 1058 | Freno mecánico | El estado real del freno mecánico es diferente a la señal de control durante más tiempo del definido en el valor de P3.20.6. | Realice una comprobación del estado y las conexiones del freno mecánico. Consulte el parámetro P3.5.1.44 y el grupo de parámetros 3.20: Freno mecánico. |
| 63 | 1063 | Fallo de paro rápido | La función de paro rápido se ha activado. | Busque el motivo por el que se activa el paro rápido. Una vez encontrado, corríjalo. Resetee el fallo y vuelva a poner en marcha el convertidor. Consulte el parámetro P3.5.1.26 y los parámetros de paro rápido. |
| | 1363 | Alarma de paro rápido | | |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|--|---|---|
| 65 | 1065 | Fallo de comunicación de PC | La conexión de datos entre el PC y el convertidor es defectuosa. | Realice una comprobación la instalación, el cable y los terminales entre el PC y el convertidor. |
| 66 | 1366 | Fallo de la entrada 1 del termistor | La temperatura del motor ha aumentado. | Realice una comprobación de la refrigeración del motor y la carga. Realice una comprobación de la conexión del termistor. Si la entrada del termistor no está en uso, se debe cortocircuitar. Pida instrucciones al distribuidor más próximo. |
| | 1466 | Fallo de la entrada 2 del termistor | | |
| | 1566 | Fallo de la entrada 3 del termistor | | |
| 68 | 1301 | Alarma del contador de mantenimiento 1 | El valor del contador de mantenimiento es superior al límite de la alarma. | Realice las tareas de mantenimiento necesarias. Resetee el contador. Consulte el parámetro B3.16.4 o P3.5.1.40. |
| | 1302 | Fallo del contador de mantenimiento 1 | El valor del contador de mantenimiento es superior al límite del fallo. | |
| | 1303 | Alarma del contador de mantenimiento 2 | El valor del contador de mantenimiento es superior al límite de la alarma. | |
| | 1304 | Fallo del contador de mantenimiento 2 | El valor del contador de mantenimiento es superior al límite del fallo. | |
| 69 | 1310 | Fallo de comunicación de Fieldbus | El número ID que se ha utilizado para asignar los valores a la salida de datos de proceso de Fieldbus no es válido. | Realice una comprobación de los parámetros en el menú Mapa Fieldbus. |
| | 1311 | | No se pueden convertir uno o más valores de la salida de datos de proceso de Fieldbus. | El tipo de valor no está definido. Realice una comprobación de los parámetros en el menú Mapa Fieldbus. |
| | 1312 | | Hay un desbordamiento al asignar y convertir los valores de salida de datos de proceso de Fieldbus (16 bits). | Realice una comprobación de los parámetros en el Mapa Fieldbus. |
| 76 | 1076 | Prevención de marcha | La orden de marcha se ha bloqueado con el fin de evitar el giro accidental del motor durante la primera operación de encendido. | Resetee el convertidor para iniciar el funcionamiento correcto. Los ajustes de parámetros indican si es necesario volver a poner en marcha el convertidor. |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|--|--|---|
| 77 | 1077 | >5 conexiones | Hay más de cinco Fieldbus activos o conexiones de la herramienta de PC. Solo se pueden utilizar cinco conexiones simultáneamente. | Deje cinco conexiones activas. Quite las demás. |
| 100 | 1100 | Tiempo de espera de prellenado | Se ha agotado el tiempo de espera de la función de prellenado de tubería en el controlador PID. El valor de proceso deseado no se ha alcanzado en el límite de tiempo. La causa podría ser la rotura de una tubería. | Realice una comprobación del proceso. Realice una comprobación de los parámetros en el menú M3.13.8 . |
| 101 | 1101 | Fallo de supervisión de valor actual (PID1) | El controlador PID: el valor actual no está dentro de los límites de supervisión (P3.13.6.2 y P3.13.6.3) y el retraso (P3.13.6.4), si se ha establecido el retraso. | Realice una comprobación del proceso. Realice una comprobación de los ajustes de los parámetros, los límites de supervisión y el retraso. |
| 105 | 1105 | Fallo de supervisión de valor actual (PID externo) | El controlador PID externo: el valor actual no está dentro de los límites de supervisión (P3.14.4.2 y P3.14.4.3) y el retraso (P3.14.4.4), si se ha establecido el retraso. | |
| 109 | 1109 | Supervisión de presión de entrada | La señal de supervisión de la presión de entrada (P3.13.9.2) es inferior al límite de alarma (P3.13.9.7). | Realice una comprobación del proceso. Realice una comprobación de los parámetros en el menú M3.13.9 . Realice una comprobación del sensor de presión de entrada y las conexiones. |
| | 1409 | | La señal de supervisión de la presión de entrada (P3.13.9.2) es inferior al límite de fallo (P3.13.9.8). | |

| Código de fallo | ID de fallo | Nombre del fallo | Causa posible | Cómo corregir el fallo |
|-----------------|-------------|------------------------|---|--|
| 111 | 1315 | Fallo de temperatura 1 | Una o varias señales de entrada de temperatura (establecidas en P3.9.6.1) es superior al límite de alarma (P3.9.6.2). | Localice la causa del aumento de temperatura. Realice una comprobación del sensor de temperatura y las conexiones. Si no hay conectado ningún sensor, asegúrese de que la entrada de temperatura está conectada de forma permanente. Consulte el manual de la tarjeta opcional para obtener más información. |
| | 1316 | | Una o varias señales de entrada de temperatura (establecidas en P3.9.6.1) es superior al límite de fallo (P3.9.6.2). | |
| 112 | 1317 | Fallo de temperatura 2 | Una o varias señales de entrada de temperatura (establecidas en P3.9.6.5) es superior al límite de fallo (P3.9.6.6). | |
| | 1318 | | Una o varias señales de entrada de temperatura (establecidas en P3.9.6.5) es superior al límite de fallo (P3.9.6.7). | |
| 300 | 700 | No compatible | La aplicación no es compatible (no está soportada). | Cambie la aplicación. |
| | 701 | | La tarjeta opcional o la ranura no son compatibles (no están soportadas). | Quite la tarjeta opcional. |

11 APÉNDICE 1

11.1 LOS VALORES POR DEFECTO DE LOS PARÁMETROS EN LAS DIFERENTES APLICACIONES

La explicación de los símbolos de la tabla

- A = Aplicación estándar
- B = Aplicación local/remota
- C = Aplicación de multivelocidades
- D = Aplicación de control PID
- E = Aplicación multiobjetivo
- F = Aplicación del potenciómetro motorizado

Tabla 122: Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones

| Índice | Parámetro | Por defecto | | | | | | Unidad | ID | Descripción |
|----------|-----------------------|-------------|---|------|------|-----|------|--------|-----|---|
| | | A | B | C | D | E | F | | | |
| 3.2.1 | Lugar Control Remoto | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 172 | 0 = Control de I/O |
| 3.2.2 | Panel/Remoto | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 211 | 0 = Remoto |
| 3.2.6 | Lógica de I/O lugar A | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | 300 | 2 = Directa-Inversa (flanco) |
| 3.2.7 | Lógica de I/O lugar B | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | 363 | 2 = Directa-Inversa (flanco) |
| 3.3.1.5 | Sel.Ref.I/O -Lugar A | 6 | 5 | 6 | 7 | 6 | 8 | | 117 | 5 = AI2 6 = AI1 + AI2 7 = PID 8 = Potenciómetro motorizado |
| 3.3.1.6 | Sel. ref. I/O lugar B | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | 4 | | 131 | 4 = AI1 |
| 3.3.1.7 | Selección Ref.Panel | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | 121 | 2 = Referencia Panel |
| 3.3.1.10 | Sel.Ref.Field-bus | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | | 122 | 3 = Referencia de Field-bus |
| 3.3.2.1 | Sel.Referencia de Par | 0 | 0 | 0 | 0 | 4 | 0 | | 641 | 0 = No usado 4 = AI2 |
| 3.3.3.1 | Modo frecuencia fija | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | | 182 | 0 = Codificación Binaria |
| 3.3.3.3 | Frecuencia fija 1 | - | - | 10.0 | 10.0 | 5.0 | 10.0 | | 105 | |
| 3.3.3.4 | Frecuencia fija 2 | - | - | 15.0 | - | - | - | Hz | 106 | |
| 3.3.3.5 | Frecuencia fija 3 | - | - | 20.0 | - | - | - | Hz | 126 | |
| 3.3.3.6 | Frecuencia fija 4 | - | - | 25.0 | - | - | - | Hz | 127 | |
| 3.3.3.7 | Frecuencia fija 5 | - | - | 30.0 | - | - | - | Hz | 128 | |

Tabla 122: Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones

| Índice | Parámetro | Por defecto | | | | | | Unidad | ID | Descripción |
|----------|--------------------------|-------------|-----|------|-----|-----|-----|--------|-----|---|
| | | A | B | C | D | E | F | | | |
| 3.3.3.8 | Frecuencia fija 6 | - | - | 40.0 | - | - | - | Hz | 129 | |
| 3.3.3.9 | Frecuencia fija 7 | - | - | 50.0 | - | - | - | Hz | 130 | |
| 3.5.1.1 | Señal de control 1 A | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | | 403 | 100 = DigIN ranuraA.1 |
| 3.5.1.2 | Señal de control 2 A | 101 | 101 | 101 | 0 | 101 | 101 | | 404 | 0 = DigIN ranura0.1 101 = DigIN ranuraA.2 |
| 3.5.1.4 | Señal de control 1 B | 0 | 103 | 0 | 103 | 0 | 0 | | 423 | 0 = DigIN ranura0.1 103 = DigIN ranuraA.4 |
| 3.5.1.5 | Señal de control 2 B | - | 104 | - | - | - | - | | 424 | 104 = DigIN ranuraA.5 |
| 3.5.1.7 | Forzar Ctrl. I/O lugar B | 0 | 105 | 0 | 105 | 0 | 0 | | 425 | 0 = DigIN ranura0.1 105 = DigIN ranuraA.6 |
| 3.5.1.8 | Forzar Ref. I/O lugar B | 0 | 105 | 0 | 105 | 0 | 0 | | 343 | 0 = DigIN ranura0.1 105 = DigIN ranuraA.6 |
| 3.5.1.9 | Forzar Ctrl.Fieldbus | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 411 | 0 = DigIN ranura0.1 |
| 3.5.1.10 | Forzar Ctrl.Panel | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 410 | 0 = DigIN ranura0.1 |
| 3.5.1.11 | Fallo externo cerrado | 102 | 102 | 102 | 101 | 104 | 102 | | 405 | 101 = DigIN ranuraA.2 102 = DigIN ranuraA.3 104 = DigIN ranuraA.5 |
| 3.5.1.13 | Reset fallo cerrado | 105 | 0 | 0 | 102 | 102 | 0 | | 414 | 0 = DigIN ranura0.1 102 = DigIN ranuraA.3 105 = DigIN ranuraA.6 |
| 3.5.1.19 | Selección rampa 2 | 0 | 0 | 0 | 0 | 105 | 0 | | 408 | 0 = DigIN ranura0.1 105 = DigIN ranuraA.6 |

Tabla 122: Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones

| Índice | Parámetro | Por defecto | | | | | | Unidad | ID | Descripción |
|-----------|--|-------------|-----------|-----------|-----------|-----------|-----------|--------|-----|---|
| | | A | B | C | D | E | F | | | |
| 3.5.1.21 | Selector0 Frec.Fijas | 103 | 0 | 103 | 104 | 103 | 103 | | 419 | 0 = DigIN ranura0.1 103 = DigIN ranuraA.4 104 = DigIN ranuraA.5 |
| 3.5.1.22 | Selector1 Frec.Fijas | 104 | 0 | 104 | 0 | 0 | 0 | | 420 | 0 = DigIN ranura0.1 104 = DigIN ranuraA.5 |
| 3.5.1.23 | Selector2 Frec.Fijas | 0 | 0 | 105 | 0 | 0 | 0 | | 421 | 0 = DigIN ranura0.1 105 = DigIN ranuraA.6 |
| 3.5.1.24 | PotMot SUBIR | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 104 | | 418 | 0 = DigIN ranura0.1 104 = DigIN ranuraA.5 |
| 3.5.1.25 | PotMot BAJAR | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 105 | | 417 | 0 = DigIN ranura0.1 105 = DigIN ranuraA.6 |
| 3.5.2.1.1 | Selección de señal de entrada analó- gica 1 (AI1) | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | | 377 | 100 = AnIN ranuraA.1 |
| 3.5.2.1.2 | Tiempo de fil- trado de entrada analó- gica 1 (AI1) | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | s | 378 | |
| 3.5.2.1.3 | Rango señal entrada analó- gica 1 (AI1) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 379 | 0 = 0..10V / 0..20mA |
| 3.5.2.1.4 | Mín. entrada analógica 1 (AI1) usuario | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | % | 380 | |
| 3.5.2.1.5 | Máx. entrada analógica 1 (AI1) usuario | 100. 0 | 100. 0 | 100. 0 | 100. 0 | 100. 0 | 100. 0 | % | 381 | |
| 3.5.2.1.6 | Inversión de señal de entrada analó- gica 1 (AI1) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 387 | 0 = Normal |

Tabla 122: Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones

| Índice | Parámetro | Por defecto | | | | | | Unidad | ID | Descripción |
|-----------|---|-------------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|-------|--------------------------|
| | | A | B | C | D | E | F | | | |
| 3.5.2.2.1 | Selección de señal de entrada analógica 2 (AI2) | 101 | 101 | 101 | 101 | 101 | 101 | | 388 | 101 = AnIN ranuraA.2 |
| 3.5.2.2.2 | Tiempo de filtro de AI2 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | 0.1 | s | 389 | |
| 3.5.2.2.3 | Rango señal entrada analógica 2 (AI2) | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | | 390 | 1 = 2..10V / 4..20mA |
| 3.5.2.2.4 | Mín. entrada analógica 2 (AI2) usuario | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | % | 391 | |
| 3.5.2.2.5 | Máx. entrada analógica 2 (AI2) usuario | 100.0 | 100.0 | 100.0 | 100.0 | 100.0 | 100.0 | % | 392 | |
| 3.5.2.2.6 | Inversión de señal de entrada analógica 2 (AI2) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 398 | 0 = Normal |
| 3.5.3.2.1 | Función de salida de relé 1 (RO1) | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | 11001 | 2 = Marcha |
| 3.5.3.2.4 | Función de salida de relé 2 (RO2) | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | | 11004 | 3 = Fallo |
| 3.5.3.2.7 | Función para salida de relé 3 (RO3) | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 | | 11007 | 1 = Listo |
| 3.5.4.1.1 | Función salida analógica 1 (AO1) | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | 10050 | 2 = Frecuencia de salida |
| 3.5.4.1.2 | Tiempo de filtro de salida analógica 1 (AO1) | 1.0 | 1.0 | 1.0 | 1.0 | 1.0 | 1.0 | s | 10051 | |
| 3.5.4.1.3 | Mínimo de salida analógica 1 (AO1) | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | | 10052 | |

Tabla 122: Los valores por defecto de los parámetros en las diferentes aplicaciones

| Índice | Parámetro | Por defecto | | | | | | Unidad | ID | Descripción |
|-----------|--|-------------|-----|-----|-----|-----|-----|--------|-------|--------------|
| | | A | B | C | D | E | F | | | |
| 3.5.4.1.4 | Mínimo escala salida analógica 1 (A01) | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | | 10053 | |
| 3.5.1.1.5 | Máximo escala salida analógica 1 (A01) | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | 0.0 | | 10054 | |
| 3.13.2.6 | Fuente de SP1 | - | - | - | 3 | - | - | | 332 | 3 = A11 |
| 3.13.3.1 | Función | - | - | - | 1 | - | - | | 333 | 1 = Fuente 1 |
| 3.13.3.3 | Fuente FB 1 | - | - | - | 2 | - | - | | 334 | 2 = A12 |

VACON[®]

DRIVEN BY DRIVES

Find your nearest Vacon office
on the Internet at:

www.vacon.com

Manual authoring:
documentation@vacon.com

Vacon Plc.
Runsorintie 7
65380 Vaasa
Finland

Subject to change without prior notice
© 2014 Vacon Plc.

Document ID:



Rev. F

Sales code: DOC-APP100+DLES