

Altivar 12

Variadores de velocidad
para motores asíncronos

Manual del usuario

07/2018



La información que se ofrece en esta documentación contiene descripciones de carácter general y/o características técnicas sobre el rendimiento de los productos incluidos en ella. La presente documentación no tiene como objetivo sustituir ni debe emplearse para determinar la idoneidad o fiabilidad de dichos productos para aplicaciones de usuario específicas. Los usuarios o integradores tienen la responsabilidad de llevar a cabo un análisis de riesgos adecuado y exhaustivo, así como la evaluación y pruebas de los productos en relación con la aplicación o uso en cuestión de dichos productos. Ni Schneider Electric ni ninguna de sus filiales o asociados asumirán responsabilidad alguna por el uso inapropiado de la información contenida en este documento. Si tiene sugerencias para mejoras o modificaciones o ha hallado errores en esta publicación, le rogamos que nos lo notifique.

No se podrá reproducir este documento de ninguna forma, ni en su totalidad ni en parte, ya sea por medios electrónicos o mecánicos, incluida la fotocopia, sin el permiso expreso y por escrito de Schneider Electric.

Al instalar y utilizar este producto es necesario tener en cuenta todas las regulaciones sobre seguridad correspondientes, ya sean regionales, locales o estatales. Por razones de seguridad y para garantizar que se siguen los consejos de la documentación del sistema, las reparaciones sólo podrá realizarlas el fabricante.

Cuando se utilicen dispositivos para aplicaciones con requisitos técnicos de seguridad, siga las instrucciones pertinentes.

Si con nuestros productos de hardware no se utiliza el software de Schneider Electric u otro software aprobado, pueden producirse lesiones, daños o un funcionamiento incorrecto del equipo.

Si no se tiene en cuenta esta información se pueden causar daños personales o en el equipo.

© 2013 Schneider Electric. Reservados todos los derechos.

Contenido

Contenido	3
Información importante	4
Antes de empezar	5
Estructura de la documentación	7
Mejoras del software	8
Pasos de configuración (asimismo, consulte Inicio rápido)	9
Configuración - Recomendaciones preliminares	10
Calibre del variador	11
Dimensiones y pesos	12
Montaje	13
Cableado	16
Bornes de potencia	20
Borneros de control	23
Lista de verificación	29
Configuración de fábrica	30
Funciones básicas	31
Programación	32
Estructura de las tablas de parámetros	35
Tabla de compatibilidad de funciones	36
Modo Referencia rEF	37
Modo Supervisión MOn	38
Modo Configuración ConF	44
Modo Configuración - MyMenu	45
Modo Configuración: menú FULL	47
Mantenimiento	100
Migración ATV11 - ATV12	101
Diagnóstico y resolución de problemas	108
Notas de la aplicación	114
Capacidad de cortocircuito y protección del circuito de derivación	120
Acceso a los menús	121
Índice de parámetros	122



Ahorro de energía

La regulación del proceso de control de velocidad permite un importante ahorro de energía; en particular, en aplicaciones de bombas y ventiladores.

Además, este ahorro puede aumentar gracias a algunas de las funciones del ATV12: Tipo de control de motor, **C E E**, página [57](#); Funcionamiento dormir/despertar, **E L S**, página [74](#); y Regulación PID, **P I F**, página [72](#).

Información importante

AVISO

Lea atentamente estas instrucciones y observe el equipo para familiarizarse con el dispositivo antes de instalarlo, utilizarlo o realizar su mantenimiento. Los mensajes especiales que se ofrecen a continuación pueden aparecer a lo largo de la documentación o en el equipo para advertir de peligros potenciales o para ofrecer información que aclara o simplifica los distintos procedimientos.



Cuando en una etiqueta de peligro o aviso aparece este icono, indicará que existe peligro eléctrico que podría causar daños personales si no se siguieran las instrucciones.



Este es el icono de alerta de seguridad. Se utiliza para advertir de posibles peligros que provocarían daños personales. Observe todos los mensajes de seguridad que sigan a este icono para evitar posibles lesiones o incluso la muerte.

PELIGRO

PELIGRO indica una situación inminente de peligro que, si no se evita, **provocará** lesiones graves o incluso la muerte.

ATENCIÓN

ATENCIÓN indica una posible situación de peligro que, si no se evita, **puede provocar** daños en el equipo, lesiones graves o incluso la muerte.

AVISO

AVISO indica una posible situación de peligro que, si no se evita, **puede provocar** lesiones o daños en el equipo.

AVISO

AVISO, utilizado sin el símbolo de alerta de seguridad, indica una posible situación de peligro que, si no se evita, **puede provocar** daños en el equipo.

TENGA EN CUENTA

En este manual, la palabra "variador" hace referencia a la parte del controlador del accionamiento de velocidad variable tal y como se define en el NEC.

Sólo personal cualificado deberá llevar a cabo la instalación, manejo, reparación y mantenimiento de los equipos eléctricos. Schneider Electric no asume las responsabilidades que pudieran surgir como consecuencia de la utilización de este producto.

© 2013 Schneider Electric Todos los derechos reservados.

Antes de empezar

Lea detenidamente estas instrucciones antes de realizar ningún procedimiento con este variador.

PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

- Solo estará autorizado a trabajar con este sistema de variador el personal debidamente formado que esté familiarizado con el contenido de este manual y el resto de documentación pertinente de este producto, lo entienda y haya recibido formación en seguridad para reconocer y evitar los riesgos que implica. La instalación, el ajuste, la reparación y el mantenimiento deben ser realizados por personal cualificado
- El integrador del sistema es responsable del cumplimiento de todos los requisitos de los códigos eléctricos locales y nacionales, así como del resto de reglamentos aplicables relacionados con la correcta conexión a masa de todo el equipo.
- Muchos componentes del producto, incluidas las placas de circuito impreso, funcionan con tensión de red. No los toque. Utilice solo herramientas con aislante eléctrico
- No toque los componentes no apantallados ni las bornas cuando haya tensión
- Los motores pueden generar tensión cuando se gira el eje. Antes de realizar cualquier tipo de trabajo en el sistema de variador, bloquee el eje del motor para impedir que gire
- La tensión CA puede asociar la tensión a los conductores no utilizados en el cable del motor. Aísle los dos extremos de los conductores no utilizados del cable del motor.
- No cortocircuite entre las bornas de bus CC, los condensadores de bus CC o las bornas de resistencia de frenado
- Antes de trabajar en el sistema de variador:
 - Desconecte toda la potencia, incluida la alimentación de control externa que pueda haber.
 - Coloque la etiqueta de "No conectar" en todos los interruptores de alimentación
 - Bloquee todos los interruptores de alimentación en la posición abierta
 - Espere 15 minutos para que los condensadores de bus CC se descarguen. El LED de bus CC no es un indicador de la ausencia de tensión de bus CC que puede exceder 800 V CC.
 - Mida la tensión de bus CC entre las bornas de bus CC usando un voltímetro con la capacidad adecuada para comprobar que la tensión es <42 V CC.
 - Si los condensadores de bus CC no se descargan correctamente, póngase en contacto con su representante local de Schneider Electric. No repare ni haga funcionar el producto
- Instale y cierre todas las cubiertas antes de aplicar tensión.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

PELIGRO

FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO

- Lea detenidamente este manual antes de instalar o manipular el variador Altivar 12.
- Sólo personal cualificado debe realizar cambios en los ajustes de los parámetros.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

ATENCIÓN

EQUIPO DAÑADO

No maneje ni instale ningún variador o accesorio del variador que parezca estar dañado.

Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

ATENCIÓN

PÉRDIDA DE CONTROL

- El diseñador del esquema de control debe tener en cuenta los potenciales modos de fallo de rutas de control y, para funciones críticas, proporcionar los medios para lograr un estado seguro durante y después de un fallo de ruta. Ejemplos de funciones críticas de control son la parada de emergencia, la parada de sobrerrecorrido, el corte de suministro eléctrico y el reinicio.
- Para las funciones críticas de control deben proporcionarse rutas de control separadas o redundantes.
- Las rutas de control del sistema pueden incluir enlaces de comunicación. Deben tenerse en cuenta las implicaciones de retardos o fallos de transmisión no anticipados del enlace.
- Tenga en cuenta todas las normativas de prevención de accidentes y las normas locales de seguridad ^a.
- Cada implementación del producto se debe probar de forma individual y exhaustiva para su correcto funcionamiento antes de ponerse en servicio.

Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

a. Para EE. UU.: Para obtener más información, consulte NEMA ICS 1.1 (edición más reciente), "Normas de seguridad para la aplicación, instalación y mantenimiento del control del estado sólido" y NEMA ICS 7.1 (edición más reciente), "Normas de seguridad para la construcción y guía para la selección, instalación y funcionamiento de sistemas de variadores de velocidad."

AVISO

TENSIÓN DE RED INCOMPATIBLE

Antes de conectar y configurar el variador, asegúrese de que la tensión de red sea compatible con el rango de tensión de alimentación que aparece en la placa de características del variador. El variador puede resultar dañado si la tensión de red es incompatible.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños corporales o materiales.

Utilización de motores en paralelo

Establecer **Tipo control motor** *C E E* página [57](#) con el valor *S E d*.

AVISO

RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR

El variador ya no proporciona protección térmica al motor. Se deberá proporcionar un método alternativo de protección térmica a cada motor.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

Estructura de la documentación

Los siguientes documentos técnicos de Altivar 12 se encuentran disponibles en el sitio web de Schneider Electric (www.schneider-electric.com).

Inicio rápido (S1A56150)

En Inicio rápido se describe cómo cablear y configurar el variador para arrancar el motor de forma rápida y sencilla para aplicaciones simples. Esta documentación se entrega con el variador con un Anexo (S1A58684) para la Capacidad de Soportar Cortocircuitos (SCCR) y la protección de los circuitos de derivación.

Manual del usuario (BBV28583)

Este manual describe cómo instalar, poner en marcha, utilizar y programar el variador.

Manual de comunicación Modbus (BBV28590)

Este manual describe el montaje, la conexión al bus o a la red, la señalización, el diagnóstico y la configuración de los parámetros específicos de comunicación a través del indicador LED de 7 segmentos.

También describe los servicios de comunicación del protocolo Modbus.

Este manual incluye todas las direcciones Modbus. En él se explica el modo de funcionamiento específico de la comunicación (gráfica de estados).

Manual del modelo ATV12P (BBV28587)

En este manual se describe el procedimiento de instalación de la placa base del variador ATV12 según las condiciones de aceptabilidad.

Archivo de descripción de los parámetros ATV12 (BBV51917)

Todos los parámetros están agrupados en un archivo Excel con los siguientes datos:

- Código
- Nombre
- Direcciones Modbus
- Categoría
- Acceso de lectura/escritura
- Tipo: con signo numérico, sin signo numérico, etc.
- Unidad
- Parámetros de fábrica
- Valor mínimo
- Valor máximo
- Pantalla en el terminal integrado de 7 segmentos
- Menú relevante

Este archivo ofrece la opción de clasificar y organizar los datos según el criterio que elija el usuario.

Mejoras del software

Desde su lanzamiento, el Altivar ATV12 se ha equipado con funciones adicionales. La versión de software V1.2 se ha actualizado a la V1.4. Esta documentación se refiere a la versión V1.4.

La versión de software aparece en la placa de características que está fijada al lateral del variador.

Mejoras realizadas en la versión V1.2, en comparación con la V1.1

- Nuevos parámetros:
 - Ajuste del umbral del modo dormir **SLE**. Consulte la página [75](#).
 - Umbral de supervisión de realimentación PI **LP**. Consulte la página [76](#).
 - Retardo de la función de supervisión de realimentación PI **LP**. Consulte la página [76](#).
 - Histéresis de detección de frecuencia máxima **APD**. Consulte la página [76](#).
 - Supervisión de realimentación PI **PP**. Consulte la página [76](#).
 - Velocidad de recuperación **FFF**. Consulte la página [76](#).
 - Retardo antes del arranque automático para el fallo de sobrecarga **Fto**. Consulte la página [77](#).
 - Retardo antes del arranque automático para el fallo de subcarga **Ftu**. Consulte la página [78](#).
 - Selección del modo de funcionamiento **ndE**. Consulte la página [78](#).
 - Frecuencia de arranque de la bomba auxiliar **Fon**. Consulte la página [78](#).
 - Retardo antes de arrancar la bomba auxiliar **ton**. Consulte la página [78](#).
 - Rampa para alcanzar la velocidad nominal de la bomba auxiliar **ron**. Consulte la página [78](#).
 - Frecuencia de parada de la bomba auxiliar **Fof**. Consulte la página [78](#).
 - Retardo antes del comando de paro de la bomba auxiliar **tof**. Consulte la página [79](#).
 - Rampa para parada de bomba auxiliar **rof**. Consulte la página [79](#).
 - Período de detección de flujo cero **nFd**. Consulte la página [79](#).
 - Umbral de activación de detección de flujo cero **FFd**. Consulte la página [79](#).
 - Desplazamiento de detección de flujo cero **LFd**. Consulte la página [79](#).
- Nuevo Submenú PMP de Bomba **PMP**. Consulte la página [77](#) para ver información sobre las aplicaciones de bombeo.
- Nueva conmutación de configuración rápida REMOTA/LOCAL mediante los botones integrados. Consulte la página [34](#).
- Nueva etiquetas del cableado, LO+ y LO- en lugar de LO y CLO, consulte la página [18](#) y [19](#).

Mejoras realizadas en la versión V1.4, en comparación con la V1.2

- Nuevo menú:
 - Fallo externo **Etf**. Consulte la página [97](#). Para la administración de fallos externos por entrada lógica.
- Nuevos parámetros:
 - Asignación de fallos externos **Etf**. Consulte la página [97](#).
 - Comportamiento del variador en la detección de fallos externos **EPL**. See page [97](#).
- Nuevo fallo detectado:
 - Fallo externo detectado por entrada lógica **EPFI**. Consulte la página [111](#).

Estos parámetros se añaden a la oferta de producto ATV12 estándar.

1. Inspeccione el variador recibido

- Asegúrese de que la referencia que aparece en la etiqueta es la correspondiente a la orden de pedido.
- Abra el embalaje y compruebe que el Altivar no haya sufrido daños durante el transporte.

2. Verifique la tensión de red.

- Verifique que la tensión de red sea compatible con la gama de tensiones del variador (página [11](#)).

3. Monte el variador

- Monte el variador según las recomendaciones especificadas en este documento (página [13](#)).
- Instale cualquier opción requerida.

4. Conexión y cableado del variador

(página [20](#))

- Conecte el motor, asegurándose de que las conexiones se corresponden con la tensión.
- Conecte la alimentación de red después de comprobar que el equipo está apagado.
- Conecte la parte de control.

5. Configure el variador (página [32](#))

- Aplique alimentación de entrada al variador pero no aplique una orden de marcha.
- Únicamente configure los parámetros del motor (en modo ConF) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
- Realice una operación de autoajuste.

6. Inicie el variador

Los pasos 2 a 4 se deben realizar con la corriente desconectada.



Configuración - Recomendaciones preliminares

Antes de encender el variador

⚠ PELIGRO

FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO

Verifique que todas las entradas lógicas estén inactivas para que no se produzca un arranque imprevisto.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Antes de configurar el variador

⚠ PELIGRO

FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO

- Lea detenidamente este manual antes de instalar o manipular el variador Altivar 12.
- Sólo personal cualificado debe realizar cambios en los ajustes de los parámetros.
- Verifique que todas las entradas lógicas estén inactivas para que no se produzca un arranque imprevisto durante la modificación de los parámetros.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Utilización del variador con un motor de tamaño diferente

El motor puede tener un calibre diferente al del variador. En el caso de un motor más pequeño, no hay ningún cálculo específico. La intensidad del motor tiene que ser fijada con el parámetro **Corriente térmica del motor** **IEH**, página **94**. En caso de mayor tamaño del motor, hasta un posible tamaño doble (por ejemplo, si está utilizando un motor de 4 kW [5,5 HP] en un variador de 2,2 kW [3 HP]), es necesario asegurarse de que la intensidad del motor y la potencia real de salida del motor no sobrepasarán la potencia nominal del variador.

Contactor de línea

AVISO

RIESGO DE DAÑOS EN EL VARIADOR

- Procure no utilizar el contactor con frecuencia para evitar que los condensadores de filtrado se desgasten prematuramente.
- El ciclo de encendido/apagado debe durar MÁS de 60 segundos.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

Utilización con un motor de menor capacidad o sin motor

- En el modo de ajustes de fábrica, **Pérdida fase motor** **oPL**, página **94**, está activado (**oPL** tiene el valor **YES**). Para comprobar el variador en un entorno de prueba o de mantenimiento sin tener que cambiar a un motor con la misma capacidad que la del variador (útil en el caso de variadores de gran potencia), desactive **Pérdida fase motor** **oPL** (**oPL** con el valor **no**).
- Ajuste **Tipo control motor** **CkE**, página **57**, a **Skd** en Menú Control motor **drC**.

AVISO

RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR

El variador no proporcionará protección térmica al motor si la intensidad nominal del motor es inferior al 20% de la intensidad nominal del variador. Se deberá proporcionar un método alternativo de protección térmica.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

Calibre del variador

Tensión de alimentación monofásica: 100...120 V 50/60 Hz

Para salida trifásica a motores de 200/240 V

Motor		Alimentación de red (entrada)				Variador (salida)			Referencia (2)	Tamaño (3)
		Corriente de línea máxima		Potencia aparente	Disipación de alimentación en corriente nominal (1)	Corriente nominal In	Corriente transitoria máxima para			
Potencia indicada en la placa (1)		a 100 V	a 120 V					60 s	2 s	
kW	HP	A	A	kVA	W	A	A	A		
0,18	0,25	6	5	1	18	1,4	2,1	2,3	ATV12H018F1 1C1	
0,37	0,5	11,4	9,3	1,9	29	2,4	3,6	4	ATV12H037F1 1C1	
0,75	1	18,9	15,7	3,3	48	4,2	6,3	6,9	ATV12H075F1 2C1	

Tensión de alimentación monofásica: 200...240 V 50/60 Hz

Para salida trifásica a motores de 200/240 V

Motor		Alimentación de red (entrada)				Variador (salida)			Referencia (2)	Tamaño (3)
		Corriente de línea máxima		Potencia aparente	Disipación de alimentación en corriente nominal (1)	Corriente nominal In	Corriente transitoria máxima para			
Potencia indicada en la placa (1)		a 200 V	a 240 V					60 s	2 s	
kW	HP	A	A	kVA	W	A	A	A		
0,18	0,25	3,4	2,8	1,2	18	1,4	2,1	2,3	ATV12H018M2 1C2	
0,37	0,5	5,9	4,9	2	27	2,4	3,6	4	ATV12H037M2 1C2	
0,55	0,75	8	6,7	2,8	34	3,5	5,3	5,8	ATV12H055M2 1C2	
0,75	1	10,2	8,5	3,5	44	4,2	6,3	6,9	ATV12H075M2 1C2	
1,5	2	17,8	14,9	6,2	72	7,5	11,2	12,4	ATV12HU15M2 2C2	
2,2	3	24	20,2	8,4	93	10	15	16,5	ATV12HU22M2 2C2	

Tensión de alimentación trifásica: 200...240 V 50/60 Hz

Para salida trifásica a motores de 200/240 V

Motor		Alimentación de red (entrada)				Variador (salida)			Referencia (2)	Tamaño (3)
		Corriente de línea máxima		Potencia aparente	Disipación de alimentación en corriente nominal (1)	Corriente nominal In	Corriente transitoria máxima para			
Potencia indicada en la placa (1)		a 200 V	a 240 V					60 s	2 s	
kW	HP	A	A	kVA	W	A	A	A		
0,18	0,25	2	1,7	0,7	16	1,4	2,1	2,3	ATV12H018M3 1C3	
0,37	0,5	3,6	3	1,2	24	2,4	3,6	4	ATV12H037M3 1C3	
0,75	1	6,3	5,3	2,2	41	4,2	6,3	6,9	ATV12H075M3 1C3	
1,5	2	11,1	9,3	3,9	73	7,5	11,2	12,4	ATV12HU15M3 2F3	
2,2	3	14,9	12,5	5,2	85	10	15	16,5	ATV12HU22M3 2F3	
3	4	19	15,9	6,6	94	12,2	18,3	20,1	ATV12HU30M3 3F3	
4	5,5	23,8	19,9	8,3	128	16,7	25	27,6	ATV12HU40M3 3F3	

(1) Estas especificaciones de la alimentación son para una frecuencia de conmutación de 4 kHz, en funcionamiento ininterrumpido. La frecuencia de conmutación puede ajustarse de 2 a 16 kHz.

Por encima de 4 kHz, el variador reducirá la frecuencia de conmutación en el caso de que la temperatura aumente excesivamente. El aumento de la temperatura es detectado por una sonda en el módulo de alimentación. No obstante, debe aplicarse una disminución a la corriente nominal del variador en caso de que se requiera un funcionamiento ininterrumpido por encima de 4 kHz:

- Disminución del 10% para 8 kHz.
- Disminución del 20% para 12 kHz.
- Disminución del 30% para 16 kHz.

(2) Descripción de la referencia,

ejemplo: ATV12HU15M3

ATV12: Altivar 12;

H: producto en el radiador;

U15: potencia nominal de variador, ver parámetro **n C u**, página 41;

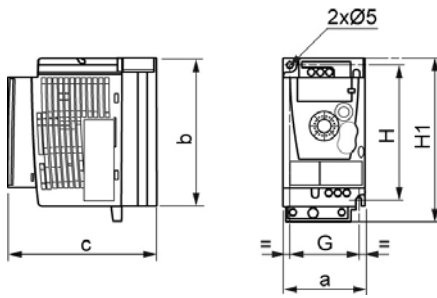
M3: tensión nominal de variador, ver parámetro **u C R L**, página 41.

(3) Descripción del tamaño

	[2]		[E]		[3]	
Valores posibles	1	Tamaño físico 1	Valores posibles	F	Plano	
	2	Tamaño físico 2		C	Compacto	
	3	Tamaño físico 3				
					Valores posibles	
					1	100 V 1 fase
					2	200 V 1 fase
					3	200 V 3 fase

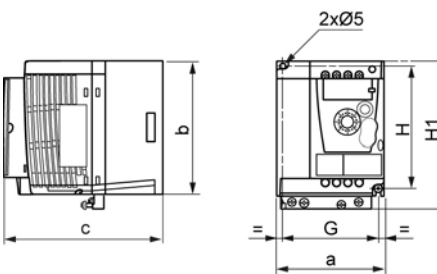
Dimensiones y pesos

ATV12H018F1, 018M2, 037F1, 037M2, 037M3, 018M2, 018M3, 055M2, 075M2



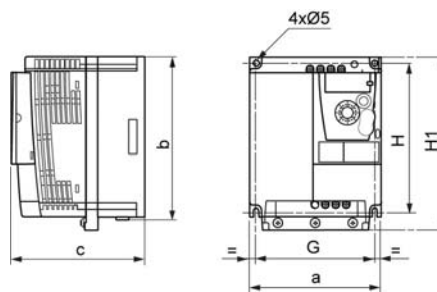
ATV12H	a mm (in.)	b mm (in.)	c mm (in.)	G mm (in.)	H mm (in.)	H1 mm (in.)	Ø mm (in.)	Para tornillos	Peso kg (lb)
018F1 018M2 018M3	72 (2,83)	142 (5,59)	102,2 (4,02)	60 (2,36)	131 (5,16)	143 (5,63)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	0,7 (1,5)
037F1 037M2 037M3	72 (2,83)	130 (5,12)	121,2 (4,77)	60 (2,36)	120 (4,72)	143 (5,63)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	0,8 (1,8)
055M2 075M2 075M3	72 (2,83)	130 (5,12)	131,2 (5,17)	60 (2,36)	120 (4,72)	143 (5,63)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	0,8 (1,8)

ATV12H075F1, U15M2, U22M2, U15M3, U22M3



ATV12H	a mm (in.)	b mm (in.)	c mm (in.)	G mm (in.)	H mm (in.)	H1 mm (in.)	Ø mm (in.)	Para tornillos	Peso kg (lb)
075F1	105 (4,13)	130 (5,12)	156,2 (6,15)	93 (3,66)	120 (4,72)	142 (5,59)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	1,3 (2,9)
U15M2 U22M2	105 (4,13)	130 (5,12)	156,2 (6,15)	93 (3,66)	120 (4,72)	142 (5,59)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	1,4 (3,1)
U15M3 U22M3	105 (4,13)	130 (5,12)	131,2 (5,17)	93 (3,66)	120 (4,72)	143 (5,63)	2 x 5 (2 x 0,20)	M4	1,2 (2,6)

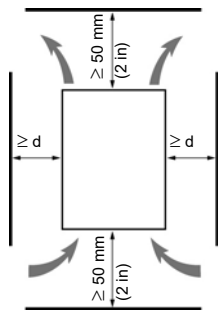
ATV12HU30M3, U40M3



ATV12H	a mm (in.)	b mm (in.)	c mm (in.)	G mm (in.)	H mm (in.)	H1 mm (in.)	Ø mm (in.)	Para tornillos	Peso kg (lb)
U30M3 U40M3	140 (5,51)	170 (6,69)	141,2 (5,56)	126 (4,96)	159 (6,26)	184 (7,24)	4 x 5 (2 x 0,20)	M4	2,0 (4,4)

Montaje

Condiciones de temperatura y montaje



Instale la unidad verticalmente a $\pm 10^\circ$.

Evite colocarla cerca de fuentes de calor.

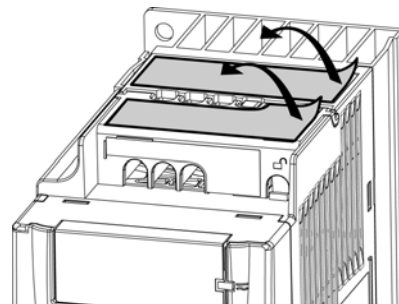
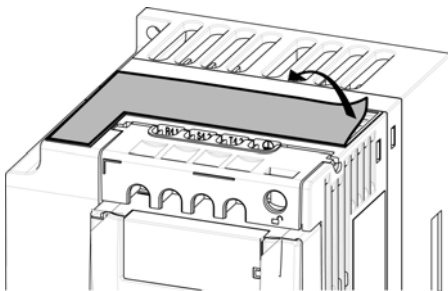
Deje suficiente espacio libre para asegurar la circulación del aire necesario para la refrigeración que se realiza de abajo a arriba.

Deje espacio libre delante de la unidad: 10 mm (0,4 in.) como mínimo.

Espacio libre en cada lado (representado por la letra "d" en la imagen): 50 mm (2 in.) como mínimo. En los montajes de tipo B (consulte los tipos de montaje, abajo), el espacio libre se reduce a 0 mm (0 in.).

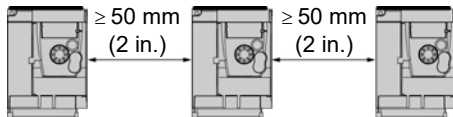
Se recomienda instalar el variador sobre una superficie disipadora de calor.

Desmontaje de las cubiertas de ventilación



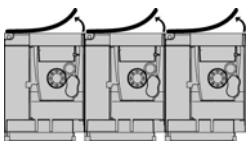
Tipos de montaje

Montaje tipo A



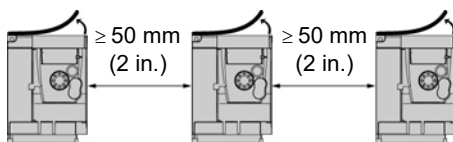
Espacio libre ≥ 50 mm (2 in.) a cada lado, con la cubierta de ventilación colocada. El montaje tipo A es más adecuado para el funcionamiento del variador con una temperatura ambiente inferior o igual a 50°C (122°F) y 40°C (104°F) para UL.

Montaje tipo B



Variadores montados uno junto al otro, debe extraerse la cubierta de ventilación (el grado de protección pasa a ser de tipo IP20).

Montaje tipo C



Espacio libre ≥ 50 mm (2 in.) a cada lado. La cubierta de ventilación debe extraerse para su funcionamiento con una temperatura ambiente superior a los 50°C (122°F). El grado de protección pasa a ser de tipo IP20.

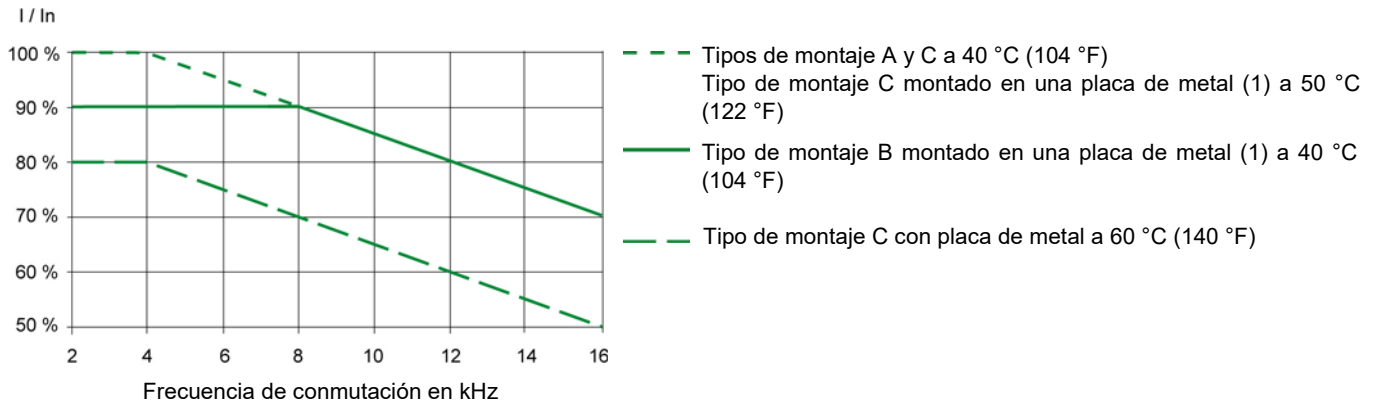
Con estos tipos de montaje, el variador se puede utilizar a una temperatura ambiente de hasta 50°C (122°F), con una frecuencia de conmutación de 4 kHz. En los casos de ventilación insuficiente, sería preciso disminuir la potencia del variador.

Montaje

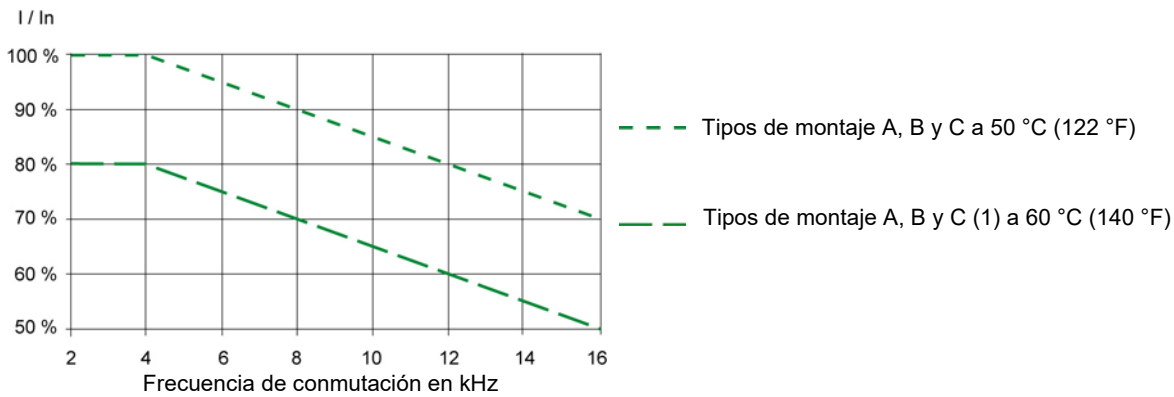
Curvas de desclasificación

Curvas de desclasificación para la corriente nominal del variador (I_n) como función de la temperatura, la frecuencia de conmutación y el tipo de montaje.

ATV12H0●●M2, ATV12H0●●M3, ATV12H018F1 a ATV12H037F1



ATV12HU●●M2, ATV12H075F1, ATV12HU15M3 a ATV12HU40M3



Para temperaturas intermedias (por ejemplo, 55 °C [131 °F]), interpolar entre dos curvas.

(1) no reconocido por UL.

Procedimiento de medición de tensión del bus

PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

Lea detenidamente las precauciones en la introducción "Antes de comenzar" de la página 5 antes de iniciar este procedimiento.

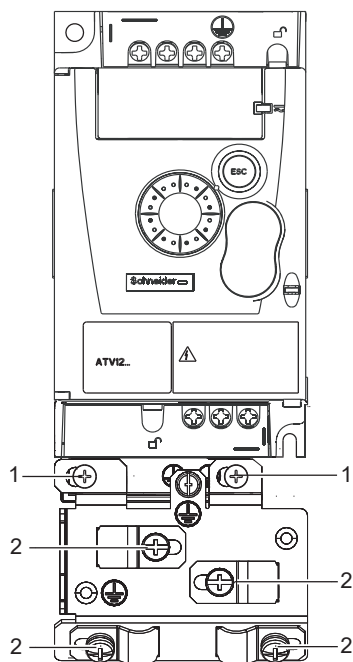
Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Instalación de placas CEM

Pletina CEM: tamaño 1 VW3A9523, tamaño 2 VW3A9524 o tamaño 3 VW3A9525, se deben pedir por separado

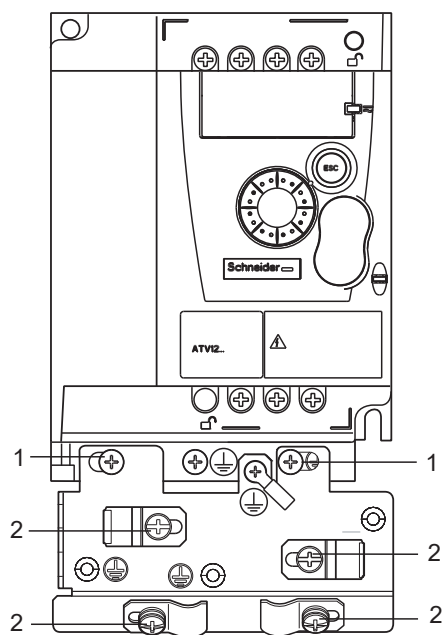
Instale la pletina CEM en los orificios del ATV12 con los dos tornillos suministrados, tal y como se muestra en los dibujos siguientes.

Tamaño 1, referencia de pletina VW3A9523:
ATV12H018F1, ATV12H037F1, ATV12P037F1,
ATV12H018M2, ATV12●0●●M2, ATV12●0●●M3

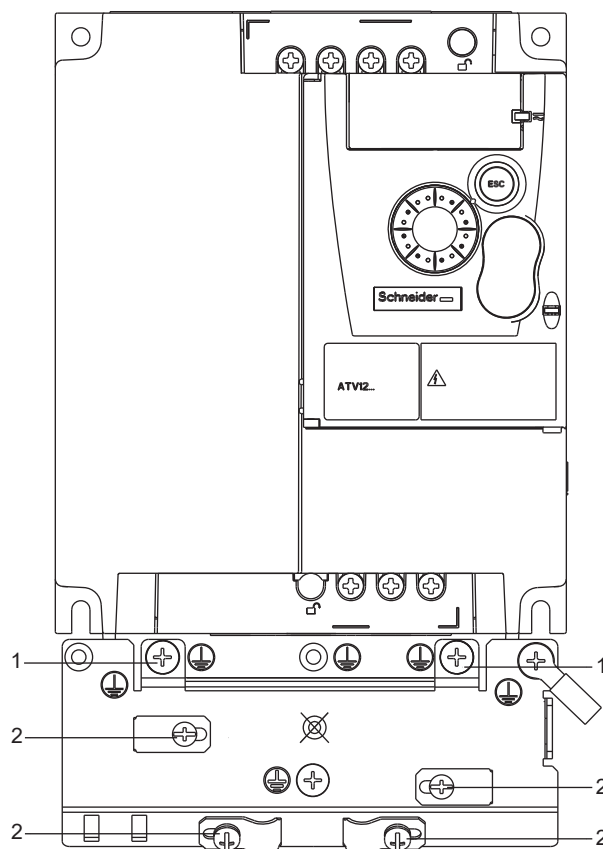


1. 2 tornillos de montaje
2. 4 x M4 tornillos para fijar las abrazaderas CEM

Tamaño 2, referencia de pletina VW3A9524:
ATV12H075F1, ATV12HU●●M2, ATV12●U15M3,
ATV12●U22M3



Tamaño 3, referencia de pletina VW3A9525:
ATV12●U30M3 y ATV12●U40M3



Recomendaciones

Los cables de alimentación deben estar separados de los circuitos de control con señales de bajo nivel (detectores, PLC, aparatos de medición, video, teléfono). Siempre que sea posible, cruce los cables de alimentación y los de control a 90°.

Protección de circuitos y alimentación

Siga las recomendaciones sobre las dimensiones de los cables conforme a los estándares y códigos locales.

Antes de cablear los bornes de potencia, conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida (véase Acceso al borne del motor si se utilizan terminales de anillo, página 21).

El variador debe conectarse a tierra de acuerdo con los estándares de seguridad aplicables. Los variadores ATV12●●●●M2 tienen un filtro interno CEM y la corriente de fuga es aproximadamente de 3,5 mA.

Cuando las normas de instalación requieran protección aguas arriba por medio de un "dispositivo de corriente residual", se debe utilizar un disyuntor de tipo A para variadores monofásicos y uno de tipo B para variadores trifásicos. Elija un modelo adecuado que incorpore:

- Filtrado de corriente de alta frecuencia.
- Un retardo que ayude a impedir disparos causados por la carga procedente de las capacidades parásitas durante la puesta en tensión. El retardo no es posible en dispositivos de 30 mA. En este caso, elija dispositivos con inmunidad contra disparos imprevistos, por ejemplo RCD con protección de corriente de fuga tipo SI.

Si la instalación incluye diversos variadores, proporcione un "dispositivo de corriente residual" a cada variador.

Control

Para circuitos de referencia de velocidad y control, se recomienda utilizar cables trenzados apantallados con un paso de entre 25 y 50 mm (1 y 2 in.), conectando el apantallamiento a tierra como se describe en la página 26.

Longitud de los cables del motor

Para cables apantallados de motor cuya longitud sea superior a 50 m (164 ft) y para cables no apantallados de más de 100 m (328 ft), utilice inductancias de motor.

Para averiguar números de piezas opcionales, consulte el catálogo.

Conexión a tierra del equipo

La conexión a tierra del variador debe realizarse de acuerdo con los requisitos de los códigos nacionales y locales. Se requiere un tamaño mínimo de cable de 10 mm² (6 AWG) para cumplir con los estándares que limitan la corriente de fuga.

⚡ ⚠ PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

- El panel del variador debe estar debidamente conectado a tierra antes de conectarse a la red.
- Utilice el punto de conexión a tierra suministrado, tal y como se muestra en la siguiente figura.

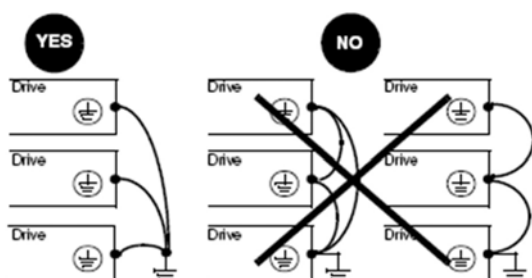
Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

⚡ ⚠ PELIGRO

ATV12H075F1, ATV12H075M2 Y ATV12H075M3 - PELIGRO DE CONTINUIDAD DE TIERRA

Un radiador anodizado puede crear una barrera de aislamiento en la superficie de montaje. Asegúrese de que se realizan las conexiones a tierra recomendadas.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.



- Verifique que la resistencia a tierra sea de un ohm o menos.
- Al conectar a tierra varios variadores, cada uno de ellos se debe conectar directamente, como se muestra en la figura de la izquierda.
- No conecte los cables de tierra en un bucle ni en serie.

ATENCIÓN

RIESGO DE DESTRUCCIÓN DEL VARIADOR

- El variador resultará dañado si se aplica la tensión de red de entrada a los terminales de salida (U/T1, V/T2, W/T3).
- Verifique las conexiones de alimentación antes de dar tensión al variador.
- En el caso de que se esté reemplazando el variador con otro variador, asegúrese de que todas las conexiones de cableado al variador cumplen las indicaciones de cableado incluidas en este manual.

Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

ATENCIÓN

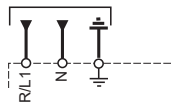
PROTECCIÓN INADECUADA CONTRA SOBREENSIDADES

- Los dispositivos de protección contra sobreenintensidad deben estar coordinados correctamente.
- Las normas Canadian Electrical Code, de Canadá, y National Electrical Code, de EE.UU., exigen que se protejan los circuitos de derivación. Utilice los fusibles que se recomiendan en el anexo de la Guía de inicio rápido (S1A58684) suministrada con el variador.
- No conecte el variador a un alimentador de potencia cuya capacidad de cortocircuito supere la capacidad de soportar cortocircuitos del variador especificada en el anexo de la Guía de inicio rápido (S1A58684) suministrada con el variador.

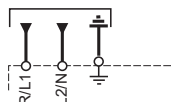
Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

Diagrama de cableado general

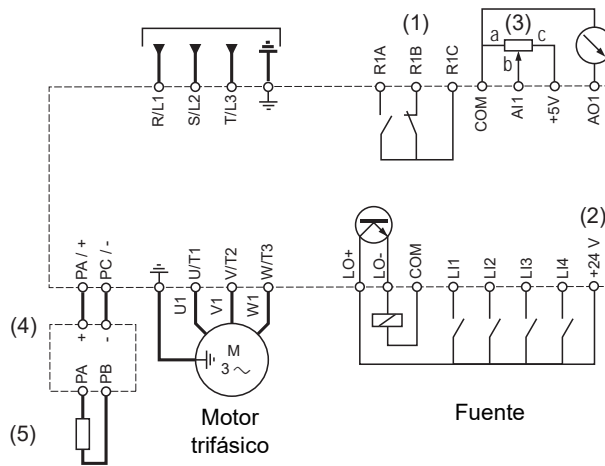
ATV12●●●●F1 Red de alimentación monofásica 100...120 V



ATV12●●●●M2 Red de alimentación monofásica 200...240 V



ATV12●●●●M3 Red de alimentación trifásica 200...240 V



(1) Contactos de relé R1, para la indicación remota del estado del variador, véase página [52](#)

Si aparece código **o 5 F** intermitente, ajuste el relé R1 a **F L E** y se podrá conectar a la protección aguas arriba para evitar sobretensión en el variador. En este caso **L o I** puede utilizarse para otros estados de variador, véase página [53](#)

(2) Fuente interna + 24 V \approx . Si se utiliza una fuente externa (+ 30 V \approx máximo), conecte el terminal 0 V de la fuente al terminal COM y no utilice el terminal + 24 V \approx del variador.

(3) Potenciómetro de referencia SZ1RV1202 (2,2 k Ω) o similar (máximo 10 k Ω).

(4) Módulo de frenado opcional VW3A7005

(5) Resistencia de frenado opcional VW3A7●●● u otra resistencia aceptable. Ver los posibles valores de las resistencias en el catálogo.

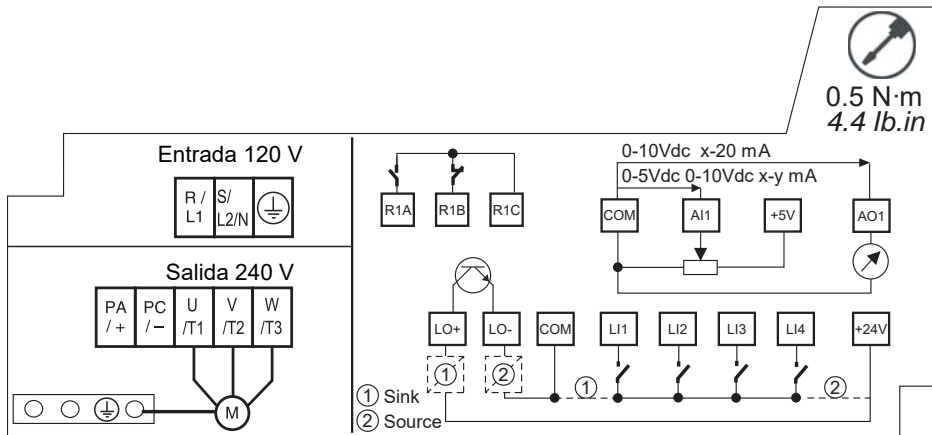
Nota:

- Utilice supresores de sobretensiones de corriente transitoria en todos los circuitos inductivos ubicados cerca del variador o acoplados al mismo circuito (relés, contactores, electroválvulas, etc).
- El terminal de tierra (tornillo verde) está ubicado en el lado contrario del que se encontraba en el ATV11 (véase la etiqueta de la rejilla del cableado).

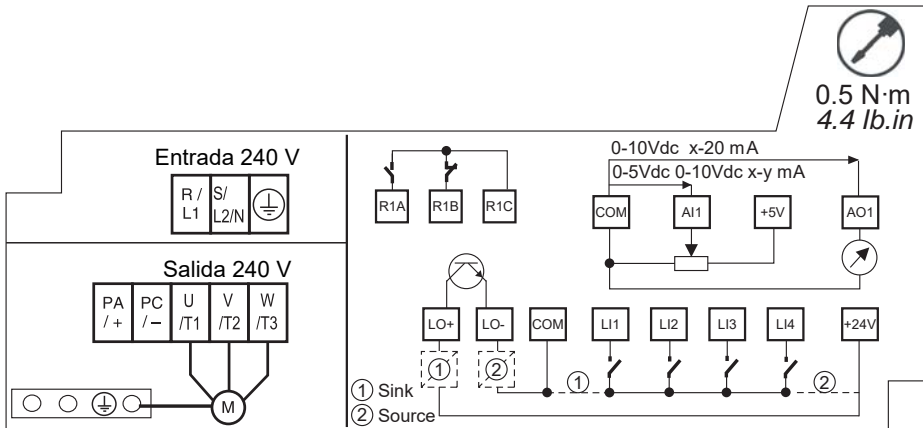
Cableado

Etiquetas del cableado

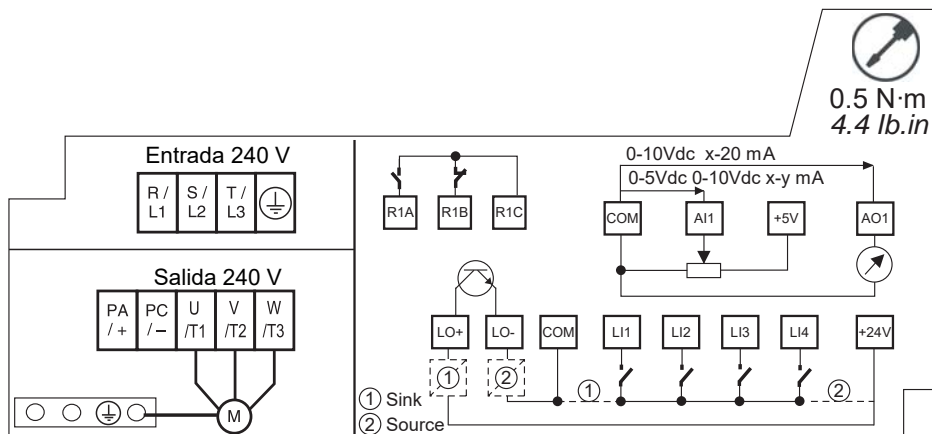
ATV12H...F1



ATV12H...M2



ATV12H...M3

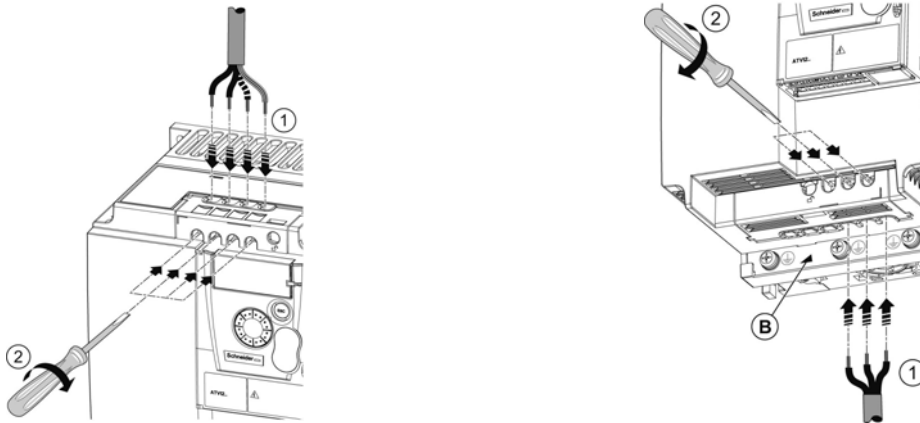


Bornes de potencia

La alimentación de red se encuentra en la parte superior del variador. La alimentación eléctrica del motor se encuentra en la parte inferior del variador. Si se utilizan cables pelados, es posible acceder a los bornes de potencia sin abrir la rejilla del cableado.

Acceso a los bornes de potencia

Acceso a los bornes si se utilizan cables pelados



⚡ ⚠ PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

Coloque de nuevo la rejilla del cableado antes de suministrar corriente eléctrica.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

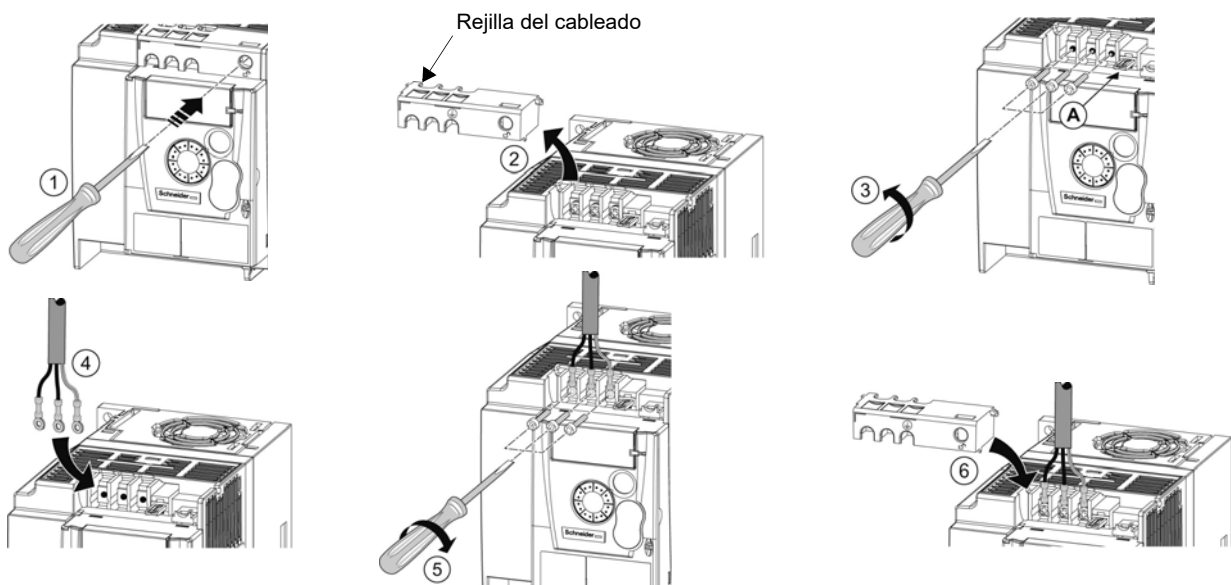
⚠ AVISO

RIESGO DE SUFRIR LESIONES

Utilice unos alicates para extraer el resorte de la rejilla del cableado.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños corporales o materiales.

Acceso a los terminales de alimentación de red para conectar terminales de anillo

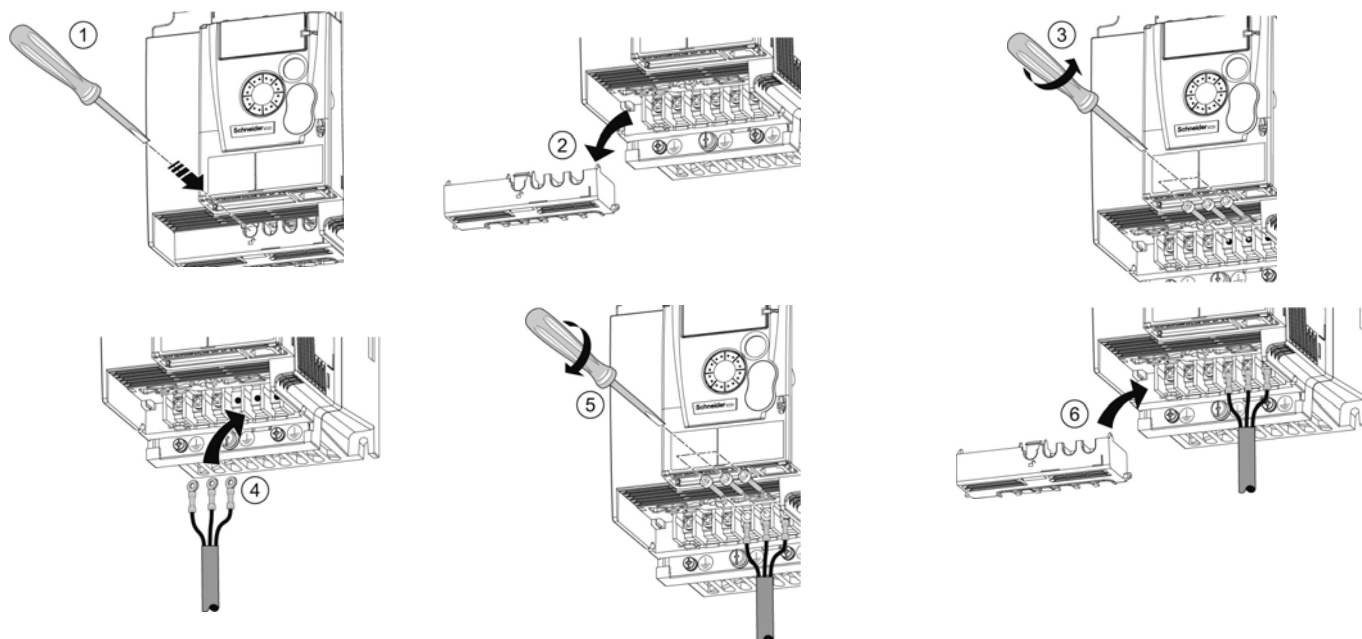


A) Puente IT en ATV12●●●M2

B) Tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.

Bornes de potencia

Acceso al borne del motor si se utilizan terminales de anillo



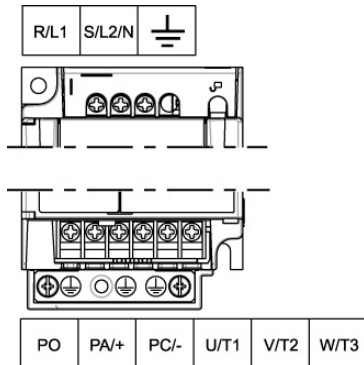
Características y funciones de los bornes de potencia

Terminal	Función	Para ATV12
⏚	Borna de tierra	Todos los calibres
R/L1 - S/L2/N	Alimentación eléctrica	Monofásica 100...120 V
R/L1 - S/L2/N		Monofásica 200...240 V
R/L1 - S/L2 - T/L3		Trifásica 200...240 V
PA/+	Salida + (CC) hacia el bus CC del módulo de frenado (parte visible de la rejilla del cableado)	Todos los calibres
PC/-	Salida - (CC) hacia el bus CC del módulo de frenado (parte visible de la rejilla del cableado)	Todos los calibres
PO	No utilizado	
U/T1 - V/T2 - W/T3	Salidas hacia el motor	Todos los calibres

Bornes de potencia

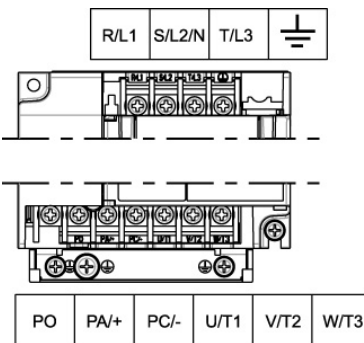
Disposición de los bornes de alimentación

ATV12H 018F1, 037F1, 0●●M2, 0●●M3



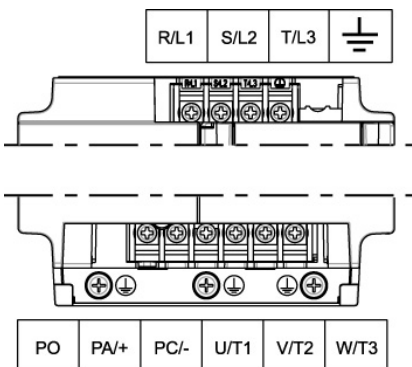
ATV12H	Secciones aplicables de los cables (1) mm ² (AWG)	Secciones recomendadas de los cables (2) mm ² (AWG)	Par de apriete (3) N.m (lb.in)
018F1 037F1 0●●M2 0●●M3	2 a 3,5 (14 a 12)	2 (14)	0,8 a 1 (7,1 a 8,9)

ATV12H 075F1, U●●M2, U15M3, U22M3



ATV12H	Secciones aplicables de los cables (1) mm ² (AWG)	Secciones recomendadas de los cables (2) mm ² (AWG)	Par de apriete (3) N.m (lb.in)
075F1 U●●M2	3,5 a 5,5 (12 a 10)	5,5 (10)	1,2 a 1,4 (10,6 a 12,4)
U15M3 U22M3	2 a 5,5 (14 a 10)	2 (14) para U15M3 3,5 (12) para U22M3	

ATV12H U30M3, U40M3



ATV12H	Secciones aplicables de los cables (1) mm ² (AWG)	Secciones recomendadas de los cables (2) mm ² (AWG)	Par de apriete (3) N.m (lb.in)
U30M3 U40M3	5,5 (10)	5,5 (10)	1,2 a 1,4 (10,6 a 12,4)

- (1) El valor en negrita corresponde a la sección mínima del cable para garantizar la seguridad.
 (2) Cable de cobre a 75 °C (167 °F) (sección mínima de cable para uso nominal).
 (3) Recomendado para valor máximo.

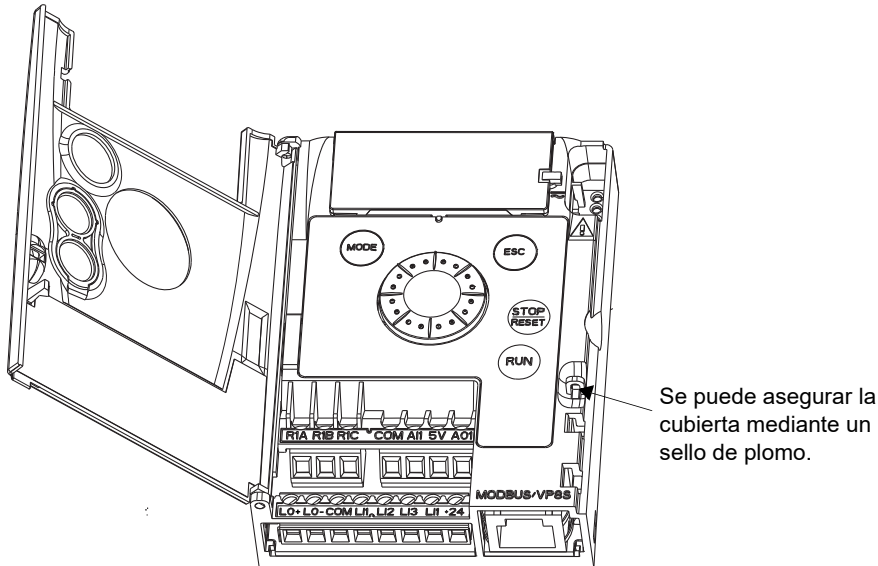
Borneros de control

Mantenga los circuitos de control alejados de los cables de alimentación. Para circuitos de referencia de velocidad y control, se recomienda utilizar cables trenzados apantallados con un paso de entre 25 y 50 mm (1 y 2 in.), conectando el apantallamiento tal como se describe en la página [26](#).

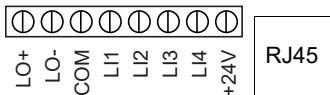
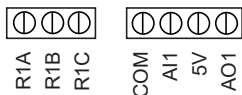
Acceso a borneros de control

Para acceder a los borneros de control, abra la cubierta.

Nota: Para obtener información acerca de las funciones de los botones del HMI, consulte "Descripción del HMI" en la página [32](#).



Disposición del bornero de control



- R1A Contacto normalmente abierto (NA) del relé
- R1B Contacto normalmente cerrado (NC) del relé
- R1C Común del relé
- COM Común de las E/S analógicas y lógicas
- AI1 Entrada analógica
- 5 V Alimentación de +5 Vdc proporcionada por el variador
- AO1 Salida analógica
- LO+ Salida lógica (colector)
- LO- Común de la salida lógica (emisor)
- COM Común de las E/S analógicas y lógicas
- L11 Entrada lógica
- L12 Entrada lógica
- L13 Entrada lógica
- L14 Entrada lógica
- +24V Alimentación de +24 Vdc proporcionada por el variador
- RJ45 Conexión para software SoMove, red Modbus o terminal remoto.

Nota: Para conectar los cables, utilice un destornillador plano de 0,6 x 3,5.

Bornero de control del ATV12	Secciones aplicables de los cables (1) mm ² (AWG)	Par de apriete (2) N.m (lb.in)
R1A, R1B, R1C	0,75 a 1,5 (18 a 16)	0,5 a 0,6 (4,4 a 5,3)
Otros borneros	0,14 a 1,5 (26 a 16)	

(1) El valor en negrita corresponde a la sección mínima del cable para garantizar la seguridad.

(2) Recomendado para valor máximo.

Borneros de control

Características y funciones de los borneros de control

Bornero	Función	Características eléctricas
R1A	Contacto NA del relé	Poder de conmutación mínima: • 5 mA para 24 V ---
R1B	Contacto NC del relé	Poder de conmutación máxima: • 2 A para 250 V \sim (OVC II) y 2 A para 30 V --- en carga inductiva (cos ϕ = 0,4 y L/R = 7 ms)
R1C	Común del relé	• 3 A para 250 V \sim (OVC II) y 4 A para 30 V --- en carga resistiva (cos ϕ = 1 y L/R = 0) • Tiempo de respuesta: 30 ms máximo.
COM	Común de las E/S analógicas y lógicas	
AI1	Entrada analógica en corriente o tensión	• Resolución: 10 bits • Precisión: $\pm 1\%$ a 25 °C (77 °F) • Linealidad: $\pm 0,3\%$ (escala plena) • Tiempo de muestreo: 20 ms ± 1 ms Entrada analógica de tensión de 0 a +5 V o de 0 a +10 V (tensión máxima 30 V), impedancia: 30 k Ω Entrada analógica de corriente de x a y mA, impedancia: 250 Ω
5 V	Alimentación eléctrica de consigna para potenciómetro de referencia	• Precisión: $\pm 5\%$ • Intensidad máxima: 10 mA
AO1	Salida analógica de corriente o de tensión (colector)	• Resolución: 8 bits • Precisión: $\pm 1\%$ a 25 °C (77 °F) • Linealidad: $\pm 0,3\%$ (escala plena) • Tiempo de muestreo: 4 ms (máximo 7 ms) Salida analógica de tensión: 0 a +10 V (tensión máxima +1%) • Impedancia de salida mínima: 470 Ω Salida analógica de corriente: x a 20 mA • Impedancia de salida máxima: 800 Ω
LO+	Salida lógica	• Tensión: 24 V (máxima 30 V) • Impedancia: 1 k Ω , máximo 10 mA (100 mA en colector abierto) • Linealidad: $\pm 1\%$ • Tiempo de muestreo: 20 ms ± 1 ms
LO-	Común de la salida lógica (emisor)	
LI1 LI2 LI3 LI4	Entradas lógicas	Entradas lógicas programables • Alimentación eléctrica +24 Vdc (máximo 30 V) • Impedancia: 3,5 k Ω como mínimo • Estado: 0 si < 5 V, estado 1 si > 11 V en lógica positiva • Estado: 1 si < 10 V, estado 0 si > 16 V o desconectado en lógica negativa • Tiempo de muestreo: < 20 ms ± 1 ms
+24V	Alimentación de +24 Vdc proporcionada por el variador	+ 24 Vdc -15% $+20\%$ protegido contra cortocircuitos y sobrecargas. Corriente máxima del cliente disponible 100 mA

Borneros de control

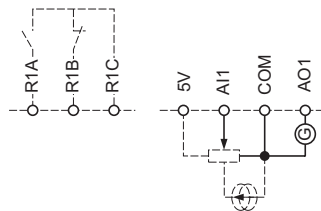
Diagrama de conexiones de control

El parámetro **Tipo de entradas lógicas nPL**, página 51, se utiliza para adaptar el funcionamiento de las entradas lógicas a la tecnología de las salidas PLC.

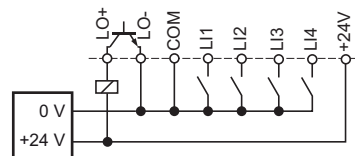
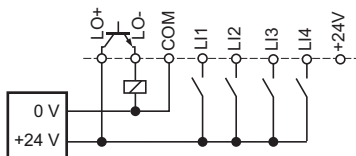
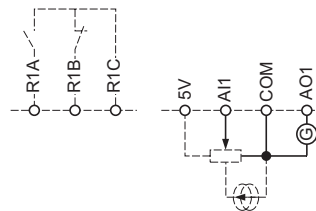
- Ajuste el parámetro a **PaS** para funcionamiento en común negativo.
- Ajuste el parámetro a **nEG** para funcionamiento en común positivo.
- Ajuste el parámetro a **EnEG** para funcionamiento en común positivo externo.

Nota: La modificación se tendrá en cuenta sólo en el siguiente encendido del control.

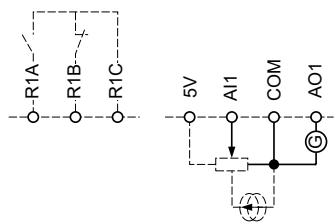
Común negativo - utilizando alimentación externa



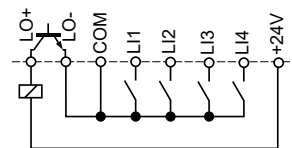
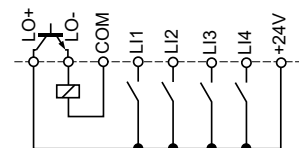
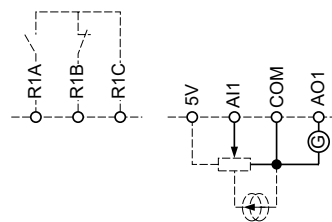
Común positivo - utilizando alimentación externa



Común negativo - utilizando alimentación interna



Común positivo - utilizando alimentación interna



⚠ PELIGRO

FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO

- La conexión a masa accidental de entradas lógicas configuradas para lógica de común positivo puede provocar la activación no deseada de funciones del variador.
- Proteja los conductores de señales contra los daños que podrían resultar en la conexión involuntaria a masa del conductor.
- Siga las normas NFPA 79 y EN 60204 para conseguir una conexión a masa correcta del circuito de control.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Compatibilidad electromagnética (CEM), cableado

Principio y precauciones

IMPORTANTE: La conexión a tierra equipotencial de alta frecuencia entre el variador, el motor y el apantallamiento del cable no elimina la necesidad de conectar los conductores de tierra PE (verdes-amarillos) a los terminales correspondientes en cada uno de los dispositivos. Para ayudar a conseguirlo, el usuario debe seguir las siguientes indicaciones:

- Las conexiones a tierra entre el variador, el motor y el apantallamiento de los cables deben ser equipotenciales de alta frecuencia.
- Al emplear un cable apantallado para la conexión al motor, utilice un cable de cuatro conductores de modo que un hilo actúe como conexión a tierra entre el motor y el variador. El tamaño del conductor de tierra debe elegirse conforme a los códigos nacionales y locales. De este modo, el apantallamiento puede conectarse a tierra en ambos extremos. Se puede utilizar un conducto o canal metálico para una parte o para el total de la longitud apantallada, siempre y cuando no haya un corte en la continuidad.
- Al emplear un cable apantallado para la conexión a las resistencias de frenado dinámicas, utilice un cable de tres conductores de modo que un hilo actúe como conexión a tierra entre el conjunto de resistencias de frenado dinámicas y el variador. El tamaño del conductor de tierra debe elegirse conforme a los códigos nacionales y locales. De este modo, el apantallamiento puede conectarse a tierra en ambos extremos. Se puede utilizar un conducto o canal metálico para una parte o para el total de la longitud apantallada, siempre y cuando no haya un corte en la continuidad.
- Al emplear un cable apantallado para las señales de control, si dicho cable conecta un equipo cercano y las conexiones a tierra están conectadas conjuntamente, es posible conectar a tierra ambos extremos del apantallamiento. Si el cable se conecta a un equipo con un potencial de tierra distinto, conecte el apantallamiento a tierra a un único extremo para impedir que corrientes grandes circulen por el apantallamiento. El apantallamiento del extremo no conectado a tierra puede unirse a tierra mediante un condensador (por ejemplo: 10 nF, 100V o superior) para proporcionar una ruta al ruido de frecuencia más alto.
- Mantenga los circuitos de control alejados de los circuitos de alimentación. Para circuitos de referencia de velocidad y control, se recomienda utilizar cables trenzados apantallados con un paso de entre 25 y 50 mm (1 y 2 in.).
- Procure dejar el máximo espacio posible entre el cable de alimentación eléctrica (alimentación de red) y el cable del motor y también entre los cables de control y cualquier cable eléctrico.
- Los cables del motor deben tener una longitud mínima de 0,5 m (20 in.).
- No utilice disipadores de sobretensiones ni condensadores de corrección del factor de alimentación en la salida del variador de velocidad.
- Si se utiliza un filtro de entrada adicional, este debe montarse lo más cerca posible del variador y conectarse directamente a la alimentación de red con un cable no apantallado. El enlace 1 en el variador se realiza mediante un cable de salida de filtro.
- Para obtener información sobre la forma de instalar la placa CEM opcional así como instrucciones para cumplir con el estándar IEC 61800-3, consulte la sección "Instalación de placas CEM" y las instrucciones suministradas con dichas placas.

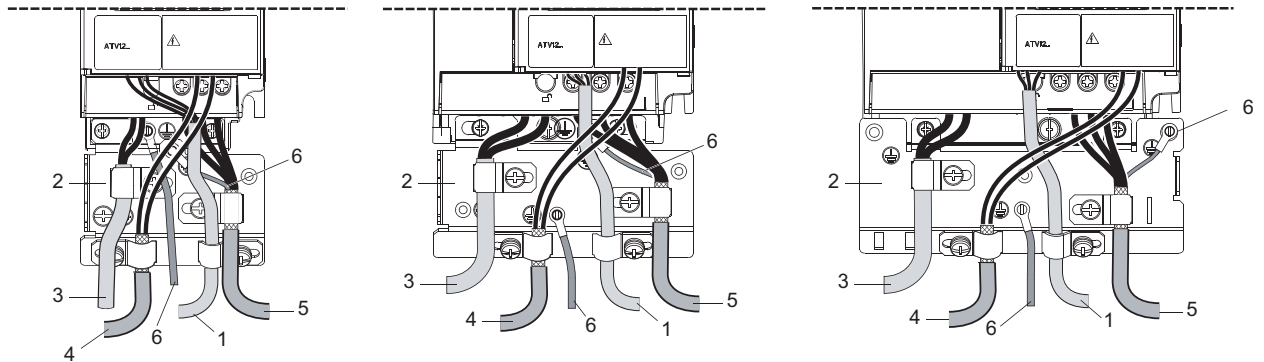
PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

- No deje expuesto el apantallamiento de los cables excepto donde esté conectado a tierra en los prensaestopas de metal y debajo de las abrazaderas de conexión a tierra.
- Asegúrese de que no exista riesgo de que el apantallamiento entre en contacto con componentes activos.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Diagrama de instalación (ejemplo)



1. Cables no apantallados para la salida de los contactos del relé de estado.
2. Carcasa de conexión a tierra de laminado de acero no suministrada con el variador, para montarse como se indica en el diagrama.
3. Borneros PA y PC al bus CC del módulo de frenado.
4. Cables apantallados para la conexión de control y mando.
Cuando sean necesarios varios conductores, deberán utilizarse secciones pequeñas ($0,5 \text{ mm}^2$ [20 AWG]).
El apantallamiento debe conectarse a tierra en ambos extremos. El apantallamiento debe ser continuo y los borneros intermedios deben encontrarse dentro de cajas metálicas blindadas CEM.
5. Cable apantallado para la conexión del motor, con el blindaje conectado a masa por los dos extremos.
Este apantallamiento debe ser continuo y en caso que existan borneros intermedios, estos deberán estar en una caja apantallada CEM. El conductor de tierra PE del cable del motor (verde-amarillo) debe conectarse a la carcasa de conexión a tierra.
6. Conductor de tierra, sección 10 mm^2 (6 AWG) según al estándar IEC 61800-5-1.
7. Cables de alimentación del variador no apantallados.

Sujete y conecte a tierra el apantallamiento de los cables 4 y 5 lo más cerca posible del variador:

- Deje descubierto el apantallamiento.
- Utilice abrazaderas de cable del tamaño apropiado en las partes en las que el apantallamiento se haya dejado descubierto para fijarlas a la carcasa.
El apantallamiento debe quedar bien asegurado a la placa de metal mediante las abrazaderas para garantizar un contacto correcto.
- Tipos de abrazaderas: acero inoxidable (suministradas con la placa opcional CEM).

Condiciones de CEM para el ATV12●●●●M2

Se alcanza la categoría C1 de CEM si la longitud máxima del cable apantallado es de 5 m (16,4 ft) y **Frecuencia de conmutación $5 F_r$** , página 59, es 4, 8 o 12 kHz.

Se alcanza la categoría C2 de CEM si la longitud máxima del cable apantallado es de 10 m (32,8 ft), **Frecuencia de conmutación $5 F_r$** es 4, 8 o 12 kHz y la longitud máxima del cable apantallado es de 5 m (16,4 ft) para todos los demás valores de **Frecuencia de conmutación $5 F_r$** .

Filtro interno CEM del ATV12●●●●M2

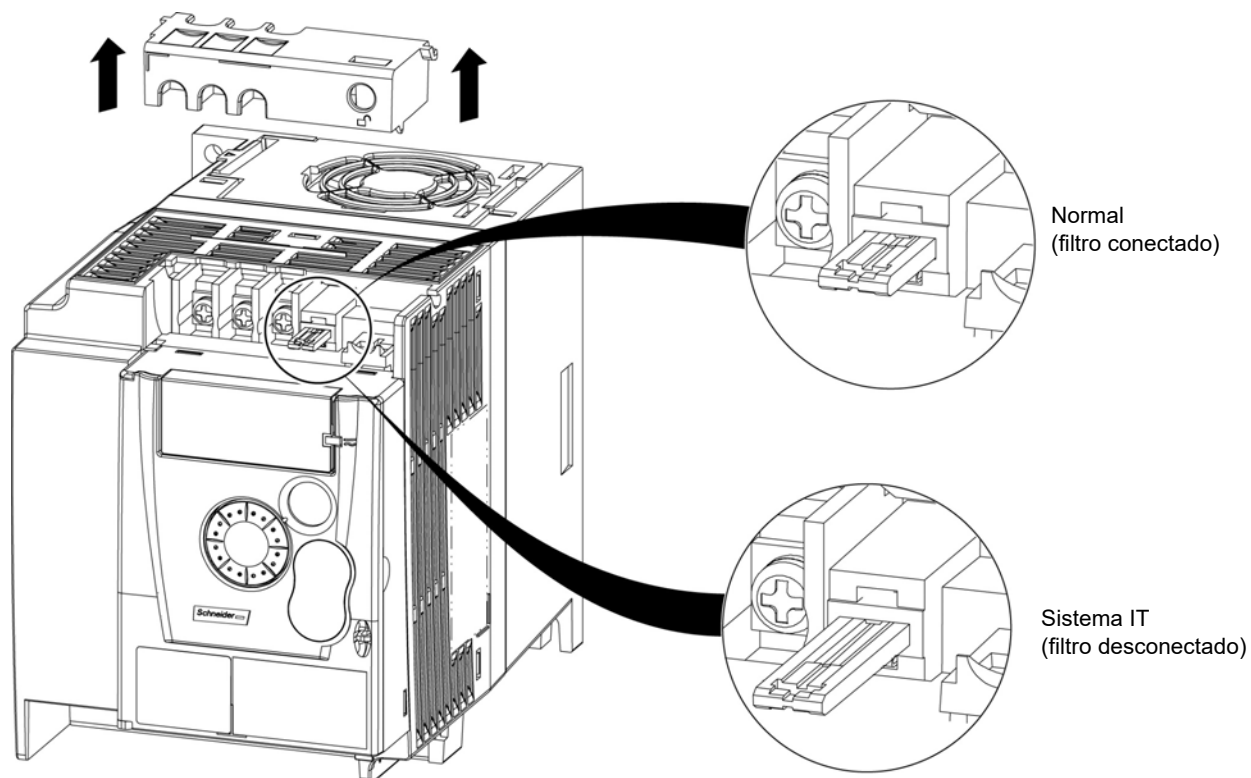
Todos los variadores ATV12●●●●M2 incorporan un filtro CEM. Por lo tanto, presentan una corriente de fuga a tierra. Si la corriente de fuga crea problemas de compatibilidad con su instalación (dispositivo de corriente residual u otro), puede reducirla abriendo el puente IT como se muestra a continuación: En esta configuración, el cumplimiento de CEM no está garantizado.

AVISO

REDUCCIÓN DE LA VIDA ÚTIL DEL VARIADOR

En la gama ATV12●●●●M2, si los filtros están desconectados, la frecuencia de conmutación del variador no debe ser superior a 4 kHz. Consulte **Frecuencia de conmutación $5 F_r$** , página 59, sobre su ajuste.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.



Lista de verificación

Lea detenidamente la información de seguridad contenida en el manual de usuario y el catálogo. Antes de poner en funcionamiento el variador, compruebe los siguientes puntos relacionados con las instalaciones mecánica y eléctrica. Después puede ponerlo en funcionamiento.

Para obtener información detallada, consulte www.schneider-electric.com.

1. Instalación mecánica

- Consulte las instrucciones de Condiciones de temperatura y montaje en la página [13](#) para obtener información sobre los tipos de montaje del variador y recomendaciones sobre la temperatura ambiente
- Instale el variador verticalmente como se ha especificado. Consulte las instrucciones de Condiciones de temperatura y montaje en la página [13](#).
- El uso del variador debe estar en concordancia con los entornos definidos en la norma 60721-3-3 y conforme a los niveles definidos en el catálogo.
- Monte las opciones requeridas para su aplicación. Consulte el catálogo.

2. Instalación eléctrica

- Conecte el variador a tierra, consulte Conexión a tierra del equipo en la página [16](#).
- Asegúrese de que la tensión de red se corresponda con la tensión nominal del variador y conecte la alimentación de red como se muestra en el Diagrama de cableado general en la página [18](#).
- Asegúrese de utilizar los fusibles de alimentación de entrada y el disyuntor apropiados, véase anexo (S1A58684) suministrado con el variador.
- Cablee los borneros de control según corresponda, consulte Borneros de control en la página [23](#). Separe el cable de alimentación y el cable de control según las reglas de CEM indicadas en la página [26](#).
- La gama del ATV12●●●●M2 incorpora un filtro CEM. La fuga de corriente se puede reducir mediante el puente IT, según se indica en la sección Filtro CEM interno en el ATV12●●●●M2 en la página [28](#).
- Asegúrese de que las conexiones del motor correspondan con la tensión (estrella, triángulo).

3. Uso y funcionamiento del variador

- Arranque el variador y verá el parámetro **Frecuencia estándar del motor** *b F r*, página [45](#), si es la primera vez que lo enciende. Verifique que la frecuencia definida en la frecuencia *b F r* (el ajuste de fábrica es 50 Hz) concuerda con la frecuencia del motor. Consulte la sección Primer encendido en la página [34](#). La próxima vez que encienda el variador observará la indicación *r d y* en el HMI.
- MyMenu (parte superior del modo CONF) permite configurar el variador para la mayoría de las aplicaciones (consulte la página [45](#)).
- **Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración** *F C S*, función indicada en la página [46](#), le permite volver a configurar el variador con los ajustes predeterminados de fábrica.

Configuración de fábrica

Ajustes de fábrica del variador

El Altivar 12 se entrega preajustado de fábrica para las condiciones de funcionamiento más habituales (capacidad del motor acorde con capacidad del variador):

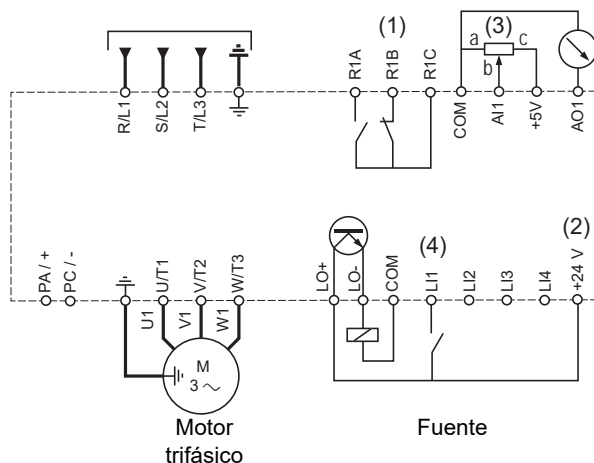
- Visualización: variador preparado (**r d y**) motor detenido o referencia de frecuencia de motor mientras está en funcionamiento
- Adaptación automática de la rampa de deceleración en caso de sobretensión durante el frenado
- No se produce reinicio automático después de borrar un fallo detectado
- Entradas lógicas:
 - LI1: avance (control 2 hilos por transición)
 - LI2, LI3, LI4: no asignada
- Salida lógica: LO1: no asignada
- Entrada analógica: AI1, referencia de velocidad (0 a + 5 V)
- Relé R1: el contacto se abre en caso de fallo detectado (o con el variador apagado)
- Salida analógica AO1: no asignada

Código	Descripción	Valor	Página
b F r	Frecuencia estándar del motor	50 Hz	45
u n S	Tensión nominal del motor	230 V	57
A C C	Aceleración	3 segundos	64
d E C	Deceleración	3 segundos	64
L S P	Velocidad Mínima	0 Hz	45 89
H S P	Vel.máxima	50 Hz	90
C t t	Tipo control motor	Ley estándar	57
u F r	Compensación RI	100%	58
i t H	Corriente térmica del motor	Igual a la intensidad nominal del motor (valor determinado por la capacidad del variador)	94
S d C I	Corriente de inyección DC automática	0,7 x corriente nominal del variador, durante 0,5 segundos	67
S F r	Frecuencia de conmutación	4 kHz	59

En caso de que los valores anteriores sean compatibles con la aplicación, se puede utilizar el variador sin modificar los ajustes.

Diagrama de cableado de fábrica del variador

ATV12●●●●M3



(1) Contactos de relé R1, para la indicación remota del estado del variador.

(2) Fuente interna + 24 V \approx . Si se utiliza una fuente externa (+ 30 V \approx máximo), conecte el terminal 0 V de la fuente al terminal COM y no utilice el terminal + 24 V \approx del variador.

(3) Potenciómetro de referencia SZ1RV1202 (2,2 k Ω) o similar (máximo 10 k Ω).

(4) Avance

Funciones básicas

Relé de estado, desbloqueo

El relé de estado R1 se activa cuando la potencia del variador se aplica sin fallo detectado. Se desactiva en caso de detectarse un fallo o cuando se desconecta la potencia del variador.

El variador se rearma después de un fallo detectado:

- Por desconexión del variador hasta que la visualización desaparece por completo y luego se conecta de nuevo.
- Automáticamente en los casos descritos en la función de rearme automático, menú **F L E -**, **Rearranque auto. R E r**, página [91](#), ajustado a **Y E S**.
- A través de una entrada lógica cuando a esta entrada se le asigna la función de rearme tras fallo, menú **F L E -**, **Asignación rearme tras fallo detectado r 5 F** página [91](#) ajustado a **L H**.

Detección térmica del variador

La detección térmica es suministrada por una sonda PTC integrada en el módulo de alimentación.

Ventilación del variador

Nominales de hasta 0,75 kW (1 HP) no incluyen un ventilador. El ventilador funciona sólo cuando el estado térmico del variador requiere ventilación.

Detección térmica del motor

Función:

Detección térmica de fallos mediante el cálculo de I^2t .

Nota: La memoria de estado térmico del motor vuelve a cero cuando se apaga y se enciende el variador si **Memoria de estado térmico del motor n E n**, página [94](#), no está ajustado a **Y E S**.

AVISO

RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR

Es necesario el uso de protección contra sobrecargas externas en las condiciones siguientes:

- Se vuelve a conectar el producto porque no hay memoria de estado térmico del motor.
- Hay varios motores en funcionamiento en paralelo.
- Hay en funcionamiento motores cuya corriente nominal es inferior al 20% de la corriente nominal del variador.
- Se utiliza conmutación de motor.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

AVISO

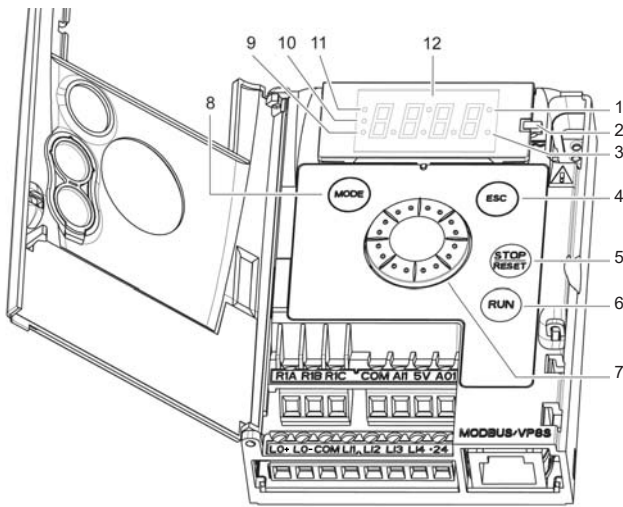
SOBRECALENTAMIENTO DEL MOTOR

- Este variador no proporciona protección térmica completa para el motor.
- Puede ser necesario el uso de un sensor térmico en el motor para proteger cualquier estado de carga o velocidad.
- Consulte al fabricante del motor la capacidad térmica del motor cuando funcione por encima de la velocidad nominal deseada.

Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

Descripción del HMI

Funciones de pantalla y teclas



1. LED de valor (a) (b).
2. LED de carga
3. LED de unidad (c)
4. Botón ESC: sale de un menú o parámetro, o cancela el valor mostrado para volver al valor previo de la memoria. En la configuración LOCAL, al pulsar el botón ESC durante 2 segundos se alterna entre los modos de control y programación.
5. Botón STOP/RESET: detiene el motor (puede estar escondido tras una cubierta si la función está desactivada). **Nota: Consulte las instrucciones sobre la retirada de la cubierta de los botones "RUN/STOP"**. Se utiliza para rearmar tras un fallo detectado.
6. Botón RUN: Se pone en marcha en la configuración LOCAL y en la configuración REMOTA si la función está configurada (puede estar escondido tras una cubierta si la función está desactivada).
7. Selector giratorio:
 - Actúa como potenciómetro en la configuración LOCAL y en la configuración REMOTA si la función está configurada.
 - Navegación por las distintas opciones al girarlo hacia la derecha y hacia la izquierda.
 - Selección/validación al pulsarlo.
8. Botón MODE:
 - Alternar entre los modos de control y programación. Al pulsar el botón MODE durante 3 segundos se alterna entre las configuraciones REMOTA y LOCAL.
 - Sólo se puede acceder al botón MODE con la puerta del HMI abierta.
9. LED de modo CONFIGURACIÓN (b)
10. LED de modo SUPERVISIÓN
11. LED de modo REFERENCIA
12. 4 visualizadores de "7 segmentos"



Nota: En la configuración LOCAL, los tres LED 9, 10, 11 parpadean simultáneamente en el modo de programación y lucen alternativamente en el modo de control.

(a) Si está iluminado, indica que se muestra un **valor**, por ejemplo se muestra **0.5** para "0,5".

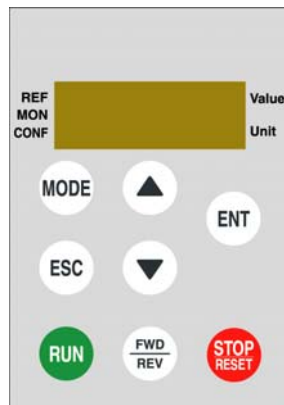
(b) Al cambiar un valor el LED de modo Configuración y el LED de valor están encendidos permanentemente.

(c) Si está iluminado, indica que se muestra una unidad, por ejemplo se muestra AMP para Amperios.

Programación

Control remoto

El funcionamiento y la programación remota por el HMI es posible utilizando el módulo HMI remoto opcional VW3A1006. Las dimensiones son 70 mm (2,76 in) x 50 mm (2,76 in).



Nota: Cuando se conecta, el control remoto muestra una copia exacta de la pantalla del variador; es totalmente interactivo con el teclado incorporado.

Nota: Ajuste el terminal remoto con

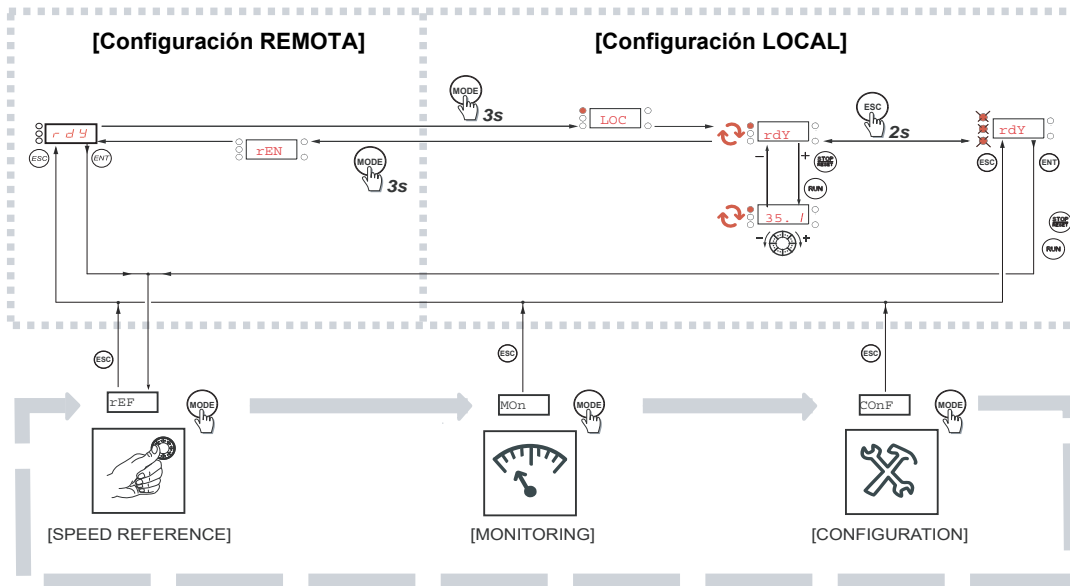
- Velocidad Modbus = 19,2 Kbps (consulte **L b r**)
- Formato Modbus = 8E1, 8 bits, paridad par, 1 bit de parada (consulte **L F o**)

Primer encendido

La primera vez que se enciende el variador, se solicita configurar la **Frecuencia estándar del motor** *b F r*, página 45. La próxima vez que se encienda, aparecerá la indicación *r d y*. Es posible seleccionar un modo de funcionamiento mediante la tecla MODE, tal y como se describe a continuación.

Estructura de menús

Se puede acceder a los menús y parámetros de tres modos diferentes: Referencia *r E F*, página 37, Supervisión *M o n*, página 38, y Configuración *C o n F*, página 44. Es posible alternar entre estos modos en cualquier momento mediante la tecla MODE o mediante el selector giratorio del teclado. Al pulsar la tecla MODE por primera vez, se pasa de la posición actual a la parte superior de la rama. Una segunda pulsación cambia al siguiente modo.



Personalización de menú mediante el software SoMove

Los ajustes de fábrica del ATV12 permiten el funcionamiento del variador con la mayoría de las aplicaciones. Puede utilizar el software SoMove para personalizar los menús MyMenu y FULL del modo *C o n F* (consulte la página 44), mediante la selección de menús y parámetros que se ocultarán o se mostrarán al usuario. Una vez que la configuración se ha ajustado, se puede descargar al ATV12 conectando el variador al ordenador o descargando la configuración mediante el multi-loader o simple-loader. SoMove puede utilizarse para hacer funcionar el variador para las pruebas y puesta en marcha.



Descripción	Referencias
SoMove	-
Cable USB/RJ45	TCSMCNAM3M002P
Herramienta simple-loader	VW3A8120
Herramienta multi-loader	VW3A8121
Adaptador Bluetooth	VW3A8114

Para obtener más información, consulte la ayuda en línea de SoMove.

Estructura de las tablas de parámetros

La descripción de los modos, secciones, menús, submenús y tablas de parámetros se organiza como se muestra a continuación.
Nota: Los parámetros que contienen el signo (C) en la columna Código se pueden modificar con el variador en marcha o parado.

Por ejemplo:

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función		
CtL-	Menú Control		
FLa	<input type="checkbox"/> Asignación de forzado local		n0
no L1H L2H L3H L4H	<input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> L1h <input type="checkbox"/> L2h <input type="checkbox"/> L3h <input type="checkbox"/> L4h		

- | | |
|---|--|
| 1. Nombre del modo | 6. Código de valor |
| 2. Nombre de la sección, si procede | 7. Nombre del menú |
| 3. Código de menú de 4 dígitos, seguido de un "-" | 8. Nombre del submenú |
| 4. Código de submenú de 4 dígitos, si procede | 9. Descripción del parámetro |
| 5. Código de parámetro | 10. Valores posibles/estado del parámetro, si procede. |

Tabla de compatibilidad de funciones

	Velocidad.Preselecc. (página 70)	Regulación PI (página 72)	Funcionamiento Jog (página 68)	Inyección DC auto (página 67)	Recuper. al vuelo (página 92)	Parad.rápid (página 66)	Rueda libre (página 66)
Velocidad.Preselecc. (página 70)			↑				
Regulación PI (página 72)			●				
Funcionamiento Jog (página 68)	↑	●		↑			
Inyección DC auto (página 67)			↑				↑
Recuper. al vuelo (página 92)							↑
Parad.rápid (página 66)							↑
Rueda libre (página 66)				↑	↑	↑	

Funciones incompatibles
 Funciones compatibles
 No aplicable
 Función prioritaria (función que puede estar activa al mismo tiempo)

←
 ↑
 La función indicada por la flecha tiene prioridad sobre la otra.

Las funciones de parada tienen prioridad sobre las órdenes de marcha.
 Las referencias de velocidad a través de comandos lógicos tienen prioridad sobre las referencias analógicas.

Modo Referencia rEF

Utilice el modo referencia para supervisar y si el control local está activado (Canal de referencia 1 *F r I*, página 45, ajustado a *A i u I*), ajuste el valor de referencia real girando el selector giratorio.

Cuando el control local está activado, el selector giratorio del HMI actúa como un potenciómetro para aumentar o reducir el valor de referencia dentro de los límites ajustados previamente para otros parámetros (LSP o HSP). No es necesario pulsar la tecla ENT para confirmar el cambio de la referencia.

Si el modo de control local está desactivado, al utilizar Canal control 1 *C d I*, página 63, sólo se muestran las unidades y los valores de referencia. El valor será de "sólo lectura" y no será posible modificarlo mediante el selector giratorio (la referencia ya no la proporciona el selector giratorio sino una entrada analógica (AI) u otra fuente).

La referencia real mostrada depende de la elección realizada en Canal de referencia 1 *F r I*, página 62.

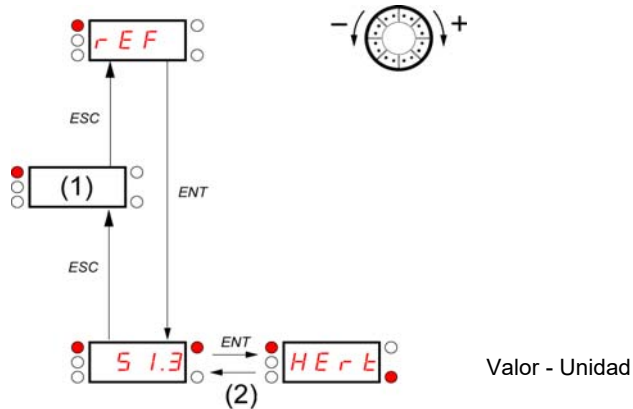
Acceso a los menús

(1) Según el canal de referencia activo.

Valores posibles:

L F r
A i u I
F r H
r P i
r P C

(2) 2 s o ESC



La unidad y el valor del parámetro del diagrama se muestran a modo de ejemplo.

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
<p><i>L F r</i></p> <p></p> <p>(1)</p>	<p><input type="checkbox"/> Referencia frecuencia mediante terminal remoto</p> <p>Referencia de frecuencia visible si el canal de referencia activo es el terminal remoto. Canal de referencia 1 <i>F r I</i>, página 62, ajustado a <i>L C C</i> o Referencia de forzado local <i>F L o C</i>, página 63, ajustado a <i>L C C</i>. Este parámetro permite modificar la referencia de frecuencia con el selector giratorio. La visibilidad depende de los ajustes del variador.</p>	-400 a +400 Hz	-
<p><i>A i u I</i></p> <p></p> <p>(1)</p>	<p><input type="checkbox"/> Entrada analógica</p> <p>Este parámetro permite modificar la referencia de frecuencia con una entrada analógica. Canal de referencia 1 <i>F r I</i>, página 62, ajustado a <i>A i u I</i> o Referencia de forzado local <i>F L o C</i>, página 63, ajustado a <i>A i u I</i> o Referencia manual PID <i>P i n</i>, página 74, ajustado a <i>A i u I</i>. La visibilidad depende de los ajustes del variador.</p>	0 a 100 % de HSP	-
<p><i>F r H</i></p> <p><i>A i I</i> <i>L C C</i> <i>P d b</i> <i>A i u I</i></p>	<p><input type="checkbox"/> Referencia velocidad</p> <p>Referencia de la frecuencia real. Este parámetro está en modo de "sólo lectura". La visibilidad depende de los ajustes del variador.</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Bornero <input type="checkbox"/> Terminal remoto <input type="checkbox"/> Modbus <input type="checkbox"/> Terminal integrado con selector giratorio 	0 Hz a HSP	-
<p><i>r P i</i></p> <p></p> <p>(1)</p>	<p><input type="checkbox"/> Referencia interna PID</p> <p>Este parámetro permite modificar la referencia interna PID con el selector giratorio. La visibilidad depende de los ajustes del variador.</p>	0 a 100%	-
<p><i>r P C</i></p>	<p><input type="checkbox"/> Valor de referencia PID</p> <p>Este parámetro es la referencia PID expresada como %.</p>	0 a 100%	-

(1) No es necesario pulsar la tecla ENT para confirmar la modificación de la referencia.

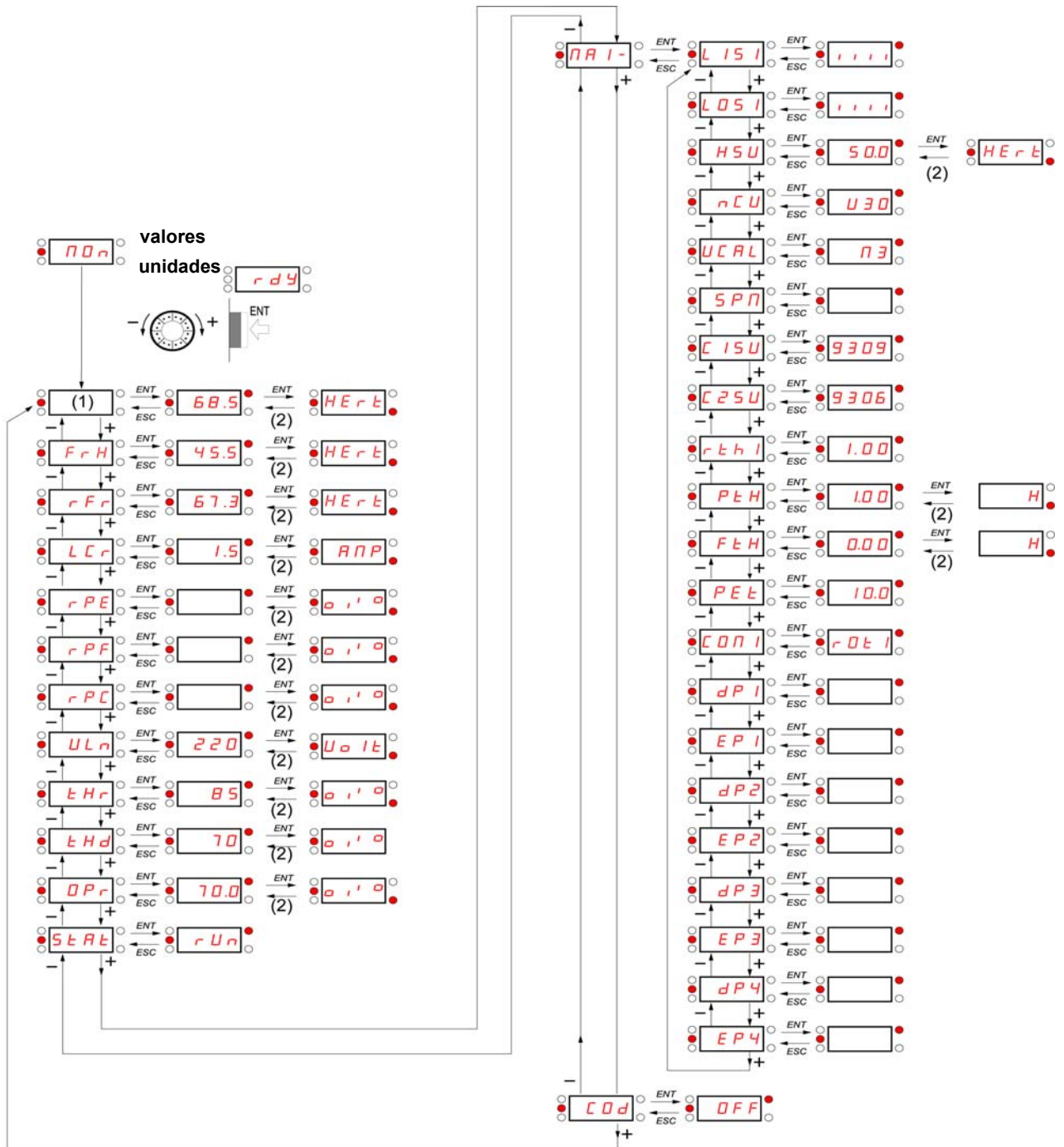


Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Supervisión MOn

Cuando el variador está en funcionamiento, el valor que se muestra es el de uno de los parámetros de supervisión. El valor predeterminado que se muestra es el parámetro **Frecuencia de salida rFr** del motor, página 39. Para mostrar las unidades, pulse por segunda vez el selector giratorio mientras se esté mostrando el valor del nuevo parámetro de supervisión.

Acceso a los menús



(1) Según el canal de referencia activo.
Valores posibles:

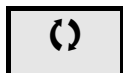
LFr
AuI

(2) 2 s o ESC

Las unidades y valores de parámetros del diagrama se muestran a modo de ejemplo.

Modo Supervisión MOn

Código	Nombre/Descripción	Unidad
LFr 	<input type="checkbox"/> Referencia frecuencia mediante terminal Configurado en modo forzado local o consola externa. Referencia de forzado local FL o C , página 63, ajustado a LCC y Asignación de forzado local FL o , página 63, diferente de no . Muestra la referencia de velocidad procedente del terminal integrado o remoto. Este valor no está visible con el ajuste de fábrica.	Hz
Riul 	<input type="checkbox"/> Entrada analógica Configurado en modo forzado local o consola activa incorporada, Referencia de forzado local FL o C , página 63, ajustado a Riul y Asignación de forzado local FL o , página 63, diferente de no . Muestra la referencia de velocidad procedente del selector giratorio. Este valor no está visible con el ajuste de fábrica.	%
F r H	<input type="checkbox"/> Referencia velocidad Referencia de la frecuencia real.	Hz
r F r	<input type="checkbox"/> Frecuencia de salida Esta función proporciona la velocidad estimada del motor. Se corresponde con la frecuencia estimada del motor (en el eje del motor). En la ley estándar St d , página 57, la Frecuencia de salida r F r es igual a la frecuencia del estator. En la ley de funcionamiento PE r F , página 57, la velocidad motor Frecuencia de salida r F r es igual a la velocidad motor estimada. Rango: -400 a 400 Hz	Hz
L C r	<input type="checkbox"/> Intensidad motor Estimación de la intensidad efectiva del motor desde las mediciones de la corriente de fase con una precisión del 5%. Durante la inyección DC, la corriente mostrada representa el valor máximo de la corriente inyectada en el motor.	A
r P E	<input type="checkbox"/> Error PID Visible sólo si la función PID está configurada (Retorno PID P , F , página 72, ajustado a no). Consulte el diagrama PID en la página 71.	%
r P F	<input type="checkbox"/> Retorno PID Visible sólo si la función PID está configurada (Retorno PID P , F , página 72, ajustado a no). Consulte el diagrama PID en la página 71.	%
r P C	<input type="checkbox"/> Referencia PID Visible sólo si la función PID está configurada (Retorno PID P , F , página 72, ajustado a no). Consulte el diagrama PID en la página 71.	%
u L n	<input type="checkbox"/> Tensión de red Tensión de red desde el punto de vista del bus de CC, motor en funcionamiento o parado.	V
t H r	<input type="checkbox"/> Est. térmico motor Muestra el estado térmico del motor. Por encima del 118%, el variador muestra Sobr. motor o L F , página 110.	%
t H d	<input type="checkbox"/> Estado térmico del variador Muestra el estado térmico del variador. Por encima del 118%, el variador muestra Sobretemp. o H F , página 110.	%
o P r	<input type="checkbox"/> Potencia de salida Este parámetro muestra la potencia del motor (en el eje) estimada por el variador.	%

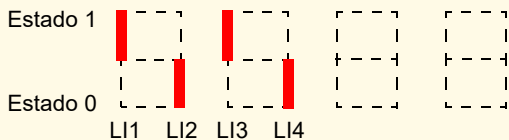
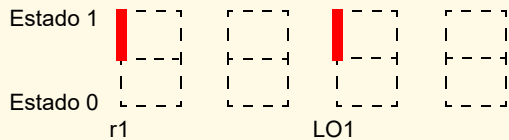


Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.


Modo Supervisión MOn

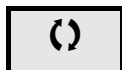
Código	Nombre/Descripción
StAt	Estado del variador
	Este parámetro muestra el estado del variador y del motor.
rdY	<input type="checkbox"/> Variador preparado
run	<input type="checkbox"/> Variador en marcha, los 6 segmentos del último carácter a la derecha del código indican dirección y velocidad.
ACC	<input type="checkbox"/> Aceleración, los 6 segmentos del último carácter a la derecha del código indican dirección y velocidad.
dEc	<input type="checkbox"/> Deceleración, los 6 segmentos del último carácter a la derecha del código indican también dirección y velocidad.
dCb	<input type="checkbox"/> Frenado por inyección DC en curso
CLi	<input type="checkbox"/> Limitación de intensidad, los 4 segmentos situados en la parte inferior derecha de la pantalla parpadean.
nSt	<input type="checkbox"/> Parada en rueda libre
obr	<input type="checkbox"/> Autoadaptación rampa de deceleración
CEL	<input type="checkbox"/> Parada controlada tras la pérdida de fase de red
tun	<input type="checkbox"/> Autoajuste en curso
FSt	<input type="checkbox"/> Parad.rápid
nLP	<input type="checkbox"/> No hay tensión de red. Cuando la parte de control está energizada a través del conector RJ45 y no hay alimentación en la entrada principal ni orden de marcha.
FrF	<input type="checkbox"/> El variador está en marcha y utiliza la referencia de retirada LF F
REN	<input type="checkbox"/> Configuración remota
LoC	<input type="checkbox"/> Configuración local

Modo Supervisión MOn

Código	Nombre/Descripción	Unidad
MAI	Menú Mantenimiento Los parámetros del menú MAI no se pueden seleccionar para supervisión.	
L151	<input type="checkbox"/> Estado de las entradas lógicas LI1 a LI4 Puede utilizarse para visualizar el estado de las 4 entradas lógicas LI.  Ejemplo anterior: LI1 y LI3 están a 1; LI2 y LI4 están a 0.	-
L051	<input type="checkbox"/> Estado de la salida lógica LO1 y del relé R1 Puede utilizarse para visualizar el estado de LO. 	-
H5U	<input type="checkbox"/> Visualización del valor de la velocidad máxima Visualización del valor de la velocidad máxima. Rango Velocidad Mínima L5P , página 45, a Frecuencia máxima LFr , página 57. Visible sólo si está configurado Asignación 2 HSP SH2 o Asignación 4 HSP SH4 , página 90.	Hz
nCu	<input type="checkbox"/> Potencia nominal de variador Indica el calibre del variador. Es parte de la referencia del variador, consulte la página 11. Valores posibles: 018 = 0,18 kW (0,25 HP) 037 = 0,37 kW (0,50 HP) 055 = 0,55 kW (0,75 HP) 075 = 0,75 kW (1 HP) U15 = 1,5 kW (2 HP) U22 = 2,2 kW (3 HP) U30 = 3 kW (3 HP) U40 = 4 kW (5 HP)	-
uCAL	<input type="checkbox"/> Tensión nominal de variador Tensión de alimentación nominal del variador. Es parte de la referencia del variador, consulte la página 11. Valores posibles: F1 = 100-120 V entrada monofásica, 200-240 V salida trifásica M2 = 200-240 V entrada monofásica, 200-240 V salida trifásica M3 = 200-240 V entrada trifásica, 200-240 V salida trifásica	-
SPn	<input type="checkbox"/> Número del producto específico Este parámetro se utiliza con el fin de identificar la posible especificación del producto. Visible sólo si SPn es diferente de cero.	-
C15U	<input type="checkbox"/> Versión de software de carta 1 Versión de software de aplicación. Por ejemplo: 1105 para 1,1 ie 05. 1 (versión, principal). 1 (versión, secundaria). 05 (ie, número de evolución)	-
C25U	<input type="checkbox"/> Versión de software de carta 2 Versión de software de motor. Por ejemplo: 1105 para 1,1 ie 05. 1 (versión, principal). 1 (versión, secundaria). 05 (ie, número de evolución)	-

Modo Supervisión MOn

Código	Nombre/Descripción	Unidad																														
PAI-	Menú Mantenimiento (continuación)																															
REH1	<input type="checkbox"/> Visualización del tiempo de marcha Tiempo total en el que el motor ha estado con tensión. Rango: 0 a 65535 horas. El valor se muestra tal como se describe en la siguiente tabla. Parámetro rearmable por los servicios. <table border="1"> <thead> <tr> <th>Horas</th> <th>Visualización</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>0,01</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>0,10</td> </tr> <tr> <td>100</td> <td>1,00</td> </tr> <tr> <td>1000</td> <td>10,0</td> </tr> <tr> <td>10000</td> <td>100</td> </tr> </tbody> </table>	Horas	Visualización	1	0,01	10	0,10	100	1,00	1000	10,0	10000	100	0,01																		
Horas	Visualización																															
1	0,01																															
10	0,10																															
100	1,00																															
1000	10,0																															
10000	100																															
PEH	<input type="checkbox"/> Visualización del tiempo del equipo en tensión Tiempo total durante el que el variador ha estado con tensión. Rango: 0 a 65535 horas. El valor se muestra tal como se describe en la tabla anterior. Parámetro rearmable por los servicios.	0,01																														
FEH	<input type="checkbox"/> Visualización del tiempo del ventilador Rango: 0 a 65535 horas. El valor se muestra tal como se describe en la tabla anterior. Parámetro rearmable por el cliente.	0,01																														
PEE 	<input type="checkbox"/> Tiempo transcurrido del proceso Rango: 0 a 65535 horas. El valor se muestra tal como se describe en la tabla anterior. Parámetro rearmable por el cliente.	0,01																														
COPI ROED ROEI RIED RIEI	<input type="checkbox"/> Estado de la comunicación Modbus <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Modbus sin recepción ni transmisión = comunicación inactiva <input type="checkbox"/> Modbus sin recepción, con transmisión <input type="checkbox"/> Modbus con recepción, sin transmisión <input type="checkbox"/> Modbus con recepción y transmisión 	-																														
dPI	<input type="checkbox"/> Último fallo detectado 1 Este parámetro describe el último fallo detectado.	-																														
EPI	<input type="checkbox"/> Estado del variador en el fallo detectado 1 Este parámetro describe el estado del variador en el momento del primer fallo detectado. <table border="1"> <thead> <tr> <th>bit 0</th> <th>bit 1</th> <th>bit 2</th> <th>bit 3</th> <th>bit 4</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ETA.1: Encendido</td> <td>ETA.5: Parada rápida</td> <td>ETA.6: Encendido desactivado</td> <td>Forzado local activado</td> <td>ETA.15: Giro del motor en sentido hacia delante (o parado)</td> </tr> <tr> <th>bit 5</th> <th>bit 6</th> <th>bit 7</th> <th>bit 8</th> <th>bit 9</th> </tr> <tr> <td>ETI.4: Orden de marcha presente</td> <td>ETI.5: Inyección DC en marcha</td> <td>ETI.7: Umbral térmico del motor alcanzado</td> <td>ETI.8: Reservado</td> <td>ETI.9: Producto en aceleración</td> </tr> <tr> <th>bit 10</th> <th>bit 11</th> <th>bit 12</th> <th>bits 13 - 14</th> <th>bit 15</th> </tr> <tr> <td>ETI.10: Producto en deceleración</td> <td>ETI.11: La limitación de intensidad o de par está en funcionamiento</td> <td>Parada rápida en curso</td> <td>ETI.14= 0 + ETI.13=0: Variador controlado por el terminal o por la consola local ETI.14= 0 + ETI.13=1: Variador controlado por la consola remota ETI.14= 1 + ETI.13=0: Variador controlado por Modbus ETI.14= 1 + ETI.13=0: Reservado</td> <td>ETI.15: Dirección inversa aplicada a la rampa</td> </tr> </tbody> </table>	bit 0	bit 1	bit 2	bit 3	bit 4	ETA.1: Encendido	ETA.5: Parada rápida	ETA.6: Encendido desactivado	Forzado local activado	ETA.15: Giro del motor en sentido hacia delante (o parado)	bit 5	bit 6	bit 7	bit 8	bit 9	ETI.4: Orden de marcha presente	ETI.5: Inyección DC en marcha	ETI.7: Umbral térmico del motor alcanzado	ETI.8: Reservado	ETI.9: Producto en aceleración	bit 10	bit 11	bit 12	bits 13 - 14	bit 15	ETI.10: Producto en deceleración	ETI.11: La limitación de intensidad o de par está en funcionamiento	Parada rápida en curso	ETI.14= 0 + ETI.13=0: Variador controlado por el terminal o por la consola local ETI.14= 0 + ETI.13=1: Variador controlado por la consola remota ETI.14= 1 + ETI.13=0: Variador controlado por Modbus ETI.14= 1 + ETI.13=0: Reservado	ETI.15: Dirección inversa aplicada a la rampa	-
bit 0	bit 1	bit 2	bit 3	bit 4																												
ETA.1: Encendido	ETA.5: Parada rápida	ETA.6: Encendido desactivado	Forzado local activado	ETA.15: Giro del motor en sentido hacia delante (o parado)																												
bit 5	bit 6	bit 7	bit 8	bit 9																												
ETI.4: Orden de marcha presente	ETI.5: Inyección DC en marcha	ETI.7: Umbral térmico del motor alcanzado	ETI.8: Reservado	ETI.9: Producto en aceleración																												
bit 10	bit 11	bit 12	bits 13 - 14	bit 15																												
ETI.10: Producto en deceleración	ETI.11: La limitación de intensidad o de par está en funcionamiento	Parada rápida en curso	ETI.14= 0 + ETI.13=0: Variador controlado por el terminal o por la consola local ETI.14= 0 + ETI.13=1: Variador controlado por la consola remota ETI.14= 1 + ETI.13=0: Variador controlado por Modbus ETI.14= 1 + ETI.13=0: Reservado	ETI.15: Dirección inversa aplicada a la rampa																												



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Supervisión MOn

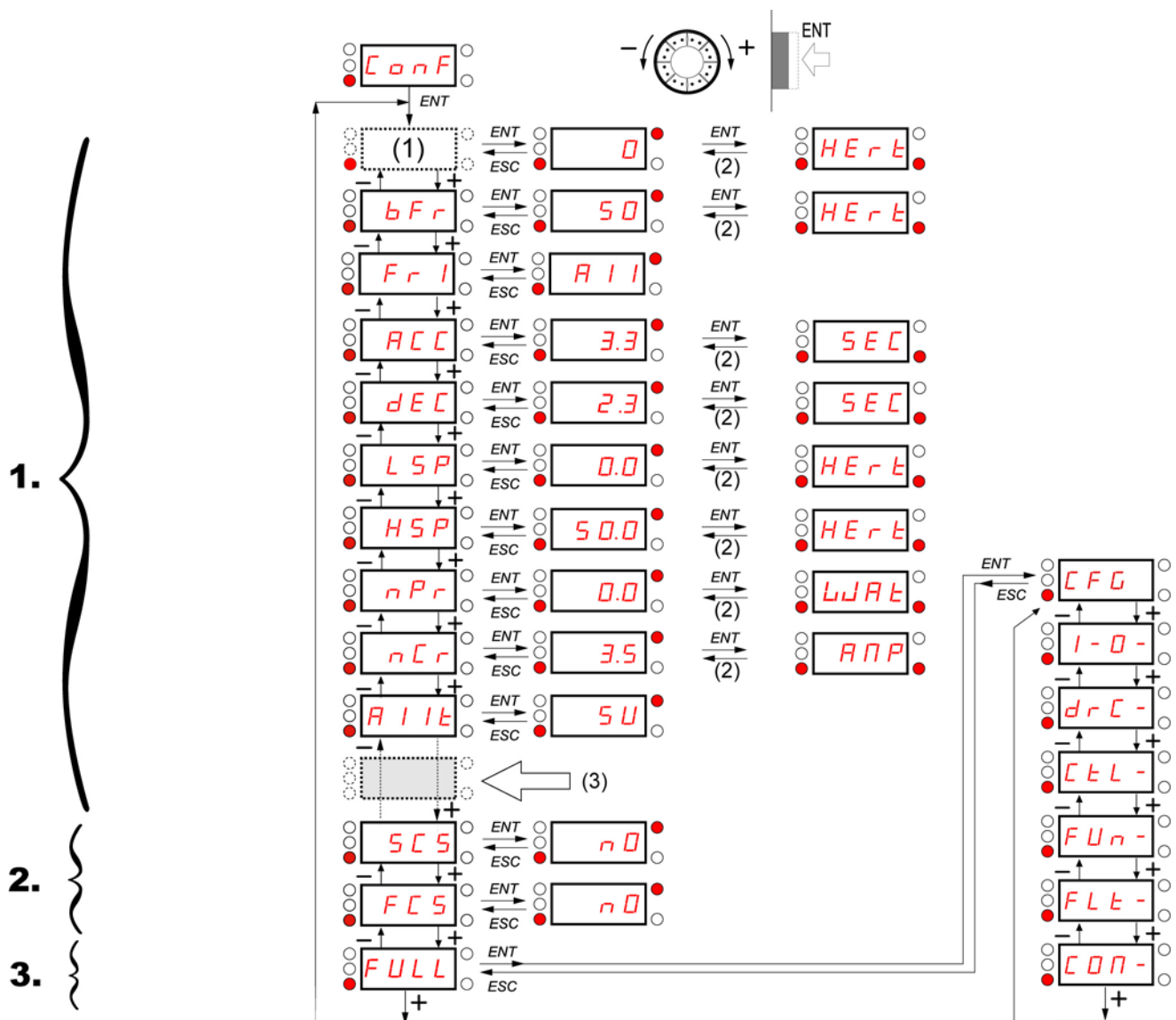
Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
PA 1-	Menú Mantenimiento (continuación)		
dp2	<input type="checkbox"/> Último fallo detectado 2 Este parámetro describe el segundo fallo detectado.		-
EP2	<input type="checkbox"/> Estado del variador en el fallo detectado 2 Este parámetro describe el estado del variador en el momento del segundo fallo detectado. Véase EP1 .		-
dp3	<input type="checkbox"/> Último fallo detectado 3 Este parámetro describe el tercer fallo detectado.		-
EP3	<input type="checkbox"/> Estado del variador en el fallo detectado 3 Este parámetro describe el estado del variador en el momento del tercer fallo detectado. Véase EP1 .		-
dp4	<input type="checkbox"/> Último fallo detectado 4 Este parámetro describe el cuarto fallo detectado.		-
EP4	<input type="checkbox"/> Estado del variador en el fallo detectado 4 Este parámetro describe el estado del variador en el momento del cuarto fallo detectado. Véase EP1 .		-
Cod	<input type="checkbox"/> Código bloqueo terminal Valor posible: <input type="checkbox"/> Código desactivado <input type="checkbox"/> Código activado Rango de 2 a 9999 Si ha perdido su código, póngase en contacto con Schneider Electric. Este parámetro se utiliza para restringir el acceso al variador. Para bloquear el variador, vaya al parámetro Código bloqueo terminal Cod e introduzca un código dentro de la gama indicada anteriormente. Una vez activado, el estado del código cambia a on : La protección permite el acceso único a los modos rEF (véase la página 37) y Non (véase la página 38), excepto cuando se utiliza el software SoMove. La vuelta a los ajustes de fábrica está deshabilitada, así como el acceso a la sección FULL . Se puede descargar la configuración al software SoMove. La carga de la configuración al software SoMove está deshabilitada. Para desbloquear el variador, vaya al parámetro Cod , introduzca el código válido y después pulse ENT. Después, se puede suprimir la protección por código introduciendo oFF por medio del selector giratorio y pulsando después ENT.	2 a 9999	OFF
oFF on			

Modo Configuración ConF

El modo Configuración consta de tres partes:

1. Mymenu incluye 11 parámetros de ajuste de fábrica (9 de ellos son visibles de forma predeterminada). Hay un máximo de 25 parámetros disponibles que permiten la personalización mediante el software SoMove.
2. Guardar/cargar conjunto de parámetros: estas dos funciones permiten guardar y cargar ajustes de cliente.
3. FULL: Este menú permite acceder a todos los demás parámetros. Incluye seis submenús:
 - Macro configuración **CFG** -, página 47
 - Menú Entrada/salida **I-O** -, página 48
 - Menú Control motor **drC** -, página 58
 - Menú Control **CTL** -, página 62
 - Menú Función **FUn** -, página 64
 - Menú Gestión de detección de fallos **FLt** -, página 91
 - Menú Comunicación **CON** -, página 98.

Acceso a los menús



Los valores de parámetros se muestran sólo a modo de ejemplo.

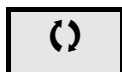
(1) Según el canal de referencia activo.
Valores posibles: **LFr** o **RiuI**

(2) 2 s o ESC.

(3) Más otros 14 parámetros personalizables y seleccionables (en lista "FULL") mediante el software SoMove.



Modo Configuración - MyMenu

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
LFr ()	<input type="checkbox"/> Referencia frecuencia mediante terminal Este parámetro permite modificar la referencia de frecuencia con el selector giratorio. Configurado en modo forzado local o consola externa. Referencia de forzado local FL o C , página 63, ajustado a LCC y Asignación de forzado local FL o , página 63, diferente de no . La visibilidad depende de los ajustes del variador.	-400 Hz a 400 Hz	-
AiuI ()	<input type="checkbox"/> Entrada analógica Este parámetro permite modificar la referencia de frecuencia cuando: <ul style="list-style-type: none"> • Referencia de forzado local FL o C, página 63, está ajustado a AiuI. • Asignación de forzado local FL o, página 63, es diferente de no. Visible si el canal de referencia activo es el terminal integrado (Canal de referencia 1 Fr I ajustado a AiuI).	0% a 100%	-
bFr 50 60	<input type="checkbox"/> Frecuencia estándar del motor Configurado en modo forzado local o consola externa (FLOC = LCC) (no está visible con el ajuste de fábrica). <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> 50 Hz <input type="checkbox"/> 60 Hz Ajustado a 50 Hz o 60 Hz, según la placa de características del motor. El cambio de bFr establece los parámetros anteriores: <ul style="list-style-type: none"> Fr S, FL d y HSP: 50 Hz o 60 Hz. tH se ajusta a nCr. nCr según el calibre del variador. nPr Vatios o HP. nSP según el calibre del variador. tFr 60 Hz o 72 Hz. 		50 Hz
Fr I AiuI LCC ndb AiuI	<input type="checkbox"/> Canal de referencia 1 Este parámetro permite elegir la fuente de referencia. <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Bornero <input type="checkbox"/> Terminal remoto <input type="checkbox"/> Modbus <input type="checkbox"/> Terminal integrado con selector giratorio 		A11
ACC ()	<input type="checkbox"/> Aceleración Tiempo de aceleración entre 0 Hz y la Frecuencia nominal del motor Fr S , página 57. Asegúrese de que este valor sea compatible con la inercia accionada del sistema.	0,0 s a 999,9 s	3,0 s
DEC ()	<input type="checkbox"/> Deceleración Tiempo para decelerar desde la Frecuencia nominal del motor Fr S , página 57, hasta 0 Hz. Asegúrese de que este valor sea compatible con la inercia accionada del sistema.	0,0 s a 999,9 s	3,0 s
LSP ()	<input type="checkbox"/> Velocidad Mínima Frecuencia del motor con referencia mínima. Si HSP , HSP2 , HSP3 y HSP4 están ya ajustados, entonces LSP se limita al mínimo de dichos valores.	0 Hz a HSP	0 Hz
HSP ()	<input type="checkbox"/> Velocidad máxima Frecuencia del motor con referencia máxima. Verifique que la configuración sea adecuada para el motor y la aplicación. Los valores de HSP , HSP2 , HSP3 y HSP4 son independientes, pero cada valor HSP está vinculado a los valores de Velocidad Mínima LSP y Frecuencia máxima tFr , página 57, de acuerdo con las siguientes reglas: <ul style="list-style-type: none"> • HSPx está limitado con LSP y tFr ($LSP \leq HSPx \leq tFr$). • Si tFr disminuye por debajo del valor actual de HSPx, entonces HSPx disminuye automáticamente al nuevo valor de tFr. • Una vez que los valores de HSP, HSP2, HSP3 y HSP4 están ajustados, LSP se limita al mínimo de ellos. 	LSP a tFr (Hz)	50 o 60 Hz en función de BFr, máx. TFr



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración - MyMenu

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
<i>nPr</i>	<input type="checkbox"/> Pot. nominal motor Visible sólo si Elección parámetros motor <i>nPr</i> , página 60, está ajustado a <i>nPr</i> . Si <i>nPr</i> está disponible, <i>CaS</i> desaparece. Potencia nominal del motor indicada en la placa de características. Los motores pueden variar desde 5 calibres inferiores hasta 2 calibres superiores al calibre del variador. El rendimiento se optimiza cuando hay un máximo de un calibre de diferencia. Si el parámetro Frecuencia estándar del motor <i>bFr</i> , página 45, se ajusta a 50Hz, el parámetro Pot. nominal motor <i>nPr</i> se expresará en kW, de lo contrario en HP.	NCV -5 a NCV +2	Según el calibre del variador
<i>SCS</i> <i>no</i> <i>StrI</i>  2 s	<input type="checkbox"/> Grabación configuración Esta función crea una copia de seguridad de la configuración actual: <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> Guarda la configuración actual en la memoria del variador. <i>SCS</i> pasa automáticamente a <i>no</i> en cuanto se guarda la configuración. Al salir de fábrica, tanto la configuración actual como la configuración de copia de seguridad del variador se inicializan con la configuración de fábrica.		nO
<i>FCS</i> <i>no</i> <i>rECI</i> <i>ini</i> <i>inil</i>  2 s	<input type="checkbox"/> Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración Esta función permite restaurar una configuración. <input type="checkbox"/> Función inactiva. <i>FCS</i> cambia automáticamente a <i>no</i> en cuanto se realiza una de las siguientes acciones. <input type="checkbox"/> La configuración actual pasa a ser igual que la configuración de copia de seguridad previamente guardada por <i>SCS</i> . <i>FCS</i> pasa automáticamente a <i>no</i> en cuanto se realiza esta acción. <i>rECI</i> sólo está visible si se ha realizado la copia de seguridad con anterioridad. Si aparece este valor, <i>inil</i> no está visible. <input type="checkbox"/> La configuración actual pasa a ser igual que los ajustes de fábrica. Si aparece este valor, <i>inil</i> no está visible. <input type="checkbox"/> La configuración actual pasa a ser igual que la configuración de copia de seguridad previamente definida mediante el software SoMove. Si aparece este valor, ni <i>ini</i> ni <i>rECI</i> están visibles.		nO

⚠ PELIGRO

FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO
 Verifique que la modificación de la configuración actual sea compatible con el diagrama de cableado utilizado.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.



Para cambiar la asignación de este parámetro pulse la tecla "ENT" durante 2 s.

Cómo controlar el variador de forma local

En los ajustes de fábrica los botones "RUN" y "STOP" así como el selector giratorio están inactivos. Para controlar el variador de forma local, ajuste los siguientes parámetros:


Ajuste **Canal de referencia 1** *F r I*, página 45, a *R i u I* (Terminal integrado con selector giratorio).


Información de asignación LI

Es posible con el ATV12 utilizar una función de multiasignación (p.ej.: *AC2* y *r r S* en la misma LI).

También es posible en algunas funciones asignar LxH (alta) o LxL (baja), lo que significa que la función asignada se activará al nivel alto (LIH) o bajo (LIL) de LI.

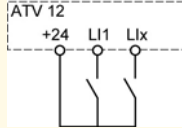
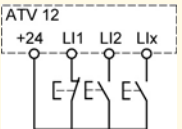

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica																																																																																																
CFG	<input type="checkbox"/> Macro configuración		StS																																																																																																
StS Pid SPd	<div style="text-align: center; background-color: black; color: white; padding: 5px;">⚠ PELIGRO</div> <p>FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO Verifique que la macro configuración seleccionada sea compatible con el diagrama de cableado utilizado.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> <p>Una macro configuración proporciona un medio más rápido para configurar un conjunto de parámetros adecuados para un campo específico de aplicación. Hay tres macro configuraciones disponibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> MarchaParo: sólo se asigna marcha adelante. <input type="checkbox"/> Regulación PID: activa función PID, AI1 dedicada para retorno y AIV1 para referencia. <input type="checkbox"/> Velocidad: asigna LI a una velocidad preseleccionada (misma asignación que ATV11) que proporciona un medio de acelerar la configuración de funciones para un campo específico de aplicación. <p>Al seleccionar una macro configuración se asignan determinados parámetros. Cada macro parámetro puede modificarse en otros menús.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Entrada/salida o parámetro</th> <th>Arranque/Parada</th> <th>Regulación PID</th> <th>Velocidad</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>AI1</td> <td>Canal de referencia 1</td> <td>Retorno PID</td> <td>No</td> </tr> <tr> <td>AIV1</td> <td>No</td> <td colspan="2">Canal de referencia 1</td> </tr> <tr> <td>AO1</td> <td colspan="3">No</td> </tr> <tr> <td>LO1</td> <td colspan="3">No</td> </tr> <tr> <td>R1</td> <td colspan="3">Variador sin fallo</td> </tr> <tr> <td>L1h (2 hilos)</td> <td colspan="3">Avance</td> </tr> <tr> <td>L2h (2 hilos)</td> <td>No</td> <td></td> <td>March.atrás</td> </tr> <tr> <td>L3h (2 hilos)</td> <td>No</td> <td>Auto/Manual</td> <td>2 vel. preselecc.</td> </tr> <tr> <td>L4h (2 hilos)</td> <td>No</td> <td></td> <td>4 vel. preselecc.</td> </tr> <tr> <td>L1h (3 hilos)</td> <td colspan="3">Parada</td> </tr> <tr> <td>L2h (3 hilos)</td> <td colspan="3">Avance</td> </tr> <tr> <td>L3h (3 hilos)</td> <td>No</td> <td></td> <td>March.atrás</td> </tr> <tr> <td>L4h (3 hilos)</td> <td>No</td> <td>Auto/Manual</td> <td>2 vel. preselecc.</td> </tr> <tr> <td><i>F r 1</i> (Canal de referencia 1)</td> <td></td> <td><i>R e t</i></td> <td><i>R e t</i></td> </tr> <tr> <td><i>C e e</i> (Tipo control motor)</td> <td></td> <td><i>P u P P</i></td> <td></td> </tr> <tr> <td><i>r i n</i> (Inhibición marcha atrás)</td> <td></td> <td><i>y e s</i></td> <td></td> </tr> <tr> <td><i>R i e</i> (tipo AI1t)</td> <td></td> <td><i>o r</i></td> <td></td> </tr> <tr> <td><i>L f l l</i> (Pérdida 4-20 mA)</td> <td></td> <td><i>y e s</i></td> <td></td> </tr> <tr> <td><i>S P 2</i> (Vel. preselecc.2)</td> <td></td> <td></td> <td><i>10.0</i></td> </tr> <tr> <td><i>S P 3</i> (Vel. preselecc.3)</td> <td></td> <td></td> <td><i>25.0</i></td> </tr> <tr> <td><i>S P 4</i> (Vel. preselecc.4)</td> <td></td> <td></td> <td><i>50.0</i></td> </tr> <tr> <td><i>P P C</i> (Elección parámetros motor)</td> <td></td> <td></td> <td><i>C o s</i></td> </tr> <tr> <td><i>R d c</i> (Inyección DC auto.)</td> <td><i>y e s</i></td> <td><i>y e s</i></td> <td><i>y e s</i></td> </tr> </tbody> </table>			Entrada/salida o parámetro	Arranque/Parada	Regulación PID	Velocidad	AI1	Canal de referencia 1	Retorno PID	No	AIV1	No	Canal de referencia 1		AO1	No			LO1	No			R1	Variador sin fallo			L1h (2 hilos)	Avance			L2h (2 hilos)	No		March.atrás	L3h (2 hilos)	No	Auto/Manual	2 vel. preselecc.	L4h (2 hilos)	No		4 vel. preselecc.	L1h (3 hilos)	Parada			L2h (3 hilos)	Avance			L3h (3 hilos)	No		March.atrás	L4h (3 hilos)	No	Auto/Manual	2 vel. preselecc.	<i>F r 1</i> (Canal de referencia 1)		<i>R e t</i>	<i>R e t</i>	<i>C e e</i> (Tipo control motor)		<i>P u P P</i>		<i>r i n</i> (Inhibición marcha atrás)		<i>y e s</i>		<i>R i e</i> (tipo AI1t)		<i>o r</i>		<i>L f l l</i> (Pérdida 4-20 mA)		<i>y e s</i>		<i>S P 2</i> (Vel. preselecc.2)			<i>10.0</i>	<i>S P 3</i> (Vel. preselecc.3)			<i>25.0</i>	<i>S P 4</i> (Vel. preselecc.4)			<i>50.0</i>	<i>P P C</i> (Elección parámetros motor)			<i>C o s</i>	<i>R d c</i> (Inyección DC auto.)	<i>y e s</i>	<i>y e s</i>	<i>y e s</i>
Entrada/salida o parámetro	Arranque/Parada	Regulación PID	Velocidad																																																																																																
AI1	Canal de referencia 1	Retorno PID	No																																																																																																
AIV1	No	Canal de referencia 1																																																																																																	
AO1	No																																																																																																		
LO1	No																																																																																																		
R1	Variador sin fallo																																																																																																		
L1h (2 hilos)	Avance																																																																																																		
L2h (2 hilos)	No		March.atrás																																																																																																
L3h (2 hilos)	No	Auto/Manual	2 vel. preselecc.																																																																																																
L4h (2 hilos)	No		4 vel. preselecc.																																																																																																
L1h (3 hilos)	Parada																																																																																																		
L2h (3 hilos)	Avance																																																																																																		
L3h (3 hilos)	No		March.atrás																																																																																																
L4h (3 hilos)	No	Auto/Manual	2 vel. preselecc.																																																																																																
<i>F r 1</i> (Canal de referencia 1)		<i>R e t</i>	<i>R e t</i>																																																																																																
<i>C e e</i> (Tipo control motor)		<i>P u P P</i>																																																																																																	
<i>r i n</i> (Inhibición marcha atrás)		<i>y e s</i>																																																																																																	
<i>R i e</i> (tipo AI1t)		<i>o r</i>																																																																																																	
<i>L f l l</i> (Pérdida 4-20 mA)		<i>y e s</i>																																																																																																	
<i>S P 2</i> (Vel. preselecc.2)			<i>10.0</i>																																																																																																
<i>S P 3</i> (Vel. preselecc.3)			<i>25.0</i>																																																																																																
<i>S P 4</i> (Vel. preselecc.4)			<i>50.0</i>																																																																																																
<i>P P C</i> (Elección parámetros motor)			<i>C o s</i>																																																																																																
<i>R d c</i> (Inyección DC auto.)	<i>y e s</i>	<i>y e s</i>	<i>y e s</i>																																																																																																
 2 s																																																																																																			

 2 s Para cambiar la asignación de este parámetro pulse la tecla "ENT" durante 2 s.

Modo Configuración: menú FULL

1 - 0 -
dr C -
C L L -
F u n -
F L L -
C a n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Menú Entrada/Salida			
E C C	<p><input type="checkbox"/> Tipo de control</p> <p><input type="checkbox"/> Control de 2 hilos (véase página 51) El estado abierto o cerrado de la entrada controla el funcionamiento o paro. Ejemplo de cableado "fuente":</p>  <p>L11: avance L1x: marcha atrás</p> <p><input type="checkbox"/> Control de 3 hilos (véase página 51) Basta con pulsar "avance" o "marcha atrás" para controlar el arranque, basta con pulsar "parada" para controlar la parada. Ejemplo de cableado "fuente":</p>  <p>L11: parada L12: avance L1x: marcha atrás</p>	2C	
2 C			
3 C			
 2 s	<div style="text-align: center; background-color: black; color: white; padding: 5px;">⚠ PELIGRO</div> <div style="background-color: #ffffcc; padding: 5px;"> <p>FUNCIONAMIENTO NO DESEADO DEL EQUIPO Cuando se modifica este parámetro, el Tipo control 2 hilos E C E, página 51, y todas las asignaciones relacionadas con las entradas lógicas recuperarán sus valores predeterminados. Verifique que este cambio sea compatible con el diagrama de cableado empleado.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> </div>		



Para cambiar la asignación de este parámetro pulse la tecla "ENT" durante 2 s.

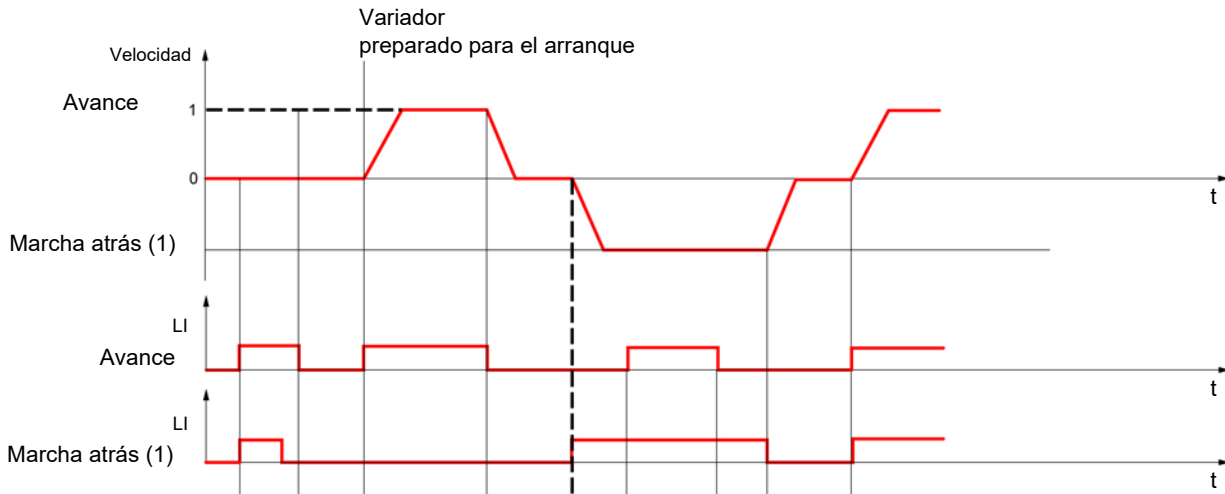
Modo Configuración: menú FULL

1 - 0 -
d r C -
C t L -
F u n -
F L t -
C o n -

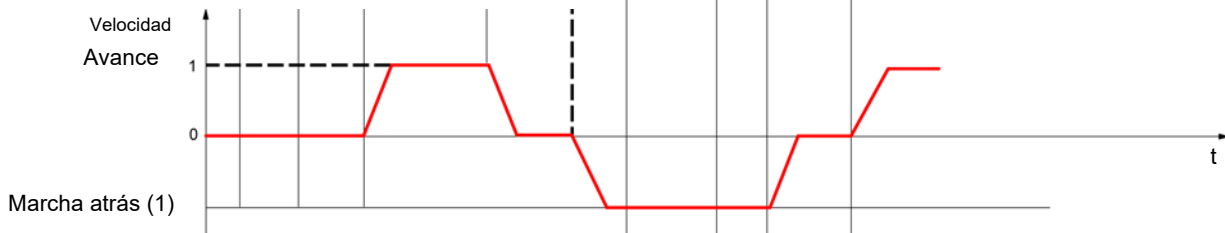
Diagramas de control de 2 hilos (véase página 51)

Variador alimentado y preparado.

2 hilos con detección de transitorios.



2 hilos sin detección de transitorios.



2 hilos con detección de transitorios

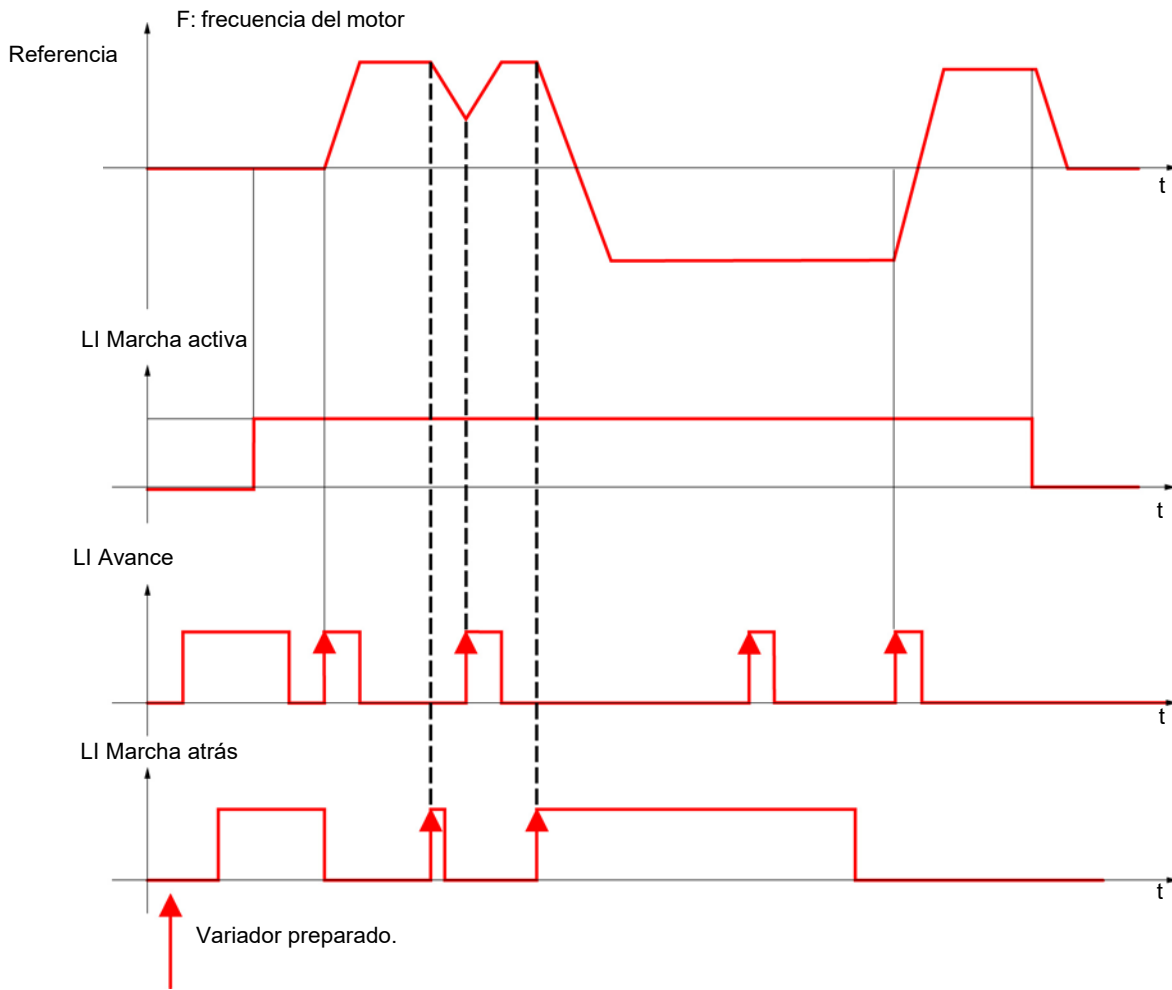


(1) La marcha atrás no está asignada de fábrica. Véase Dirección marcha atrás r r 5 en la página 66.

La marcha hacia delante y atrás realizadas al mismo tiempo da lugar al arranque del motor en sentido hacia delante.

Modo Configuración: menú FULL

Diagrama de control de 3 hilos (véase página 51)




Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
	Menú Entrada/Salida (continuación)		
ELC	<input type="checkbox"/> Tipo control 2 hilos		trn
LEL ERN PFO	<div style="text-align: center; background-color: black; color: white; padding: 5px;">⚠ PELIGRO</div> <p>FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO Verifique que la modificación de tipo control 2 hilos sea compatible con el diagrama de cableado utilizado.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> <p>Sólo podrá accederse al parámetro Tipo control 2 hilos si Tipo de control ELC, página 48, se ajusta a 2C.</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Nivel: Se toman en consideración los estados 0 o 1 para la marcha o parada. <input type="checkbox"/> Transición: Para iniciar la operación es necesario un cambio de estado (transición o límite), a fin de evitar un re arranque imprevisto tras una interrupción en la alimentación eléctrica. <input type="checkbox"/> Prioridad de la marcha hacia delante: Se toman en consideración los estados 0 o 1 para la marcha o parada, pero "avance" tiene prioridad sobre "marcha atrás". 		
nPL POS nEG EnEG	<input type="checkbox"/> Tipo de entradas lógicas		POS
	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Positivo: las entradas están activas (estado 1) a una tensión igual o mayor que 11 V (por ejemplo terminal de +24 V). Están inactivas (estado 0) cuando el variador está desconectado o a una tensión menor que 5 V. <input type="checkbox"/> Negativo utilizando alimentación interna: las entradas están activas (estado 1) a una tensión menor que 10 V (por ejemplo terminal COM). Están inactivas (estado 0) cuando el variador está desconectado o a una tensión igual o mayor que 16 V. <input type="checkbox"/> Negativo utilizando alimentación externa: las entradas están activas (estado 1) a una tensión menor que 10 V (por ejemplo terminal COM). Están inactivas (estado 0) a una tensión igual o mayor que 16 V. <p>Nota: La modificación se tendrá en cuenta sólo en el siguiente encendido del control.</p> <p>Véase Diagrama de conexiones de control, página 25.</p>		

Modo Configuración: menú FULL

I - 0 -
 dr C -
 C t L -
 Fun -
 FL t -
 C a n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
I - 0 -	Menú Entrada/Salida (continuación)		
AL I -	Menú de configuración AI1		
A , I t	<input type="checkbox"/> Configuración de AI1 Esta función proporciona la interfaz entre la señal de entrada analógica y un valor interno del variador. <input type="checkbox"/> Tensión: 0-5 V CC <input type="checkbox"/> Tensión: 0-10 V CC <input type="checkbox"/> Corriente: x-y mA. Rango determinado por los ajustes de Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0% C r L I y Parámetro de escalado de corriente AI1 de 100% C r H I indicados a continuación, página 52 .	5U	
S u I O u O A			
C r L I	<input type="checkbox"/> Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0% Visible sólo si Configuración de AI1 A , I t está ajustado a O A .	0 a 20 mA	4 mA
C r H I	<input type="checkbox"/> Parámetro de escalado de corriente AI1 de 100% Visible sólo si Configuración de AI1 A , I t está ajustado a O A .	0 a 20 mA	20 mA
I - 0 -	Menú Entrada/Salida (continuación)		
r I	<input type="checkbox"/> Asignación R1 <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> Ningún error detectado <input type="checkbox"/> Marcha del radiador <input type="checkbox"/> Umbral de frecuencia alcanzado <input type="checkbox"/> Velocidad máxima alcanzada <input type="checkbox"/> Umbral de intensidad alcanzado <input type="checkbox"/> Referencia de frecuencia alcanzada <input type="checkbox"/> Umbral térmico del motor alcanzado <input type="checkbox"/> Alarma de subcarga <input type="checkbox"/> Alarma de sobrecarga <input type="checkbox"/> AI1 AI. 4-20 - Visible sólo si A , I t está ajustado a O A (véase arriba)		FLt
n o FL t r u n FL A FL A C t A S r A t S A u L A o L A A P I	Nota: El relé R1 puede asignarse a protección aguas arriba para evitar sobretensión en el variador: <ul style="list-style-type: none"> • Conecte el relé de fallos R1 al contactor, véase página 18. • Utilice el relé R1 (Asignación R1 r I) con protección. • Utilice Asignación LO1 L o I (página 53) para la indicación a distancia del estado del variador. 		

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
1-0-	Menú Entrada/Salida (continuación)		
Lo1-	Menú de configuración LO1 (LO1-)		
Lo1	<input type="checkbox"/> Asignación LO1 Permite adaptar la salida lógica a la necesidad de la aplicación.		nO
no FLt run FLA FLA CLt SrA tSA uLA oLA AP1	<input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> Ningún error detectado <input type="checkbox"/> Marcha del radiador <input type="checkbox"/> Umbral de frecuencia alcanzado <input type="checkbox"/> Velocidad máxima alcanzada <input type="checkbox"/> Umbral de intensidad alcanzado <input type="checkbox"/> Referencia de frecuencia alcanzada <input type="checkbox"/> Umbral térmico del motor alcanzado <input type="checkbox"/> Alarma de subcarga <input type="checkbox"/> Alarma de sobrecarga <input type="checkbox"/> AI1 AI. 4-20 - Visible sólo si RI está ajustado a DA (véase arriba)		
	Cuando ndE = YES , la salida Lo1 se fuerza a PNP (consulte la página 78).		
Lo15	<input type="checkbox"/> Estado LO1 (nivel activo de salida)		POS
	 ATENCIÓN		
	PÉRDIDA DE CONTROL Si Lo15 = nEG y Lo1 tiene el valor FLt , se activará la salida cuando el variador detecte un fallo. Si el cableado se daña por cualquier motivo, no se detectará el estado del variador. No seleccione " nEG " a menos que esté seguro de que la señal estará presente en todo momento.		
	Si no se respetan estas instrucciones pueden producirse daños en el equipo, lesiones graves o incluso la muerte.		
PoS nEG	<input type="checkbox"/> Positivo: nivel de activación alto <input type="checkbox"/> Negativo: nivel de activación bajo		

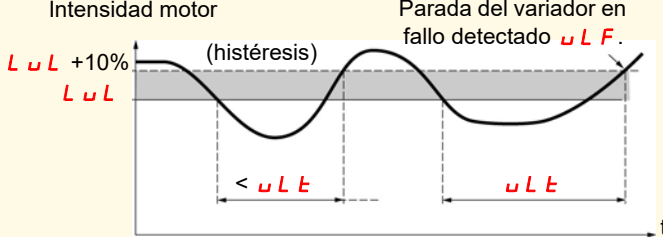
Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Menú Entrada/Salida (continuación)			
t o L	<input type="checkbox"/> Retardo por sobrecarga de la aplicación <p>Esta función puede utilizarse para detener el motor en caso de una sobrecarga de la aplicación. No se trata de una sobrecarga térmica del variador o del motor. Si la intensidad del motor es superior al Umbral de sobrecarga de la aplicación L o C, se activa el Retardo por sobrecarga de la aplicación t o L. Una vez que este retardo t o L haya transcurrido, si la intensidad es aún mayor que el umbral de la sobrecarga L o C -10%, el variador se parará y mostrará o L C Fallo sobrecarga. La detección de sobrecarga sólo está activa cuando el sistema está en estado estable (referencia de velocidad alcanzada). Un valor de 0 deshabilitará la detección de sobrecarga de la aplicación.</p>	0 a 100 s	0 s
L o C ()	<input type="checkbox"/> Umbral de sobrecarga de la aplicación <p>Visible sólo si el Retardo por sobrecarga de la aplicación t o L indicado anteriormente no está ajustado a 0. Este parámetro se utiliza para detectar una "sobrecarga de la aplicación". L o C puede ajustarse entre el 70 y 150% de la corriente nominal del variador. No se trata de una sobrecarga térmica del variador o del motor.</p>	70 a 150% de nCr	90% de nCr
F t o ()	<input type="checkbox"/> Retardo antes del arranque automático para el fallo de sobrecarga <p>Si Atr = YES, el variador reanuda automáticamente después de un fallo de sobrecarga o L C, una vez transcurrido este retardo. Tiempo mínimo permitido entre la detección de una sobrecarga y un reanque automático. Para que se realice el reanque automático, el valor del tiempo máximo de reanque t A r de la página 91 debe superar el valor de este parámetro al menos un minuto. Visible sólo si el Retardo por sobrecarga de la aplicación t o L indicado anteriormente no está ajustado a n o.</p>	De 0 a 6 min	0 min

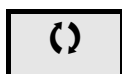
() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

1 - 0 -
d r C -
C L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Menú Entrada/Salida (continuación)			
u L t	<input type="checkbox"/> Retardo por subcarga de la aplicación u L t se puede ajustar entre 0 y 100 s. Si la intensidad del motor baja del umbral de subcarga L u L durante un periodo superior al retardo ajustable u L t, el variador se parará y mostrará u L F (Fallo de subcarga del proceso), página 111. 	0 a 100 s	0 s
L u L (C)	<input type="checkbox"/> Umbral de subcarga de la aplicación Visible sólo si el Retardo por subcarga de la aplicación t o L no está ajustado a 0. Este parámetro se utiliza para detectar una condición de subcarga de la aplicación en el motor. Umbral de subcarga de la aplicación L u L puede ajustarse entre el 20 y 100% de la corriente nominal del variador.	20 a 100% de nCr	60%
F t u (C)	<input type="checkbox"/> Retardo antes del arranque automático para el fallo de subcarga Si Atr = SÍ, el variador reanuda automáticamente después de un fallo de subcarga u L F, una vez transcurrido este retardo. Tiempo mínimo permitido entre la detección de una sobrecarga y un reanque automático. Para que se realice el reanque automático, el valor del tiempo máximo de reanque t A r de la página 91 debe superar el valor de este parámetro al menos un minuto. Visible sólo si el retardo por subcarga de la aplicación u L t indicado anteriormente no tiene el valor n o.	De 0 a 6 min	0 min
F t d (C)	<input type="checkbox"/> Umbral de frecuencia del motor Visible sólo si la Asignación R1 r I, página 52, o una Asignación LO1 L o I, página 53, está ajustada a F t A.	0 a 400 Hz	50 o 60 Hz según el calibre del variador.
C t d (C)	<input type="checkbox"/> Nivel de intensidad del motor Visible sólo si la Asignación R1 r I, página 52, o una Asignación LO1 L o I, página 53, está ajustada a C t A.	0 a 1,5 In (1)	InV
t t d (C)	<input type="checkbox"/> Umbral del estado térmico del motor Visible sólo si Asignación R1 r I, página 52, está ajustado a t S A. Umbral de disparo por alarma térmica del motor (salida lógica o relé).	0 a 118% de tHr	100%

(1)In = corriente nominal del variador



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

1 - 0 -
dr C -
C L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
1 - 0 -	Menú Entrada/Salida (continuación)		
A 0 1 -	Menú de configuración AO1		
A 0 1	<input type="checkbox"/> Asignac. AO1 Este parámetro se utiliza para establecer el valor de una salida analógica.		n0
n 0 o C r o F r o r P o P S o P F o P E o P r t H r t H d	<input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> Intensidad del motor, entre 0 y 2 In (In = intensidad nominal del variador indicada en la placa de características del variador) <input type="checkbox"/> Frecuencia de salida, de 0 a la máxima frecuencia t F r <input type="checkbox"/> Salida de rampa, de 0 a la máxima frecuencia t F r <input type="checkbox"/> Referencia PID, entre 0 y 100% del punto de ajuste PID: visible sólo si Retorno PID P , F , página <u>72</u> , no está ajustado a n 0 <input type="checkbox"/> Retorno PID, entre 0 y 100% de realimentación PID: visible sólo si Retorno PID P , F , página <u>72</u> , no está ajustado a n 0 <input type="checkbox"/> Error PID, entre -5% y +5% de realimentación PID: visible sólo si Retorno PID P , F , página <u>72</u> , no está ajustado a n 0 <input type="checkbox"/> Potencia de salida, entre 0 y 2,5 veces la potencia nominal del motor n P r <input type="checkbox"/> Estado térmico del motor, entre el 0 y el 200% del estado térmico nominal <input type="checkbox"/> Estado térmico del variador, entre el 0 y el 200% del estado térmico nominal		
A 0 1 t	<input type="checkbox"/> Configuración AO1 Este parámetro proporciona la interfaz entre el valor interno del variador y una señal de salida analógica.		0A
1 0 u o A 4 A	<input type="checkbox"/> Tensión: 0-10 V CC <input type="checkbox"/> Corriente: 0-20 mA <input type="checkbox"/> Corriente: 4-20 mA		




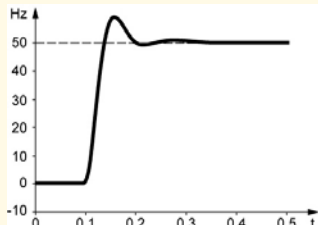
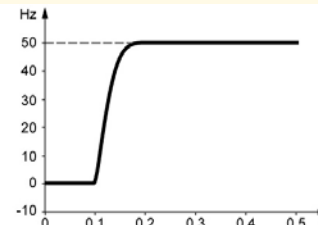
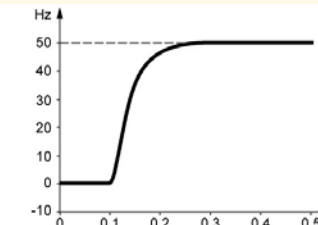

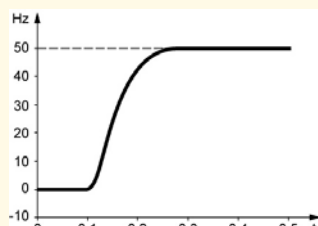
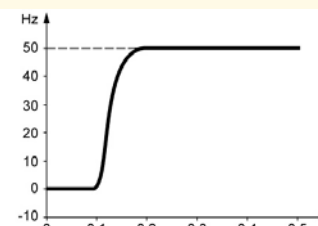
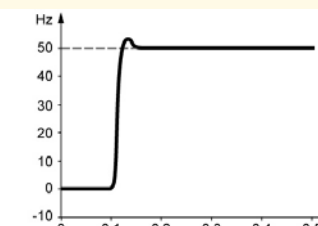
Modo Configuración: menú FULL

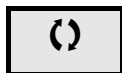
Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
drC-	Menú Control motor		
bFr	<input type="checkbox"/> Frecuencia estándar del motor Consulte la página 45 .		50 Hz
nPr	<input type="checkbox"/> Pot.nominal motor Consulte la página 46 .	NCV -5 a NCV +2	Según el calibre del variador
CoS	<input type="checkbox"/> Motor cos phi nominal Visible sólo si Elección parámetros motor nPC , página 60 , está ajustado a CoS . Si Motor cos phi nominal CoS está disponible Pot.nominal motor nPr desaparece. Coseno de fi de la placa de características del motor (pf). Nota: No se debe confundir esto con "factor de potencia" del motor. Ajustar CoS a 1, o muy cerca de 1, puede provocar un funcionamiento incorrecto del motor. Si el factor de potencia del motor no está indicado en la placa de características, deje este parámetro con el valor predeterminado de fábrica (aproximadamente 0,80).	0,5 a 1	Según el calibre del variador
unS	<input type="checkbox"/> Tensión nominal del motor Tensión nominal del motor indicada en la placa de características. Si la tensión de red es inferior a la tensión nominal del motor, debe ajustarse Tensión nominal del motor unS al valor de la tensión de red aplicada a los terminales del variador.	100 a 480 V	230 V
nCr	<input type="checkbox"/> Intensidad nominal del motor Intensidad nominal del motor indicada en la placa de características. Intensidad nominal del motor nCr modifica Corriente térmica del motor tH , página 94 .	0,25 a 1,5 In (1)	Según el calibre del variador
FrS	<input type="checkbox"/> Frecuencia nominal del motor Frecuencia nominal del motor indicada en la placa de características. El ajuste de fábrica es 50 Hz, o se preajusta a 60 Hz si Frecuencia estándar del motor bFr , página 45 , se ajusta a 60 Hz.	10 a 400 Hz	50 Hz
nSP	<input type="checkbox"/> Vel. nominal motor Velocidad nominal del motor indicada en la placa de características.	0 a 24 000 RPM	Según el calibre del variador
tFr	<input type="checkbox"/> Frecuencia máxima Frecuencia máxima tFr da el valor superior posible para Vel.máxima HSP , página 90 . Se ajusta de fábrica a 60 Hz, o se preajusta a 72 Hz si Frecuencia estándar del motor bFr , página 57 , se ajusta a 60 Hz.	10 a 400 Hz	60 Hz
CtC	<input type="checkbox"/> Tipo control motor Permite la selección del tipo de control de motor adecuado para la aplicación y el rendimiento requerido.		Std
PErF	<input type="checkbox"/> Rendimiento: SVCU; control vectorial sin sensor con lazo de velocidad interno basado en cálculo de retroalimentación. Para aplicaciones que requieren alto rendimiento durante el arranque o el funcionamiento.		
Std	<input type="checkbox"/> Estándar: Ley de motor estándar. Para aplicaciones sencillas que no requieren un alto rendimiento. Ley de control de motor simple manteniendo una relación tensión/frecuencia constante, con un posible ajuste de la curva inferior. Esta ley se utiliza generalmente para motores conectados en paralelo. Algunas aplicaciones específicas con motores en paralelo y niveles de alto rendimiento pueden requerir PErF .		
PuNP	<input type="checkbox"/> Bomba: U ² /F; dedicado a aplicaciones de bomba de par variable y ventilador que no requieran un alto par de arranque.		

(1)In = corriente nominal del variador

Modo Configuración: menú FULL

- - -
 drC-
 C t L -
 F u n -
 F L t -
 C o n -


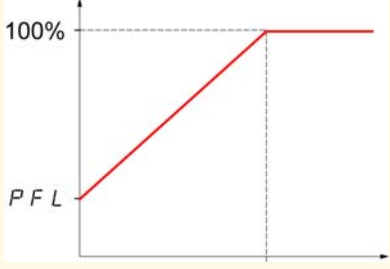

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Menú Control motor (continuación)			
uFr 	<input type="checkbox"/> Compensación RI Se emplea para optimizar el par a velocidades mínimas o para adaptarse a casos especiales (por ejemplo: para motores conectados en paralelo, disminuir Compensación RI uFr). Si el par es insuficiente a velocidad mínima, aumentar Compensación RI uFr . Un valor demasiado alto puede hacer que el motor no arranque (bloqueo) o causar un cambio en el modo de limitación de corriente.	25 a 200%	100%
SLP 	<input type="checkbox"/> Compens.Desliz. Visible sólo si Tipo control motor C t L , página 57, no está ajustado a P u n P . Se emplea para ajustar el valor de compensación de deslizamiento a un valor cercano al del deslizamiento nominal del motor, o para adaptarse a casos especiales (por ejemplo: para motores conectados en paralelo, disminuir Compens.Desliz. SLP). Si la compensación de deslizamiento establecida es menor que la compensación de deslizamiento real, el motor no funcionará a la velocidad nominal en el estado estable, sino a una velocidad inferior a la de referencia. Si la compensación de deslizamiento establecida es mayor que la compensación de deslizamiento real, la velocidad del motor será inestable.	0 a 150%	100%
SEa 	<input type="checkbox"/> Estabilidad del bucle de frecuencia El parámetro SEa se puede utilizar para reducir rebasamientos y oscilaciones al final de la aceleración. Después de un periodo de aceleración o deceleración, SEa adapta el retorno a estado estable de la dinámica de la máquina. Un valor demasiado alto causa un tiempo de respuesta largo. Un valor demasiado bajo causa una sobrevelocidad e incluso inestabilidad.	0 a 100%	20%
<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>SEa bajo</p> <p>En este caso, aumentar SEa.</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>SEa correcto</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>SEa</p> <p>En este caso, disminuir SEa.</p>  </div> </div> <p>Visible sólo si Tipo control motor C t L, página 57, no está ajustado a P E r F</p>			
FLG 	<input type="checkbox"/> Ganancia del bucle de frecuencia El parámetro FLG ajusta la pendiente del aumento de velocidad en función de la inercia de la máquina que se está empleando. Un valor demasiado alto causa una sobrevelocidad e incluso inestabilidad. Un valor demasiado bajo causa un tiempo de respuesta largo.	0 a 100%	20%
<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>FLG bajo</p> <p>En este caso, aumentar FLG</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>FLG correcto</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>FLG</p> <p>En este caso, disminuir FLG.</p>  </div> </div> <p>Visible sólo si Tipo control motor C t L, página 57, no está ajustado a P E r F.</p>			

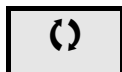


Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

- - -
 drC -
 C t L -
 F u n -
 F L t -
 C o n -



Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Menú Control motor (continuación)			
PFL 	<input type="checkbox"/> Corriente de magnetización Define la corriente magnetizante actual, a frecuencia cero, como un % de la corriente magnetizante nominal. Adaptación de la ley de bombeo.  Visible sólo si Tipo control motor C t L , página 57 , no está ajustado a P u n P .	0 a 100%	20%
SFr 	<input type="checkbox"/> Frecuencia de conmutación Ajuste de frecuencia de conmutación. En caso de sobrecalentamiento, el variador disminuye automáticamente la frecuencia de conmutación. Se restaura a su valor original cuando la temperatura vuelve a la normalidad. <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; text-align: center;"> <h2>AVISO</h2> <p>RIESGO DE DAÑOS EN EL VARIADOR En la gama ATV12●●●M2, si los filtros están desconectados, la frecuencia de conmutación del variador no debe ser superior a 4 kHz. Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.</p> </div>	2 a 16 kHz	4 kHz
SFt HF1 HF2	<input type="checkbox"/> Tipo de frecuencia de conmutación La frecuencia de conmutación del motor se modificará (reducirá) siempre cuando la temperatura interna del variador sea demasiado elevada. <input type="checkbox"/> HF1: Optimización del calentamiento. Permite al sistema adaptarse a la frecuencia de conmutación en función de la frecuencia del motor. <input type="checkbox"/> HF2: Optimización del ruido del motor (para frecuencia de conmutación alta). Permite al sistema mantener una frecuencia de conmutación elegida (SFr), cualquiera que sea la frecuencia del motor (rFr). En caso de sobrecalentamiento, el variador disminuye automáticamente la frecuencia de conmutación. Se restaura a su valor original cuando la temperatura vuelve a la normalidad.		HF1
nrd no YES	<input type="checkbox"/> Frec.Corte Aleatoria Ruido significa ruido audible. Dependiendo del medio ambiente debe ser posible ajustar el ruido del motor. La modulación de frecuencia aleatoria evita posibles resonancias que puedan producirse a una frecuencia fija. <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Sí		n0



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

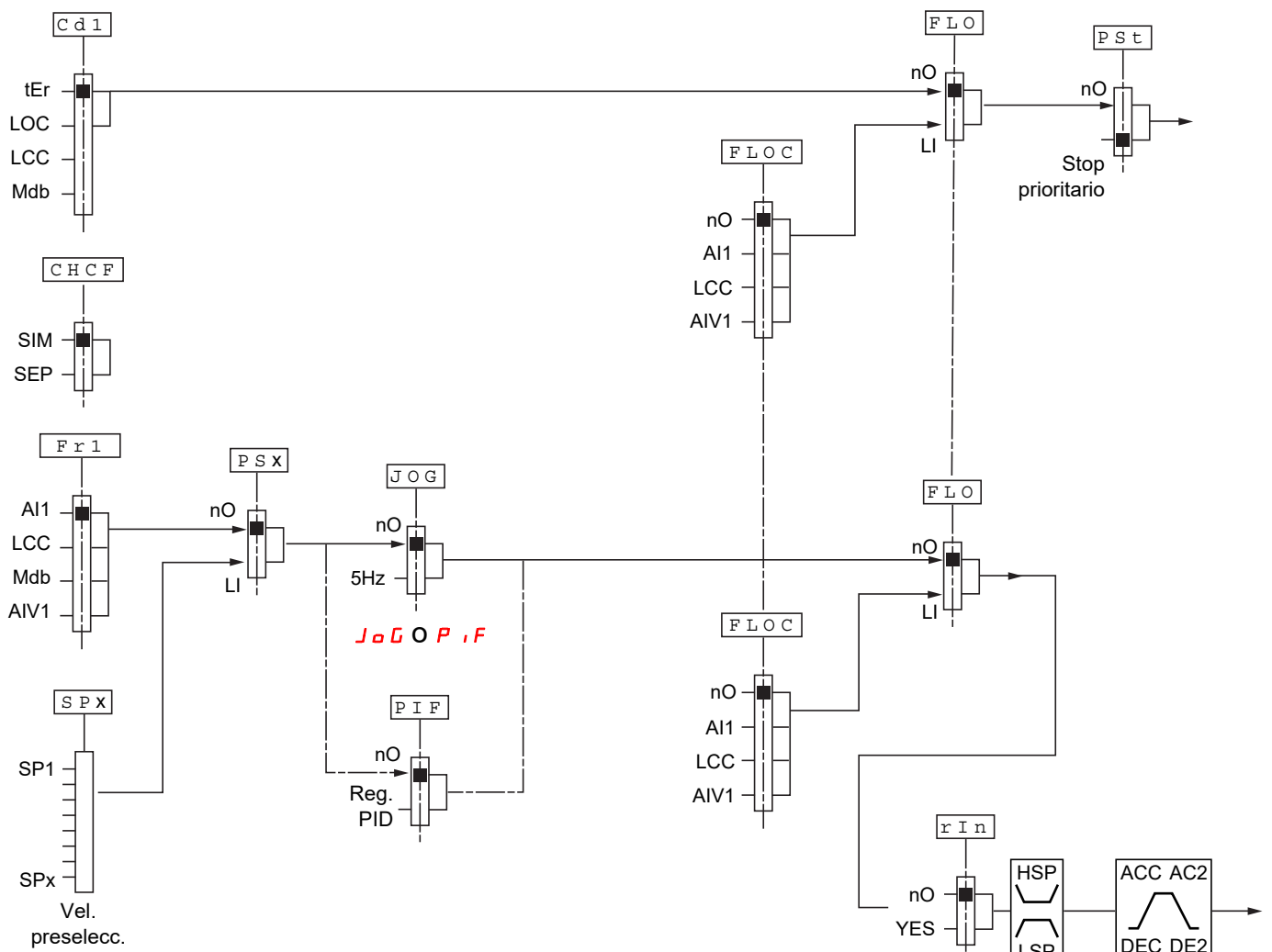
Modo Configuración: menú FULL

i - o -
 drC -
 CLL -
 Fun -
 FLt -
 CoP -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
drC -	Menú Control motor (continuación)		
tun	<input type="checkbox"/> Autoajuste		nO
	<div style="text-align: center; background-color: black; color: white; padding: 5px;">  PELIGRO </div> <p>PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA O ARCO ELÉCTRICO</p> <ul style="list-style-type: none"> • Durante el autoajuste, el motor funciona a corriente nominal. • No manipule el motor durante el autoajuste. <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p>		
	<div style="text-align: center; background-color: yellow; padding: 5px;">  ATENCIÓN </div> <p>PÉRDIDA DE CONTROL</p> <ul style="list-style-type: none"> • Antes de arrancar el autoajuste, es esencial que se configuren correctamente los siguientes parámetros: unS, FrS, nCr, nSP y nPr o CoS. • Cuando se haya cambiado uno o más de estos parámetros después de realizar el autoajuste, tun devolverá no y se deberá repetir el procedimiento. <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.</p>		
no YES done	<input type="checkbox"/> No: Parámetros de ajuste de fábrica de motores estándar. <input type="checkbox"/> Sí: Ejecuta el autoajuste. <input type="checkbox"/> Realizado: Si ya se ha realizado el autoajuste.		
	<p>Cuidado:</p> <ul style="list-style-type: none"> • El autoajuste debe realizarse con el motor conectado y frío. • Los parámetros Pot. nominal motor nPr, página 46, y Intensidad nominal del motor nCr, página 57, deben ser consistentes. • El autoajuste sólo se realiza si no hay ningún comando de parada activo. Si se ha asignado una función de parada en rueda libre o de parada rápida a una entrada lógica, esta entrada debe estar a 1 (activa a 0). • El autoajuste tiene prioridad sobre cualquier comando de ejecución o de premagnetización del motor, que se llevarán a cabo después de la secuencia de autoajuste. • El autoajuste debe durar entre 1 y 2 segundos. No lo interrumpa, espere a que tun cambie a done o no. <p>Nota: Durante el autoajuste el motor funciona a corriente nominal.</p>		
nPr CoS	<input type="checkbox"/> Elección parámetros motor		nPr
	<p>Este parámetro permite elegir los parámetros del motor que se configurarán (nPr o CoS).</p> <input type="checkbox"/> Pot. nominal motor nPr Página 46 <input type="checkbox"/> Motor cos phi nominal CoS Página 57		


Menú Control

Diagrama de canal de control



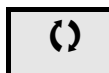
Modo Configuración: menú FULL

I - 0 -
 d r C -
 C E L -
 F u n -
 F L E -
 C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
C E L -	Menú Control		
F r 1 A 1 1 L C C P d b A 1 0 1	<input type="checkbox"/> Canal de referencia 1 <input type="checkbox"/> Bornero <input type="checkbox"/> Terminal remoto <input type="checkbox"/> Modbus <input type="checkbox"/> Terminal integrado con selector giratorio Este parámetro está ya incluido en la sección "my menu", página 45 .		AI1
L F r ()	<input type="checkbox"/> Referencia frecuencia mediante terminal Este parámetro está ya incluido en la sección "my menu", página 45 .	-400 Hz a 400 Hz	-
A 1 0 1 ()	<input type="checkbox"/> Entrada analógica Este parámetro está ya incluido en la sección "my menu", página 45 .	0% a 100%	
r 1 0 n o Y E S	<input type="checkbox"/> Inhibición marcha atrás La inhibición del movimiento en dirección marcha atrás no se aplicará a las solicitudes de dirección enviadas por las entradas lógicas. - Las solicitudes de dirección marcha atrás enviadas por las entradas lógicas se tomarán en cuenta. - Las solicitudes de dirección marcha atrás enviadas por el terminal no se tomarán en cuenta. - Las solicitudes de dirección marcha atrás enviadas por la línea no se tomarán en cuenta. - Cualquier referencia de velocidad marcha atrás procedente del PID, etc, se interpreta como una referencia cero (0 Hz). <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Sí		nO
P S t ⌚ 2 s	<input type="checkbox"/> Stop Prioritario Este parámetro puede habilitar o deshabilitar el botón stop ubicado en el variador y en el terminal remoto. Deshabilitar el botón stop es efectivo si el canal de comandos activos no es el de la consola del variador o el del terminal remoto.		YES
C H C F n o Y E S	 ATENCIÓN PÉRDIDA DE CONTROL Va a desactivar el botón de parada situado en el variador y el terminal remoto. No seleccione n o a menos que existan métodos de parada exterior. Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.		
S 1 0 S E P	<input type="checkbox"/> Configuración de canales Configuración de canales C H C F permite la selección de: - Modo No separados, (comando y referencia vienen del mismo canal) - Modo Separados, (comando y referencia vienen de diferentes canales) <input type="checkbox"/> Modo No separados <input type="checkbox"/> Modo Separados		SIM



Para cambiar la asignación de este parámetro pulse la tecla "ENT" durante 2 s.



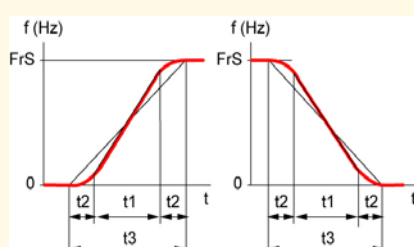
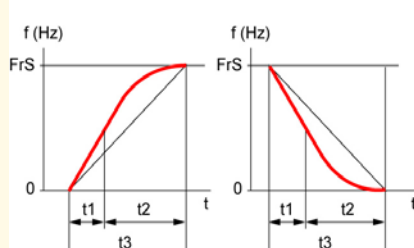
Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

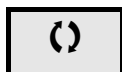
Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
CEL-	Menú Control (continuación)		
CDI LER LoC LCC ndb	<input type="checkbox"/> Canal control 1 Este parámetro permite elegir el canal de control. <input type="checkbox"/> Terminales <input type="checkbox"/> Local <input type="checkbox"/> Terminal remoto <input type="checkbox"/> Modbus Este parámetro está disponible si Configuración de canales CHCF , página 62 , está ajustado a Separados.		tEr
FLa no L1H - L4H	<input type="checkbox"/> Asignación de forzado local <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h a L4h: El modo Forzado local está activo cuando la entrada se encuentra en estado 1.		nO
FLoC no A1I LCC AuI	<input type="checkbox"/> Referencia de forzado local Visible sólo si Asignación de forzado local FLa no está ajustado a no . <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> Bornero <input type="checkbox"/> Terminal remoto <input type="checkbox"/> Terminal integrado con selector giratorio		nO

Modo Configuración: menú FULL



r - a -
d r C -
C t L -
F u n -
F L t -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función		
rPt -	Menú Rampa		
ACC ()	<input type="checkbox"/> Aceleración Tiempo de aceleración entre 0 Hz y la Frecuencia nominal del motor FrS , página 57 . Asegúrese de que este valor sea compatible con la inercia accionada del sistema.	0,0 s a 999,9 s	3,0 s
DEC ()	<input type="checkbox"/> Deceleración Tiempo para decelerar desde la Frecuencia nominal del motor FrS , página 57 , hasta 0 Hz. Asegúrese de que este valor sea compatible con la inercia accionada del sistema.	0,0 s a 999,9 s	3,0 s
rPt Lin S U ()	<input type="checkbox"/> Asignación en forma de rampa <input type="checkbox"/> Lineal <input type="checkbox"/> Forma de S <input type="checkbox"/> Forma de U		Lin
	<p>Forma de S</p>  <p>Forma de U</p>  <p>El coeficiente de redondeo es fijo. t1 = 0,6 tiempo de rampa ajustado (lineal) t2 = 0,4 tiempo de rampa ajustado (redondeado) t3 = 1,4 tiempo de rampa ajustado</p> <p>El coeficiente de redondeo es fijo. t1 = 0,5 tiempo de rampa ajustado (lineal) t2 = tiempo de rampa ajustado (redondeado) t3 = 1,5 tiempo de rampa ajustado</p>		
rPS no L1H L2H L3H L4H L1L L2L L3L L4L	<input type="checkbox"/> Conmutación rampa <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> L1H: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2H: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3H: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4H: LI4 activo a 1 <input type="checkbox"/> L1L: LI1 activo a 0 <input type="checkbox"/> L2L: LI2 activo a 0 <input type="checkbox"/> L3L: LI3 activo a 0 <input type="checkbox"/> L4L: LI4 activo a 0 Véase Información de asignación LI en la página 46 .		n0



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
<i>Fun-</i>	Menú Función (continuación)		
<i>rPt-</i>	Menú Rampa (continuación)		
<i>AC2</i> 	<input type="checkbox"/> Aceleración 2 Visible sólo si Conmutación rampa <i>rP5</i> , página 64 , está ajustado a <i>no</i> . Tiempo de rampa de segunda aceleración, ajustable desde 0,0 a 999,9 s. Esta rampa será la rampa activa cuando se utiliza el PID sólo para las fases de arranque y re arranque, véase Nivel de re arranque PID , página 75 .	0,0 a 999,9 s	5,0 s
<i>DE2</i> 	<input type="checkbox"/> Deceleración 2 Visible sólo si Conmutación rampa <i>rP5</i> , página 64 , está ajustado a <i>no</i> . Tiempo de rampa de segunda deceleración, ajustable desde 0,0 a 999,9 s.	0,0 a 999,9 s	5,0 s
<i>brA</i> <i>no</i> <i>YES</i> <i>dYnA</i>	<input type="checkbox"/> Asignación adaptación rampa de decel. <input type="checkbox"/> Función inactiva. El variador decelerará según el ajuste de deceleración normal. Este ajuste es compatible con la opción de frenado dinámico, si se utiliza. <input type="checkbox"/> Esta función aumenta automáticamente el tiempo de deceleración al parar o reducir la velocidad de cargas de alta inercia, para ayudar a prevenir la sobretensión del bus de CC o el frenado excesivo. <input type="checkbox"/> Freno del motor: Este modo permite al variador intentar parar lo más rápido posible sin el uso de una resistencia de frenado dinámico. Utiliza pérdidas del motor para disipar la energía de la regeneración. Esta función puede ser incompatible con el posicionamiento. No debe usarse cuando se están utilizando un módulo y una resistencia de frenado opcionales. Nota: Cuando se utiliza una resistencia de frenado, ajuste <i>brA</i> a <i>no</i> .		YES



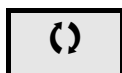
Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

r - -
d r C -
C t L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
5 t t -	Menú de configuración de parada		
5 t t	<input type="checkbox"/> Tipo de parada Modo de parada al desaparecer la orden de marcha y aparecer un comando de parada. <input type="checkbox"/> Paro rampa <input type="checkbox"/> Parad.rápid <input type="checkbox"/> Rueda libre		rMP
r n P F 5 t n 5 t			
n 5 t	<input type="checkbox"/> Asignación rueda libre La parada se activa cuando la entrada o el bit cambia a 0. Si la entrada vuelve al estado 1 y la orden de marcha está activa, el motor reanunciará si el Tipo de control t C C , página 48, = r C y el Tipo control 2 hilos t C t , página 51, = L E L o P F o . Si no es así, se deberá enviar una nueva orden de marcha. <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> L1L: LI1 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L2L: LI2 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L3L: LI3 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L4L: LI4 activo a 0 para parar		nO
n o L 1 L L 2 L L 3 L L 4 L			
F 5 t	<input type="checkbox"/> Asignación de parada rápida <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> L1L: LI1 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L2L: LI2 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L3L: LI3 activo a 0 para parar <input type="checkbox"/> L4L: LI4 activo a 0 para parar		nO
n o L 1 L L 2 L L 3 L L 4 L			
d C F ()	<input type="checkbox"/> Coef. parada rápida Visible sólo si Asignación de parada rápida F 5 t , página 63, no está ajustado a n o o si F 5 t está ajustado a Tipo de parada 5 t t , página 66. La rampa que está activada (Deceleración d E C , página 45, o Deceleración 2 d E 2 , página 65) se divide por este coeficiente cuando se envían las solicitudes de parada. El valor 10 corresponde al tiempo de rampa mínimo.	1 a 10	4

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
r r 5	<input type="checkbox"/> Dirección marcha atrás LI1 a LI4: elección de la entrada asignada al comando de marcha atrás. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: L1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: L2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: L3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: L4 activo a 1		nO
n o L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H			



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

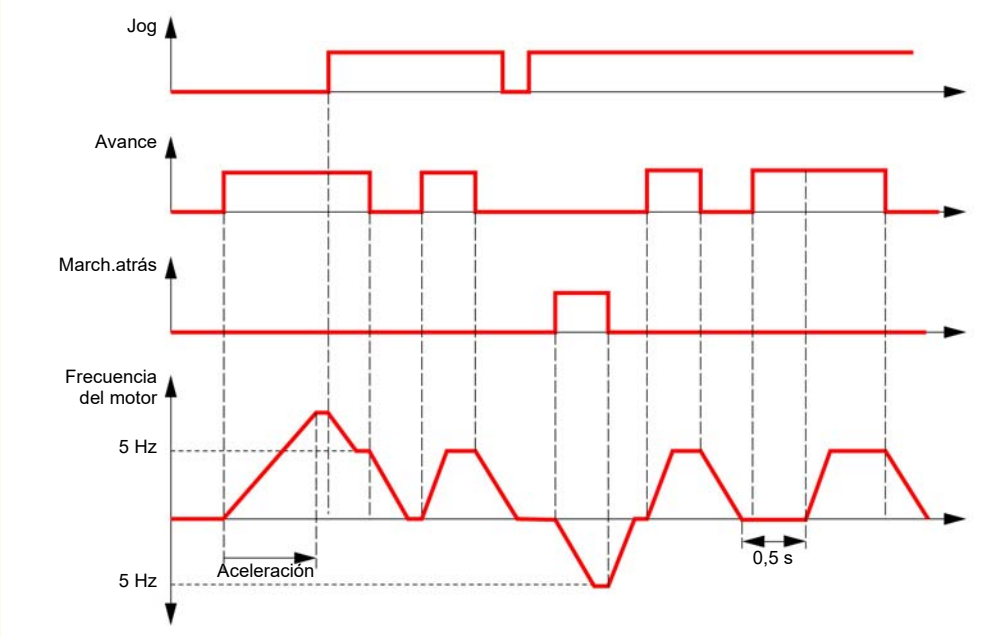
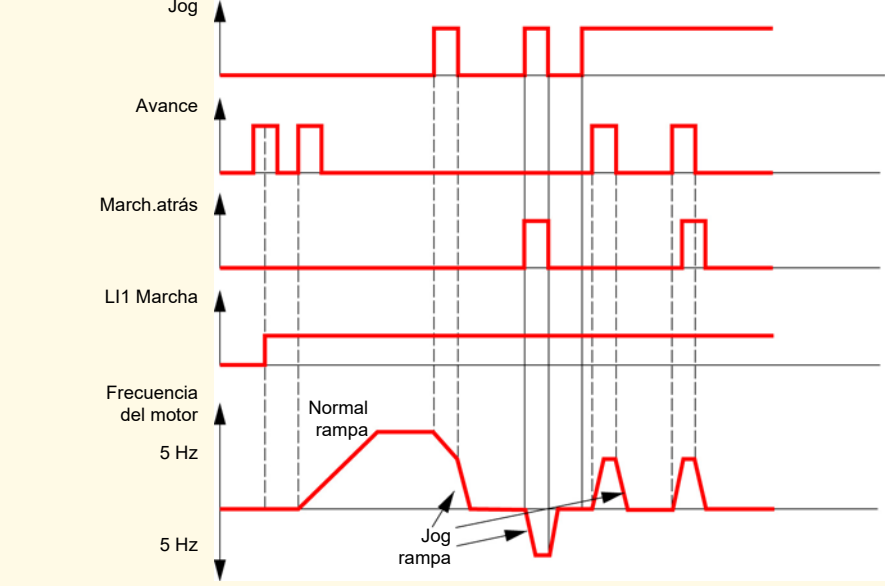
Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
A d C -	Menú Inyección DC auto.		
A d C	<input type="checkbox"/> Inyección DC automática		YES
() no YES C t	<div style="background-color: black; color: white; text-align: center; padding: 5px;"> PELIGRO </div> <p>PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO Cuando A d C = C t, la inyección de corriente se realiza aunque no se haya enviado un comando de marcha. Verifique que esta acción no ponga en peligro de ningún modo al personal ni al equipo.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p>		
	<div style="text-align: center; padding: 10px;"> ATENCIÓN </div> <p>NO HAY PAR DE MANTENIMIENTO</p> <ul style="list-style-type: none"> • El frenado por inyección de CC no proporciona un par de mantenimiento a velocidad nula. • El frenado por inyección de CC no funciona si hay una pérdida de potencia ni si el variador detecta un fallo. • Cuando sea necesario, utilice un freno aparte para mantener los niveles de par. <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.</p> <p> <input type="checkbox"/> Función inactiva, sin corriente de inyección DC. <input type="checkbox"/> Inyección DC limitada en el tiempo. <input type="checkbox"/> Inyección DC continua. </p>		
S d C 1 ()	<input type="checkbox"/> Corriente de inyección DC automática	0 a 120% de nCr	70%
()	<div style="text-align: center; padding: 10px;"> AVISO </div> <p>RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR Compruebe que el motor resistirá esta corriente sin sobrecalentarse.</p> <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse daños materiales.</p> <p>Visible sólo si Inyección DC automática A d C no está ajustado a no. Corriente de inyección en parada e inyección DC continua.</p>		
	<div style="text-align: center; padding: 10px;"> AVISO </div> <p>RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR</p> <ul style="list-style-type: none"> • Los períodos largos de frenado por inyección de CC pueden provocar sobrecalentamiento y dañar el motor. • Proteja el motor evitando períodos largos de frenado por inyección de CC. <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse daños materiales.</p> <p>Visible sólo si Inyección DC automática A d C no está ajustado a no. Tiempo de inyección en parada.</p>		
E d C 1 ()	<input type="checkbox"/> Tiempo de inyección DC automática	0,1 a 30 s	0,5 s
()	<div style="text-align: center; padding: 10px;"> AVISO </div> <p>RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR</p> <ul style="list-style-type: none"> • Los períodos largos de frenado por inyección de CC pueden provocar sobrecalentamiento y dañar el motor. • Proteja el motor evitando períodos largos de frenado por inyección de CC. <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse daños materiales.</p> <p>Visible sólo si Inyección DC automática A d C no está ajustado a no. Tiempo de inyección en parada.</p>		
	<div style="text-align: center; padding: 10px;"> AVISO </div> <p>RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR</p> <ul style="list-style-type: none"> • Los períodos largos de frenado por inyección de CC pueden provocar sobrecalentamiento y dañar el motor. • Proteja el motor evitando períodos largos de frenado por inyección de CC. <p>Si no se respetan estas precauciones pueden producirse daños materiales.</p> <p>Visible sólo si Inyección DC automática A d C no está ajustado a no. Tiempo de inyección en parada.</p>		

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Fun-
L1H
L2H
L3H
L4H

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
JOG	<p><input type="checkbox"/> Asignación Jog</p> <p>Este parámetro proporciona un control paso a paso del motor en marcha, mediante una entrada lógica asociada con una entrada lógica de 2 y 3 hilos. La frecuencia Jog está fijada a 5 Hz. Las rampas de aceleración y deceleración que se tienen en cuenta en la función Jog son de 0,1 s.</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Función inactiva. <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1 		n0
	<p>Control 2 hilos</p>  <p>Control 3 hilos</p> 		

Velocidades preseleccionadas

Se pueden preseleccionar 2, 4 u 8 velocidades, que requieren 1, 2 o 3 entradas lógicas respectivamente.

Tabla de combinación para las entradas de velocidad preseleccionadas

8 velocidades LI (PS8)	4 velocidades LI (PS4)	2 velocidades LI (PS2)	Referencia velocidad
0	0	0	Referencia
0	0	1	SP2
0	1	0	SP3
0	1	1	SP4
1	0	0	SP5
1	0	1	SP6
1	1	0	SP7
1	1	1	SP8

Modo Configuración: menú FULL

i - a -
d r C -
C t L -
F u n -
F L t -
C o n -

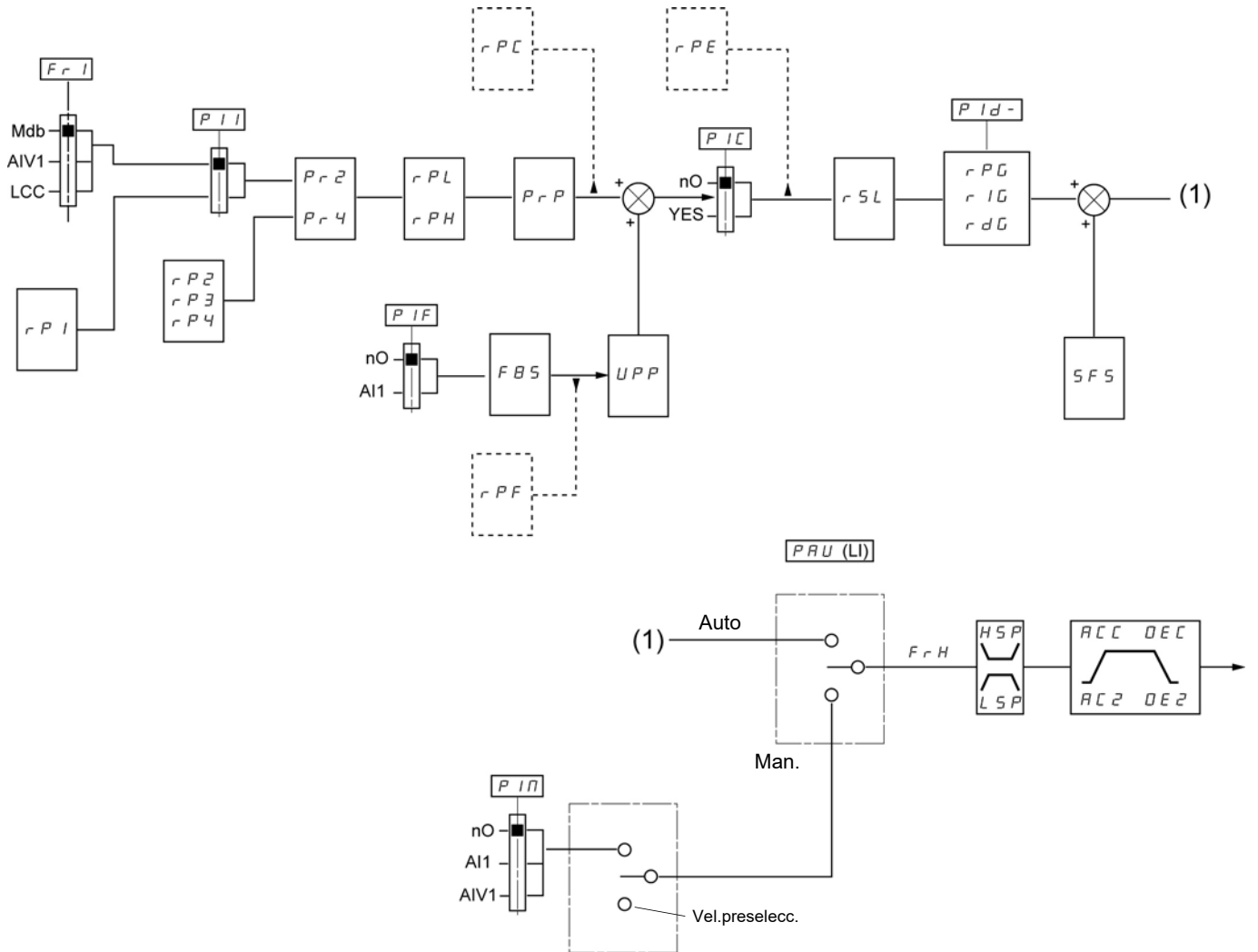
Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
P55 -	Menú Velocidad.Preselecc.		
P52 <i>no</i> L1H L2H L3H L4H	<input type="checkbox"/> 2 Vel. preselecc. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1		n0
P54	<input type="checkbox"/> 4 Vel. preselecc. Como P52 .		n0
P58	<input type="checkbox"/> 8 Vel. preselecc. Como P52 .		n0
SP2 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.2 Visible sólo si 2 Vel. preselecc. P52 no está ajustado a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	10 Hz
SP3 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.3 Visible sólo si 4 Vel. preselecc. P54 no está ajustado a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	15 Hz
SP4 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.4 Visible sólo si 2 Vel. preselecc. P52 y 4 Vel. preselecc. P54 no están ajustados a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	20 Hz
SP5 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.5 Visible sólo si 8 Vel. preselecc. P58 no está ajustado a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	25 Hz
SP6 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.6 Visible sólo si 2 Vel. preselecc. P52 y 8 Vel. preselecc. P58 no están ajustados a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	30 Hz
SP7 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.7 Visible sólo si 4 Vel. preselecc. P54 y 8 Vel. preselecc. P58 no están ajustados a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	35 Hz
SP8 ()	<input type="checkbox"/> Vel. preselecc.8 Visible sólo si 2 Vel. preselecc. P52 , 4 Vel. preselecc. P54 y 8 Vel. preselecc. P58 no están ajustados a <i>no</i> .	0 a 400 Hz	40 Hz
JPF ()	<input type="checkbox"/> Frec.Ocultas <input type="checkbox"/> Este parámetro impide el funcionamiento prolongado en un rango ajustable alrededor de la frecuencia regulada. Esta función puede utilizarse para evitar que se alcance una velocidad crítica que podría provocar resonancia. El ajuste de la función a 0 la deja inactiva.	0 a 400 Hz	0 Hz

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Diagrama PID

i - o -
 d r C -
 C E L -
Fun -
 F L E -
 C o n -



Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
P id-	Menú PID		
P i F <i>no</i> A I I	<input type="checkbox"/> Retorno PID <input type="checkbox"/> Sin asignar <input type="checkbox"/> Bornero. La elección no es posible si Fr1 se ajusta a A11.		nO
r P G ()	<input type="checkbox"/> Ganancia proporcional PID Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> .	0,01 a 100	1
r i G ()	<input type="checkbox"/> Ganancia Int.(PID) Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> .	0,01 a 100	1
r d G ()	<input type="checkbox"/> Ganancia deriv. PID Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> .	0,00 a 100,00	0,00
F b S ()	<input type="checkbox"/> Factor de escala de retorno PID Este parámetro da la relación entre el rango del proceso y el rango de retorno. Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> .	0,1 a 100,0	1,0
P i i <i>no</i> Y E S	<input type="checkbox"/> Activación de la referencia interna PID Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> . <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Sí		nO
P r 2 <i>no</i> L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H	<input type="checkbox"/> Asignación de 2 PID preselec. Visible sólo si Retorno PID P i F no está ajustado a <i>no</i> . <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1		nO
P r 4 <i>no</i> L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H	<input type="checkbox"/> Asignación de 4 PID preselec. Visible sólo si Retorno PID P i F , página 72, está ajustado a <i>no</i> . <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> L1h <input type="checkbox"/> L2h <input type="checkbox"/> L3h <input type="checkbox"/> L4h Asignación de 2 PID preselec. P r 2 , página 72, debe ser asignado antes de asignar Asignación de 4 PID preselec. P r 4 .		nO



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
Pid-	Menú PID (continuación)		
rP2 ()	<input type="checkbox"/> Referencia de 2 PID preselec. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 y Asignación de 2 PID preselec. P r 2 , página 72 , no están ajustados a no .	0 a 100%	25%
rP3 ()	<input type="checkbox"/> Referencia de 3 PID preselec. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 y Asignación de 4 PID preselec. P r 4 , página 72 , no están ajustados a no .	0 a 100%	50%
rP4 ()	<input type="checkbox"/> Referencia de 4 PID preselec. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , Asignación de 2 PID preselec. P r 2 y Asignación de 4 PID preselec. P r 4 , página 72 , no están ajustados a no .	0 a 100%	75%
rPi ()	<input type="checkbox"/> Referencia interna PID Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , no está ajustado a no y si Activación de la referencia interna PID P i i , página 72 , está ajustado a YES o Canal de referencia 1 F r 1 , página 45 , está ajustado a LCC .	0 a 100%	0%
P r P ()	<input type="checkbox"/> Rampa de referencia PID Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , está ajustado a no .	0 a 99,9 s	0 s
rPL ()	<input type="checkbox"/> Valor mínimo de referencia PID Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , está ajustado a no .	0 a 100%	0%
rPH ()	<input type="checkbox"/> Valor máximo de referencia PID Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , no está ajustado a no .	0 a 100%	100%
SFS	<input type="checkbox"/> Velocidad comienzo PID Este parámetro permite ir directamente a una referencia de velocidad ajustada. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 , está ajustado a no .	0,1 a 400 Hz	nO
AC2 ()	<input type="checkbox"/> Aceleración 2 Este parámetro está activo sólo cuando el sistema se está arrancando. Tiempo de rampa de segunda aceleración, ajustable desde 0,1 a 999,9 s. Tiempo para acelerar desde 0 hasta Frecuencia nominal del motor F r 5 , página 57 . Asegúrese de que este valor sea compatible con la inercia accionada del sistema. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 y Velocidad comienzo PID SFS , página 73 , no están ajustados a no .	0,0 a 999,9 s	5,0 s

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
L L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
P id-	Menú PID (continuación)		
P i C no YES	<input type="checkbox"/> Inversión de la corrección PID Este parámetro invertirá el valor del error interno del sistema PID. <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Sí Visible sólo si Retorno PID P i F , página 72, está ajustado a no .		nO
P R u no L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H	<input type="checkbox"/> Asignación manual/auto PID En el estado 0 de entrada, el PID está activo. En el estado 1 de entrada, la marcha manual está activa. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1 Visible sólo si Retorno PID P i F , página 72, está ajustado a no .		nO
P i n no A I I A I u I	<input type="checkbox"/> Referencia manual PID Este parámetro permite desactivar el PID y funcionar como sistema manual estándar. <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Bornero <input type="checkbox"/> AIV1 Visible sólo si Retorno PID P i F , página 72 y Asignación manual/auto PID P R u , página 74, no están ajustados a no .		nO
L L S ()	<input type="checkbox"/> Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima Tras su funcionamiento a Velocidad Mínima L 5 P , página 89, durante el tiempo establecido, se genera una parada automática del motor. El motor reanuncia si la referencia de frecuencia es superior a Velocidad Mínima L 5 P y si sigue presente la orden de marcha. Nota: El valor no corresponde a un periodo de tiempo ilimitado. Visible sólo si Retorno PID P i F , página 72, está ajustado a no .	0,1 a 999,9 s	nO



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
Pid-	Menú PID (continuación)		
rSL	<input type="checkbox"/> Nivel de re arranque PID	0 a 100%	0%
	<p style="text-align: center;">⚠ PELIGRO</p> <p>FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO Compruebe que los re arranques imprevistos no supongan ningún peligro.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> <p>Si las funciones PID y Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima tLS se establecen al mismo tiempo, el regulador PID puede tratar de establecer una velocidad inferior a LSP, resultando una operación no deseada que consiste en arrancar, funcionar a LSP, parar y así sucesivamente...</p> <p>El parámetro Nivel de re arranque PID rSL se utiliza para establecer un umbral de error PID mínimo para re arrancar después de una parada prolongada en LSP.</p> <p>Visible sólo si Retorno PID PIF, página 72 y Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima tLS, página 74, no están ajustados a no.</p>		
uPP ()	<input type="checkbox"/> Umbral de re arranque	0 a 100%	0%
	<p style="text-align: center;">⚠ PELIGRO</p> <p>FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO Compruebe que los re arranques imprevistos no supongan ningún peligro.</p> <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> <p>Si Inversión de la corrección PID PIC, página 74, se ajusta a no, permite establecer el umbral de retorno PID fuera del alcance del cual el regulador PID se reactiva (re arranca), tras una parada provocada al excederse el tiempo máximo tLS en velocidad mínima.</p> <p>Si PIC se ajusta a YES, permite establecer el umbral de retorno PID por encima del cual el regulador PID se reactiva (re arranca), tras una parada provocada al excederse el tiempo máximo tLS en velocidad mínima.</p> <p>Visible sólo si Retorno PID PIF, página 72, y Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima tLS, página 89, no están ajustados a no.</p>		
SLE ()	<input type="checkbox"/> Ajuste del umbral del modo dormir	0 a HSP	1 Hz
	<p>Umbral de re arranque ajustable (desplazamiento) tras una parada después de funcionamiento prolongado a velocidad mínima LSP + Ajuste del umbral del modo dormir SLE, en Hz. El motor re arranca si la referencia lo supera (LSP + SLE) y si aún hay una orden de marcha.</p> <p>Visible sólo si el tiempo a velocidad mínima tLS, página 74, no tiene el valor no y si Retorno PID PIF, página 72, no tiene el valor no.</p>		

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C t L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
P id -	Menú PID (continuación)		
LP I ()	<input type="checkbox"/> Umbral de supervisión de realimentación PI Para la gestión de la alarma SPIF, consulte la página 83 . Rango de ajuste: <input type="checkbox"/> No: Función inactiva (no será posible acceder a los demás parámetros de la función) <input type="checkbox"/> entre el mínimo y el máximo realimentación PID. Visible sólo si Retorno PID P , F , página 72 no tiene el valor nO.	nO a 100%	nO
LP I ()	<input type="checkbox"/> Retardo de la función de supervisión de realimentación PI Visible sólo si Umbral de supervisión de realimentación PI LP I , página 76 no tiene el valor n o .	0 a 600 s	0 s
RP d ()	<input type="checkbox"/> Histéresis de detección de frecuencia máxima Visible sólo si Umbral de supervisión de realimentación PI LP I , página 76 no tiene el valor n o .	0 a HSP	0 Hz
NP I	<input type="checkbox"/> Supervisión de realimentación PI Modo de recuperación para la función de supervisión de realimentación PI. <input type="checkbox"/> YES : parada en rueda libre <input type="checkbox"/> L F F : cambiar a la velocidad de recuperación L F F siempre y cuando el fallo esté presente y el comando de marcha no esté desactivada. Visible sólo si Umbral de supervisión de realimentación PI LP I , página 76 no tiene el valor n o .		YES
L F F	<input type="checkbox"/> Velocidad de recuperación Velocidad de recuperación para fallo de supervisión de realimentación de regulador PID.	0 a HSP	0 Hz



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL


Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
Pid-	Menú PID (continuación)		
PMP-	Submenú PMP de Bomba		
LoL	<input type="checkbox"/> Retardo por sobrecarga de la aplicación Ver página 54 . Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 no tiene el valor no .	0 a 100 s	0 s
LoC ()	<input type="checkbox"/> Umbral de sobrecarga de la aplicación Ver página 54 . Visible sólo si Retardo por sobrecarga de la aplicación LoL indicado anteriormente no tiene el valor no .	70 a 150% de nCr	90%
FLo ()	<input type="checkbox"/> Retardo antes del arranque automático para el fallo de sobrecarga Si ALr = YES , el variador rearranca automáticamente después de un fallo de sobrecarga oLC , una vez transcurrido este retardo. Tiempo mínimo permitido entre la detección de una sobrecarga y un re arranque automático. Para que se realice el re arranque automático, el valor del tiempo máximo de re arranque ALr de la página 91 debe superar el valor de este parámetro al menos un minuto. Visible sólo si Retardo por sobrecarga de la aplicación LoL indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a 6 min	0 min
uLl	<input type="checkbox"/> Retardo por subcarga de la aplicación Ver página 55 . Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 no tiene el valor no .	0 a 100 s	0 s
Lul ()	<input type="checkbox"/> Umbral de subcarga de la aplicación Visible sólo si Retardo por subcarga de la aplicación uLl indicado anteriormente no tiene el valor no .	20 a 100% de nCr	60%

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

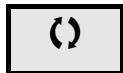
i - o -
 d r C -
 C t L -
 F u n -
 F L t -
 C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
Pid-	Menú PID (continuación)		
PMP-	Submenú PMP de Bomba (continuación)		
Ftu ()	<input type="checkbox"/> Retardo antes del arranque automático para el fallo de subcarga Si Ret = YES , el variador reanuda automáticamente después de un fallo de subcarga ULFL, una vez transcurrido este retardo. Tiempo mínimo permitido entre la detección de una subcarga y un reanudo automático. Para que se realice el reanudo automático, el valor del tiempo máximo de reanudo Ret de la página 91 debe superar el valor de este parámetro al menos un minuto. Visible sólo si Retardo por subcarga de la aplicación ULFL indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a 6 min	0 min
nde	<input type="checkbox"/> Selección del modo de funcionamiento <input type="checkbox"/> no : modo variable simple <input type="checkbox"/> YES : modo variable simple con bomba auxiliar Cuando nde = YES , la salida LoI se fuerza a PMP (consulte la página 53). Visible sólo si Retorno PID PIF , página 72 no tiene el valor no .		no
Fon ()	<input type="checkbox"/> Frecuencia de arranque de la bomba auxiliar La bomba auxiliar arranca por encima de esta frecuencia y después del retardo del arranque de la bomba ton . Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento nde indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a tFr	HSP
ton ()	<input type="checkbox"/> Retardo antes de arrancar la bomba auxiliar Este tiempo es necesario para evitar los efectos de la fluctuación de presión transitoria y, por lo tanto, evitar la oscilación (arranque/parada de bomba). Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento nde indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a 999,9 s	2 s
ron ()	<input type="checkbox"/> Rampa para alcanzar la velocidad nominal de la bomba auxiliar Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento nde indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a 999,9 s	2 s
Fof ()	<input type="checkbox"/> Frecuencia de parada de la bomba auxiliar Por debajo de esta frecuencia y después del retardo para parar la bomba auxiliar tof , la bomba se para. Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento nde indicado anteriormente no tiene el valor no .	0 a tFr	0 Hz

 Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
Pid-	Menú PID (continuación)		
PMP-	Submenú PMP de Bomba (continuación)		
LoF ()	<input type="checkbox"/> Retardo antes del comando de paro de la bomba auxiliar Este tiempo es necesario para evitar los efectos de la fluctuación de presión transitoria y, por lo tanto, evitar la oscilación (arranque/parada de bomba). Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento ndE indicado anteriormente no tiene el valor na .	0 a 999,9 s	2 s
roF ()	<input type="checkbox"/> Rampa para parada de bomba auxiliar Visible sólo si Selección del modo de funcionamiento ndE indicado anteriormente no tiene el valor na .	0 a 999,9 s	2 s
nFd	<input type="checkbox"/> Período de detección de flujo cero El valor 0 desactiva la detección de flujo cero. Visible sólo si Retorno PID PiF , página 72 no tiene el valor nO.	nO a 20 min	nO
FFd ()	<input type="checkbox"/> Umbral de activación de detección de flujo cero Por debajo de este umbral, si nFd > 0 y se para la bomba auxiliar, se activará la detección de flujo. Visible sólo si Umbral de activación de detección de flujo cero nFd indicado anteriormente no tiene el valor na .	0 a 400 Hz	0 Hz
LFd ()	<input type="checkbox"/> Desplazamiento de detección de flujo cero Por debajo de esta frecuencia y después del retardo para parar la bomba auxiliar LoF , la bomba se para. Visible sólo si Umbral de activación de detección de flujo cero nFd indicado anteriormente no tiene el valor na .	0 a 400 Hz	0 Hz

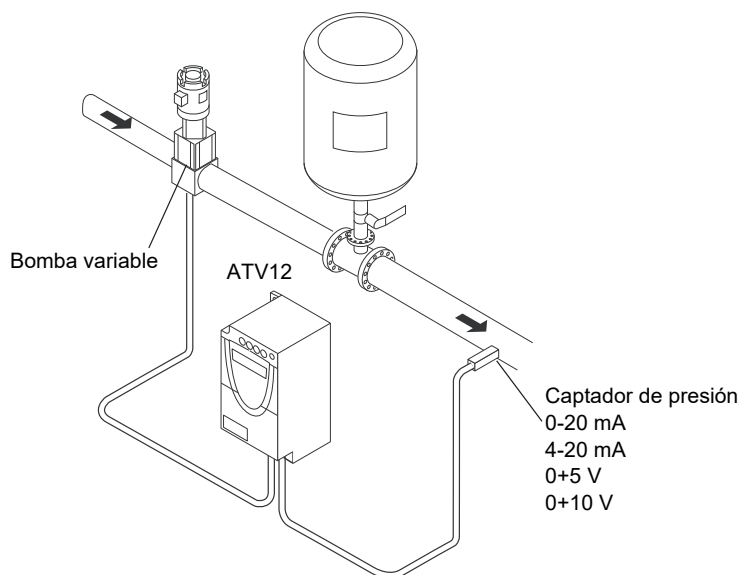


Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Arquitectura de la instalación de bombeo

Modo variable simple - 1 sola bomba de velocidad variable



Introduzca los valores que se indican en la placa de características del motor en el menú Control motor drC

Parámetros de ajuste de primer nivel

- A C C** Aceleración: 0.7 s
- d E C** Deceleración: 0.7 s
- L S P** Velocidad Mínima: 30 Hz
- H S P** Velocidad Máxima: 60 Hz

Menú Entrada lógica Alt

- A I I** Scala de las salidas analógicas AI1: 0-20 mA

Menú Control motor drC

- S L P** Deslizamiento nominal del motor: 0 Hz
- F L G** Ganancia Velocidad: 70%
- u F r** Compensación RI: 0%

Menú Funciones de aplicaciones FUN

- t C t** Tipo Control 2 hilos: LEL

Submenú PI

- P I F** Retorno PID: AI1
- r P G** Ganancia Prop. inverso: 5.00
- r I G** Ganancia Integral(PID): 8.00
- r P I** Ref. Interna PID: 39%
- r S L** Nivel re arranque PID: 40%
- PI P I** Supervisión de la función regulador PI: LFF
- L P I** Umbral de supervisión de realimentación PI : 17%
- t P I** Retardo de la función de supervisión de realimentación PI: 1 s
- L F F** Velocidad de réplica: 50 Hz

Submenú PMP de Bomba

- n F d** Detección de flujo cero: 1 min
- F F d** Umbral de activación de detección de flujo cero: 50 Hz
- L F d** Desplazamiento de detección de flujo cero: 5 Hz
- t L S** Tiempo de funcionamiento del Umbral del modo dormir: 3 s
- S F S** Umbral del inicio rápido: 25 Hz
- S L E** Ajuste del umbral del modo dormir: 10 Hz

Submenú Inyección DC automática AdC

- A d C** Inyección DC automática: nO

Rearranque automático Atr

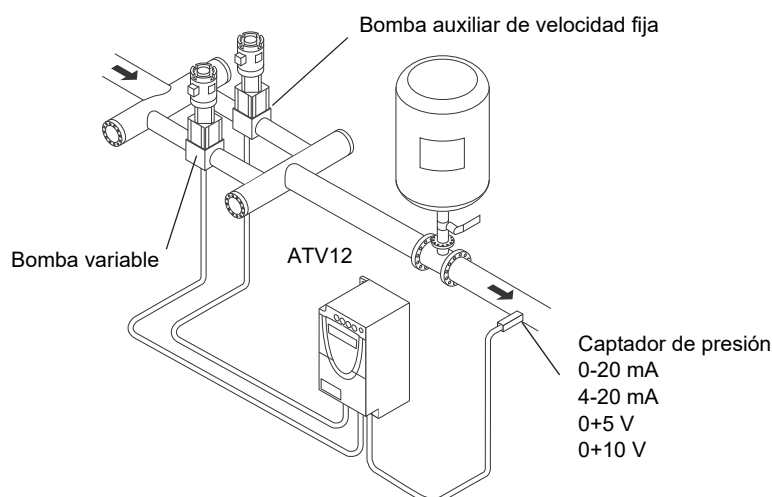
- A t r** Rearranque automático: YES

Menú Gestión de fallos FLt

- L o C** Umbral de sobrecarga: 11%
- F t o** Retardo antes del arranque automático para el fallo de sobrecarga: 1
- A P D** Histéresis de frecuencia máxima : 2 Hz

Modo Configuración: menú FULL

Variable simple con modo de bomba auxiliar - 1 bomba de velocidad variable (bomba variable) y una bomba de velocidad fija (bomba auxiliar)



Altivar 12 controla la bomba auxiliar a través de la salida lógica LO.

Introduzca los valores que se indican en la placa de características del motor en el menú Control motor drC

Parámetros de ajuste de primer nivel

- A C C** Aceleración: 0.1 s
- d E C** Deceleración: 0.1 s
- L S P** Velocidad Mínima: 35 Hz

Menú Entrada lógica Alt

- A I E** Scala de las salidas analógicas AI1: 0-20 mA

Menú Control motor drC

- S L P** Deslizamiento nominal del motor: 0 Hz
- F L G** Ganancia Velocidad 70%
- u F r** Compensación RI: 0%

Menú Funciones de aplicaciones FUn

- t C t** Tipo Control 2 hilos: LEL

Submenú PI

- P I F** Retorno PID: AI1
- r P G** Ganancia Prop. inverso: 5.00
- r I G** Ganancia Integral(PID):: 8.00
- r P I** Ref. Interna PID: 51%
- r S L** Nivel rearmado PID: 42%

Submenú PMP de Bomba

- P d E** Selección del modo de funcionamiento: YES
- F o n** Frecuencia de arranque de la bomba auxiliar : 49 Hz
- t o n** Time delay before starting the auxiliary pump: 1 s
- r o n** Rampa para alcanzar la velocidad nominal de la bomba auxiliar : 1 s
- F o F** Frecuencia de parada de la bomba auxiliar : 39.6 Hz
- t o F** Retardo antes de arrancar la bomba auxiliar : 1 s
- r o F** Rampa para parada de bomba auxiliar: 1 s
- n F d** Detección de flujo cero: 1 min
- F F d** Umbral de activación de detección de flujo cero: 42 Hz
- L F d** Desplazamiento de detección de flujo cero : 2 Hz
- t L S** Tiempo de funcionamiento del Umbral del modo dormir: 5 s
- S L E** Ajuste del umbral del modo dormir: 3 Hz
- L o I** Asignación como una salida lógica/analógica PMP

Submenú Inyección DC automática AdC

- A d C** Inyección DC automática: nO

Rearranque automático Atr

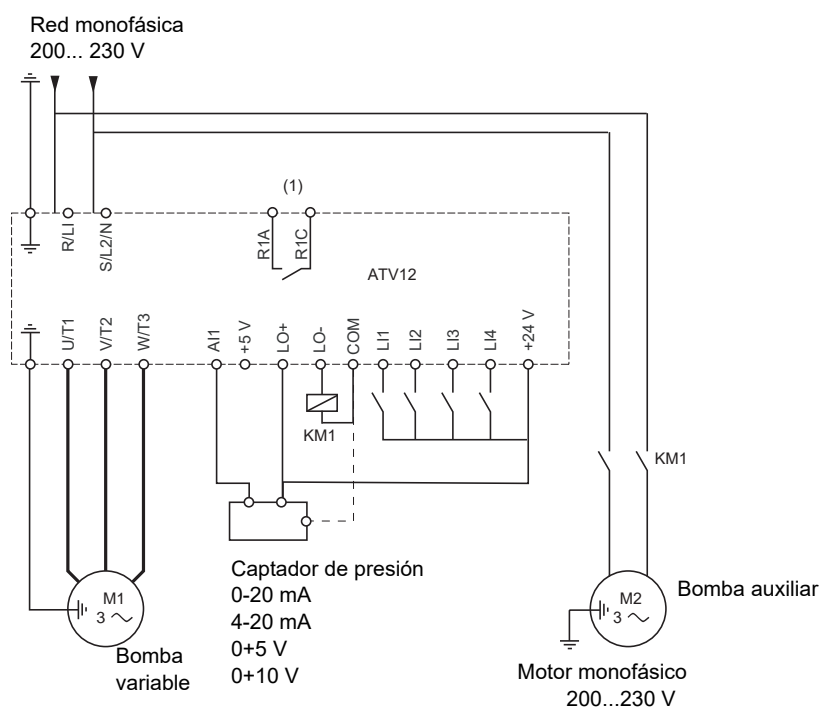
- A t r** Rearranque automático: YES

Menú Gestión de fallos FLt

- t u L** Retardo por subcarga: 5 s
- L u L** Umbral de subcarga: 59%
- F t u** Retardo antes del arranque automático para el fallo de subcarga: 1

Modo Configuración: menú FULL

Diagrama de conexión



(1) Contactos de relé de fallos, para la indicación remota del estado del variador.

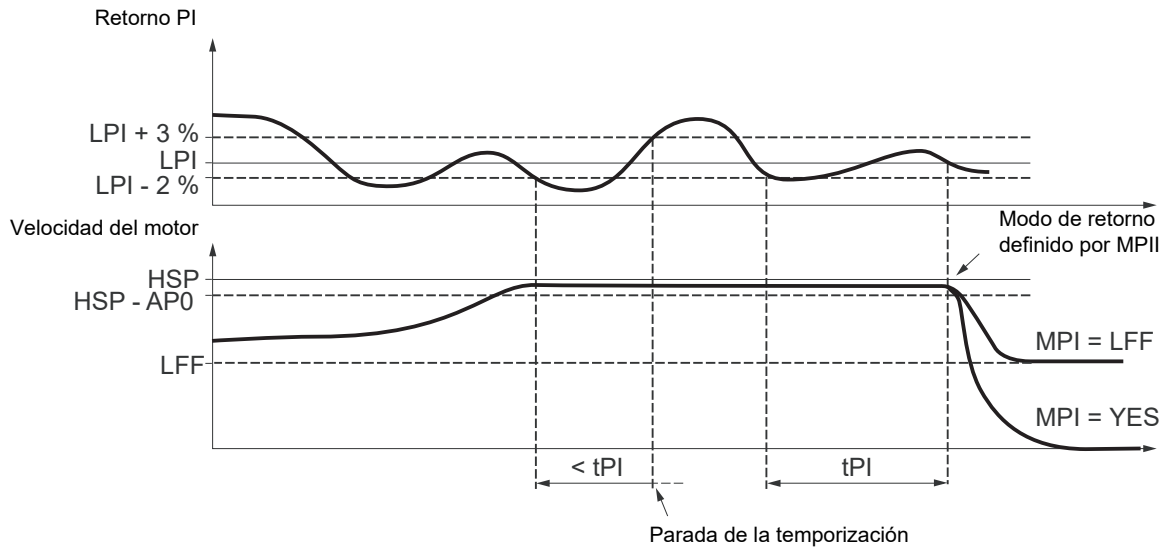
Nota: Instale supresores de interferencias en todos los circuitos inductivos ubicados cerca del variador o conectados al mismo circuito (relés, contactores, electroválvulas, etc.).

Nota: Este ejemplo de cableado está en modo Source mediante la alimentación interna.

Modo Configuración: menú FULL

Supervisión de realimentación PI (MPI)

Se utiliza para definir el modo de funcionamiento en caso de detección de una realimentación PI inferior al límite establecido.



Una vez que la bomba variable está en marcha a la velocidad máxima (superior a HSP - APO) y al mismo tiempo que la realimentación PI es inferior al umbral de supervisión LPI, - 2%, se inicia un retardo t_{PI} . Si al final de este retardo el valor de la realimentación PI sigue siendo inferior al umbral de supervisión LPI, + 3%, el variador cambia al modo de recuperación definido por el parámetro MPI.

- MPI = SÍ:

El variador realizará una parada en rueda libre y mostrará el código de fallo SPIF.

- MPI = LFF:

El variador funcionará en una frecuencia fija LFF y mostrará el código de fallo FrF.

En ambos casos, el variador vuelve al modo de regulación PI en cuanto la realimentación PI es superior al umbral de supervisión LPI + 3%.

En una variable simple con el modo de bomba auxiliar (MdE = SÍ), la función de supervisión de realimentación PI sólo está activa cuando ambas bombas están en funcionamiento.

Modo Configuración: menú FULL

Submenú PMP de Bomba

El objetivo principal es controlar una instalación completa de bombeo con un solo variador ATV11 aplicando una presión constante independientemente del caudal de flujo.

El sistema funciona mediante una bomba auxiliar de velocidad fija y una bomba de velocidad variable, que no puede proporcionar el rango de flujo total necesario por sí sola. Se utiliza un regulador PI para el control del variador. El captador de presión proporciona realimentación del sistema.

La bomba de velocidad variable se denomina bomba variable.

La bomba de velocidad fija se denomina bomba auxiliar.

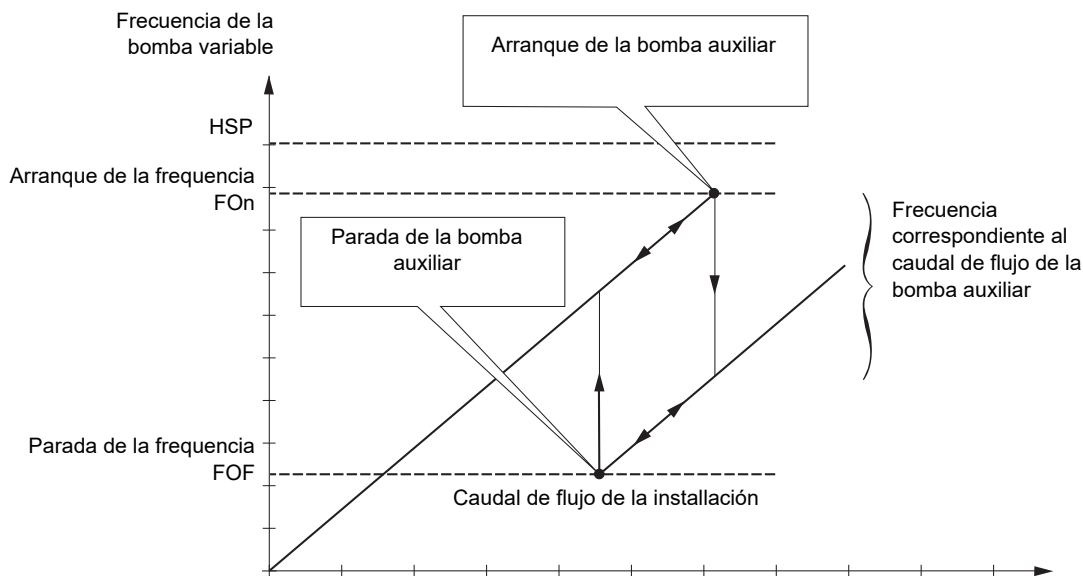
Selección del modo de funcionamiento

ATV12 ofrece 2 modos de funcionamiento:

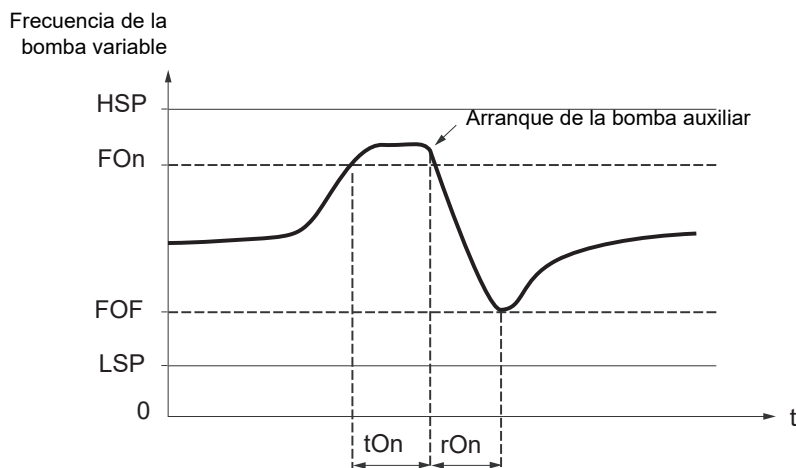
- Modo variable simple: 1 sola bomba de velocidad variable (bomba variable).
- Variable simple con modo de bomba auxiliar: 1 bomba de velocidad variable (bomba variable) y una bomba de velocidad fija (bomba auxiliar).

Control de la bomba auxiliar

La salida del regulador PI (referencia de frecuencia de la bomba variable) se utiliza para controlar el arranque o la parada de la bomba auxiliar con histéresis, tal como se muestra en la siguiente figura:

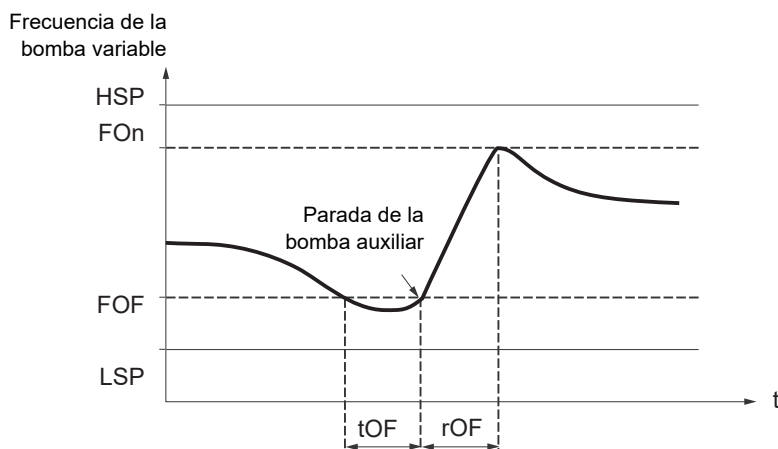


Cuando la frecuencia es inferior al umbral de parada (FOF), se inicia un retardo (t_{OF}) para evitar los efectos de las fluctuaciones de flujo transitorio. Si después de este retardo la frecuencia sigue siendo inferior al umbral de parada, se para la bomba auxiliar. Al enviar el comando de paro, la bomba variable pasará de su referencia de velocidad actual a la frecuencia de arranque de la bomba auxiliar (FOn) siguiendo una rampa (r_{OF}) que es igual al tiempo de parada de la bomba auxiliar. El parámetro r_{OF} se utiliza para minimizar el efecto impulsor al parar la bomba auxiliar.



Modo Configuración: menú FULL

Cuando la frecuencia es inferior al umbral de parada (FOF), se inicia un retardo (tOF) para evitar los efectos de las fluctuaciones de flujo transitorio. Si después de este retardo la frecuencia sigue siendo inferior al umbral de parada, se para la bomba auxiliar. Al enviar el comando de paro, la bomba variable pasará de su referencia de velocidad actual a la frecuencia de arranque de la bomba auxiliar (FOn) siguiendo una rampa (rOF) que es igual al tiempo de parada de la bomba auxiliar. El parámetro rOF se utiliza para minimizar el efecto impulsor al parar la bomba auxiliar.

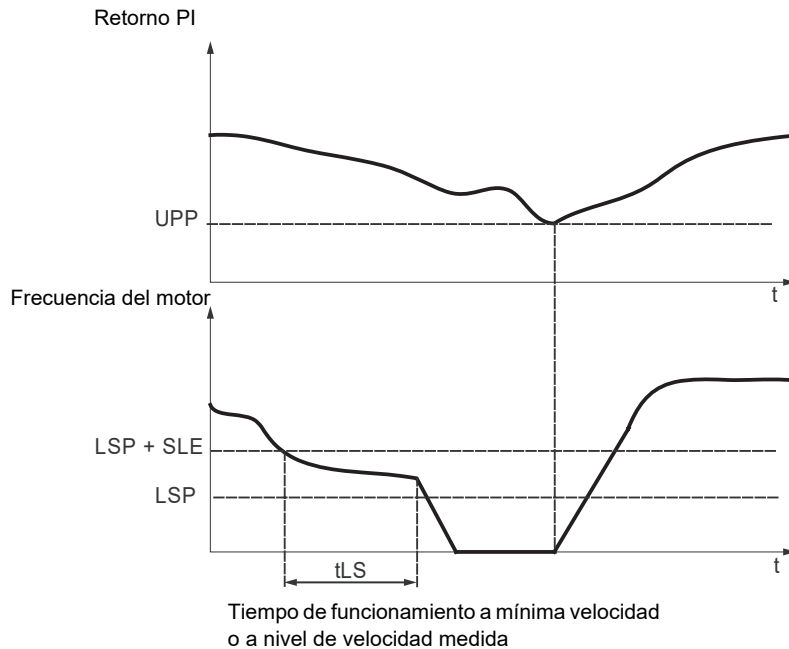


Modo Configuración: menú FULL

Función "dormir"/función "despertar"

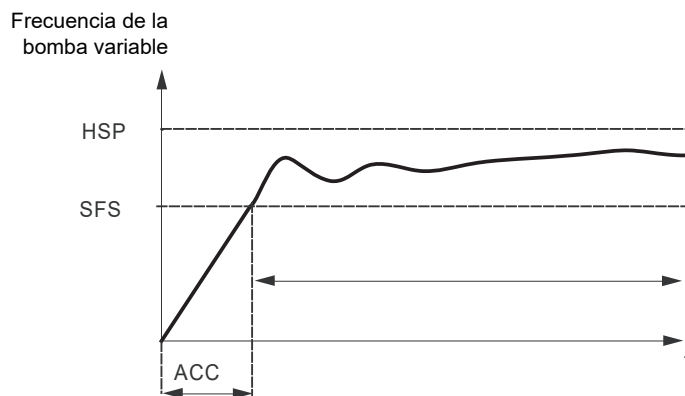
Esta función se utiliza para parar la bomba variable cuando el flujo es cero (bomba auxiliar parada). En este caso, si la frecuencia de la bomba variable es inferior al umbral de modo dormir ($LSP + SLE$), se iniciará un retardo (tLS). Después de este retardo, si la frecuencia sigue siendo inferior al umbral $LSP + SLE$, la bomba variable se parará. La instalación está en el modo dormir.

Para cambiar al modo despertar, la realimentación de la presión deberá ser inferior al umbral UPP "despertar". Entonces la bomba variable arrancará.



Función de inicio rápido

La función de inicio rápido se puede utilizar para superar problemas vinculados a altas ganancias de rPG y rIG (inestabilidad al arrancar). El variador acelera hasta alcanzar el umbral de inicio rápido SFS siguiendo una rampa ACC. Una vez alcanzado el umbral, el regulador PI se activa.



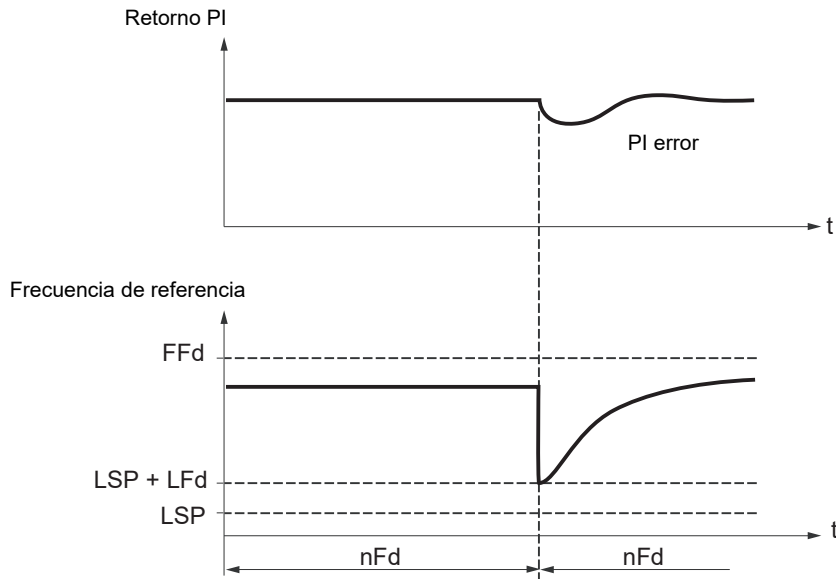
Modo Configuración: menú FULL

Detección de flujo cero

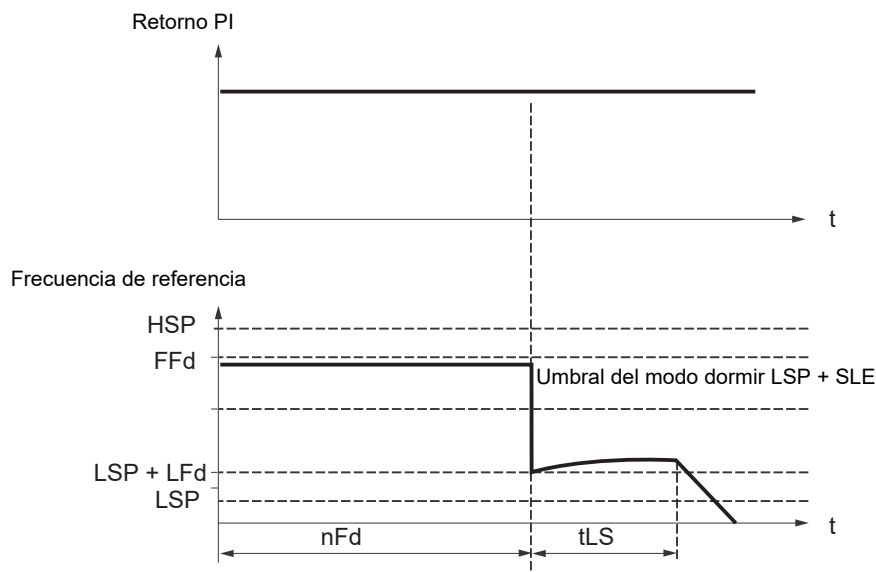
Esta función sólo está activa cuando se para la bomba auxiliar y la frecuencia del motor es inferior al umbral FFd.

Esta función se utiliza en aplicaciones en las que la función dormir no puede detectar el flujo cero. Fuerza la referencia de frecuencia del variador a $LSP + LFd$ periódicamente (en cada intervalo de tiempo nFd) con el fin de comprobar el flujo cero.

- Si la solicitud sigue presente, el error PI aumenta, lo que provoca el rearranque del variador.





- Si la solicitud ya no está (flujo cero), el error PI no aumentará.



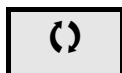
- Ajuste la función dormir de forma que el variador cambie al modo dormir cuando se detecte el flujo cero (LFd y SLE).

Modo Configuración: menú FULL

i - a -
d r C -
C L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
CL 1 -	Menú Limit. Intensidad		
LC 2	<input type="checkbox"/> Conmutación de segunda limitación de intensidad Asignación <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1H: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2H: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3H: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4H: LI4 activo a 1 <input type="checkbox"/> L1L: LI1 activo a 0 <input type="checkbox"/> L2L: LI2 activo a 0 <input type="checkbox"/> L3L: LI3 activo a 0 <input type="checkbox"/> L4L: LI4 activo a 0 Si la entrada asignada está a 0, la primera limitación de intensidad está activa. Si la entrada asignada está a 1, la segunda limitación de intensidad está activa. Véase Información de asignación LI en la página 46.		n0
CL 1 	<input type="checkbox"/> Limit. Intensidad Primera limitación de intensidad.	0,25 a 1,5 In (1)	1,5 In
AVISO			
RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR Y EL VARIADOR			
Compruebe que el motor resistirá esta corriente. Compruebe que la misión del perfil cumple la curva de desclasificación que aparece en el manual de instalación. Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.			
CL 2 	<input type="checkbox"/> Limitación corriente 2 Segunda limitación de intensidad. Esta función permite la reducción de la limitación de intensidad del variador. Visible sólo si Conmutación de segunda limitación de intensidad LC 2 no está ajustado a n0.	0,25 a 1,5 In (1)	1,5 In
AVISO			
RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR Y EL VARIADOR			
Compruebe que el motor resistirá esta corriente. Compruebe que la misión del perfil cumple la curva de desclasificación que aparece en el manual de instalación. Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.			

(1)In = corriente nominal del variador



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C t t L -
F u n -
F L t -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun -	Menú Función (continuación)		
SPL -	Menú Límite de velocidad		
LSP ⌚	<input type="checkbox"/> Velocidad Mínima Frecuencia del motor con referencia mínima. Este parámetro está incluido en la sección "my menu", página 45 .	0 Hz a HSP	0 Hz
ELS ⌚	<input type="checkbox"/> Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima Tras su funcionamiento a Velocidad Mínima LSP durante el tiempo establecido, se solicita automáticamente una parada del motor. El motor reanuda si la referencia de frecuencia es superior a Velocidad Mínima LSP y si sigue presente la orden de marcha. Nota: El valor no corresponde a un periodo de tiempo ilimitado.	0,1 a 999,9 s	nO

Modo Configuración: menú FULL

Configuración de la velocidad máxima

Las entradas lógicas permiten la selección de la velocidad máxima deseada.

Vel.máxima deseada	Ajustes	
	Parámetro	Estado
HSP	SH2	no
	SH4	no
HSP2	SH2	asignado
	SH4	no
HSP3	SH2	no
	SH4	asignado
HSP4	SH2	asignado
	SH4	asignado

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Fun-	Menú Función (continuación)		
SPL-	Menú Límite de velocidad (continuación)		
HSP ()	<input type="checkbox"/> Vel.máxima La frecuencia del motor con referencia máxima puede ajustarse entre Velocidad Mínima LSP y Frecuencia máxima tFr , página 57. Si tFr disminuye por debajo del valor definido para HSP , entonces HSP disminuye automáticamente al nuevo valor de tFr . Este parámetro está ya incluido en la sección "my menu", página 45.	LSP a tFr	50 o 60 Hz en función de BFr, máx. TFr
SH2 no L1H L2H L3H L4H	<input type="checkbox"/> Asignación 2 HSP <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1		no
SH4 no L1H L2H L3H L4H	<input type="checkbox"/> Asignación 4 HSP <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1		no
HSP2 ()	<input type="checkbox"/> Vel.máxima 2 Visible sólo si Asignación 2 HSP SH2 no está ajustado a no .	LSP a tFr	como HSP
HSP3 ()	<input type="checkbox"/> Vel.máxima 3 Visible sólo si Asignación 4 HSP SH4 no está ajustado a no .	LSP a tFr	como HSP
HSP4 ()	<input type="checkbox"/> Vel.máxima 4 Visible sólo si Asignación 2 HSP SH2 y Asignación 4 HSP SH4 no están ajustados a no .	LSP a tFr	como HSP

() Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica	
FLt-	Menú Gestión de detección de fallos			
rSF	<input type="checkbox"/> Asignación rearme tras fallo detectado Rearme tras fallo manual. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1 Los fallos se rearmen cuando el bit o la entrada asignada cambia a 1, si la causa del fallo ha desaparecido. El botón STOP/RESET (parar/borrar) de la parte frontal del variador o del terminal remoto realiza la misma función. Véase también Diagnóstico y resolución de problemas en la página 108 .		n0	
no L1H L2H L3H L4H				
REr-	Menú Rearranque auto.			
REr	<input type="checkbox"/> Rearranque auto.		n0	
no YES	<div style="background-color: black; color: white; text-align: center; padding: 5px;">⚠ PELIGRO</div> <p>FUNCIONAMIENTO INADECUADO DEL EQUIPO</p> <ul style="list-style-type: none"> • El rearmado automático sólo puede usarse en máquinas o instalaciones en las que no haya riesgo para el personal ni para el equipo. • Si el rearmado automático está activado, R1 sólo indicará que se ha detectado un fallo una vez que haya transcurrido el tiempo de espera para la secuencia de rearmado. • El equipo debe utilizarse conforme a la normativa de seguridad nacional y local. <p>Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.</p> <p>Esta función permite definir el comportamiento del variador después de la detección de un fallo. Si está validada, esta función permite un rearmado automático después de un fallo, si la causa del fallo ha desaparecido y las demás condiciones de funcionamiento permiten el rearmado.</p> <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> Rearranque automático, después del bloqueo en un fallo detectado, si la causa ha desaparecido y las demás condiciones de funcionamiento permiten el rearmado. El rearmado se realiza por una serie de intentos automáticos separados por períodos de espera cada vez más largos: 1 s, 5 s, 10 s y después 1 minuto para los siguientes intentos. El relé de fallos del variador permanece activado si esta función está activa. La referencia de velocidad y la dirección de funcionamiento se deben mantener. Utilice el control de 2 hilos (Tipo de control EEC , página 48 , = 2C y Tipo control 2 hilos EEt , página 51 , = LEL). Si el rearmado no ha tenido lugar una vez que haya transcurrido el Tiempo máx. de rearmado automático REr , el procedimiento se anula y el variador permanece bloqueado hasta que se apague y se vuelva a encender. Los fallos detectados que dan lugar a esta función se enumeran en la página 110 .			
REr	<input type="checkbox"/> Tiempo máx. de rearmado automático		5 min	
5 10 30 1H 2H 3H Ct	<input type="checkbox"/> 5 min <input type="checkbox"/> 10 min <input type="checkbox"/> 30 min <input type="checkbox"/> 1 h <input type="checkbox"/> 2 h <input type="checkbox"/> 3 h <input type="checkbox"/> Infinito			
	Visible sólo si Rearranque auto. REr no está ajustado a no . Se puede utilizar para limitar el número de rearmados consecutivos en un fallo recurrente.			

Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C t t -
F u n -
F L t -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
FLt -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
FLr	<input type="checkbox"/> Recuper. al vuelo Se utiliza para permitir el re arranque suave si la orden de marcha se mantiene después de los siguientes sucesos: • Pérdida de alimentación de red o desconexión. • Reseteado del fallo presente o re arranque automático. • Parada en rueda libre. La velocidad dada por el variador se reanuda a partir de la velocidad estimada del motor en el momento del re arranque y, a continuación, sigue la rampa a la velocidad de referencia. Esta función requiere control de nivel de 2 hilos.		n0
no YES	<input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> Función activa		

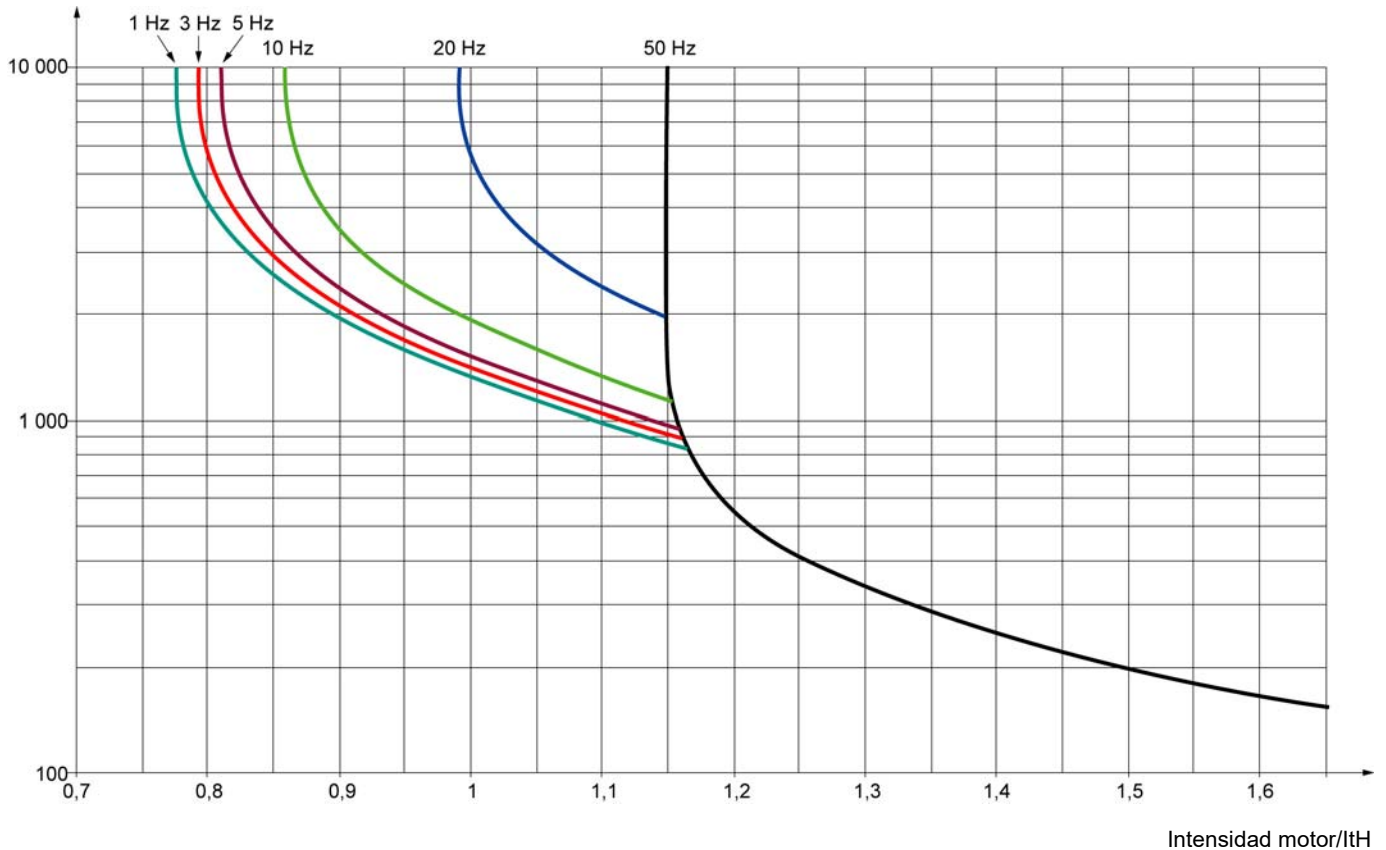
Protección térmica del motor

Función:

Protección térmica mediante el cálculo de I^2t .

- Motores refrigerados de forma natural:
Las curvas de disparo dependen de la frecuencia del motor.
- Motores con refrigeración forzada:
Sólo se debe considerar la curva de disparo de 50 Hz, independientemente de la frecuencia del motor.

Tiempo de disparo en segundos



AVISO

RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR

Es necesario el uso de protección contra sobrecargas externas en las condiciones siguientes:

- Se vuelve a conectar el producto porque no hay memoria de estado térmico del motor.
- Hay varios motores en funcionamiento.
- Hay en funcionamiento motores cuya corriente nominal es menor que 0,2 veces la corriente nominal del variador.
- Se utiliza conmutación de motor.

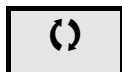
Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.

Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C t L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
FLL -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
EHE -	Menú Protección térmica del motor		
lEH 	<input type="checkbox"/> Corriente térmica del motor Corriente utilizada para la detección térmica del motor. Ajuste lEH a la corriente nominal indicada en la placa de características del motor.	0,2 a 1,5 In (1)	Según el calibre del variador
EHE RCL FCL	<input type="checkbox"/> Tipo de protección del motor <input type="checkbox"/> Autoventilado <input type="checkbox"/> Ventilado por motor		ACL
oLL no YES	<input type="checkbox"/> Gestión de fallos de sobrecarga del motor Tipo de parada en caso de un fallo térmico del motor. <input type="checkbox"/> Fallo ignorado <input type="checkbox"/> Parada en rueda libre El ajuste de Gestión de fallos de sobrecarga del motor oLL a no inhibe la Sobr.motor oLF , página 110 .		YES
AVISO			
RIESGO DE DAÑOS EN EL MOTOR Si oLL está ajustado a no , el variador ya no proporciona protección térmica al motor. Se deberá proporcionar un método alternativo de protección térmica. Si no se respetan estas instrucciones, pueden producirse daños en el equipo.			
neN no YES	<input type="checkbox"/> Memoria de estado térmico del motor <input type="checkbox"/> El estado térmico del motor no se almacena en el apagado. <input type="checkbox"/> El estado térmico del motor se almacena en el apagado.		no
FLL -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
oPL	<input type="checkbox"/> Pérdida fase motor		YES
⚡ ⚠ PELIGRO			
PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO Si oLP está definido en no , no se detectará la pérdida de cable. Se deberá proporcionar un método alternativo de protección térmica. Compruebe que esta acción no ponga en peligro de ningún modo al personal ni al equipo. Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.			
 no YES	<input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> Disparos en fallo OPF1 (pérdida de una fase) u OPF2 (pérdida de tres fases) con parada en rueda libre.		
lPL no YES	<input type="checkbox"/> Pérdida fase red Este parámetro sólo está accesible en este menú en los variadores trifásicos. <input type="checkbox"/> Fallo ignorado. Se utiliza cuando el variador es alimentado a través de alimentación monofásica. <input type="checkbox"/> Fallo con parada en rueda libre. Si desaparece una fase, el variador cambia al modo de fallo Pérdida fase red lPL , pero si desaparecen 2 o 3 fases, el variador sigue funcionando hasta que se dispara en un fallo de subtensión.		Según el calibre del variador

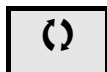
(1) In = corriente nominal del variador



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
FLt -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
uSb -	Menú Subtensión		
uSb	<input type="checkbox"/> Gestión de fallos de subtensión Comportamiento del variador en caso de subtensión <input type="checkbox"/> Fallo detectado y relé R1 abierto. <input type="checkbox"/> Fallo detectado y relé R1 cerrado.		0
SE P	<input type="checkbox"/> Prevención de subtensión Comportamiento en caso de alcanzar el nivel de la prevención de fallo de subtensión. <input type="checkbox"/> Sin acción (rueda libre). <input type="checkbox"/> Parada siguiendo una rampa ajustable Tiempo de rampa de deceleración por subtensión SE P .		n0
SE P ()	<input type="checkbox"/> Tiempo de rampa de deceleración por subtensión Tiempo de rampa si Prevención de subtensión SE P = r P P .	0,0 a 10,0 s	1,0 s
FLt -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
SE r t	<input type="checkbox"/> Test IGBT <input type="checkbox"/> Sin prueba <input type="checkbox"/> Los IGBT se prueban durante el arranque y cada vez que se envía una orden de marcha. Estas pruebas causan un ligero retardo (algunos ms). En caso de un fallo, el variador se bloqueará. Se pueden detectar los siguientes fallos: - Cortocircuito en la salida del variador (bornero U-V-W): visualización SCF. - IGBT en fallo: xtF, donde x indica el número del IGBT correspondiente. IGBT cortocircuitado: x2F, donde x indica el número del IGBT correspondiente.		n0
LFL I	<input type="checkbox"/> Comportamiento pérdida 4-20 mA <input type="checkbox"/> Fallo ignorado. Esta configuración es la única posible si Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0% CR L I , página 52, no es mayor que 3 mA o si Configuración de AI1 A I t = 10 u . <input type="checkbox"/> Parada en rueda libre.		n0



Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Modo Configuración: menú FULL

1 - 0 -
d r C -
C t L -
F u n -
F L t -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
FLt -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
INH no L1H L2H L3H L4H ⌚ 2 s	<input type="checkbox"/> Asignación inhibición tras fallo detectado Para asignar la inhibición de fallos, mantenga pulsada la tecla "ENT" durante 2 s. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1h: LI1 activo a 1 <input type="checkbox"/> L2h: LI2 activo a 1 <input type="checkbox"/> L3h: LI3 activo a 1 <input type="checkbox"/> L4h: LI4 activo a 1 Los fallos detectados siguientes se pueden inhibir: INFb, SoF, t nF, oHF, oLF, oPF1, oPF2, oSF, SLF1, SLF2, SLF3, tJF, y uSF.		nO
⚡ ⚠ PELIGRO			
PÉRDIDA DE PROTECCIÓN DEL PERSONAL Y DEL EQUIPO			
Al activar el parámetro de inhibición tras fallo INH se desactivarán las funciones de protección del controlador del variador.			
<ul style="list-style-type: none"> INH no se debe activar para las aplicaciones habituales de este equipo. INH sólo se debe activar en situaciones extraordinarias en las que un análisis minucioso de riesgos demuestre que la presencia de una protección del variador de velocidad ajustable implica un riesgo que no se circunscribe sólo a lesiones personales o daños en el equipo. 			
Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.			
SLL no YES	<input type="checkbox"/> Gestión de fallos Modbus Comportamiento del variador en caso de un error de comunicación con el Modbus integrado. <input type="checkbox"/> Fallo ignorado <input type="checkbox"/> Parada en rueda libre		YES
⚠ ATENCIÓN			
PÉRDIDA DE CONTROL			
Si Gest. fallo Modbus SLL está ajustado a no , se inhibirá el control de comunicación. Por razones de seguridad, la inhibición del error de comunicación sólo se debe utilizar en caso de ajuste o para aplicaciones especiales.			
Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.			
drn no YES	<input type="checkbox"/> Funcionamiento degradado de la alimentación de red		nO
AVISO			
RIESGO DE DAÑO DEL VARIADOR			
Cuando Marcha degradada = YES, utilice una inductancia de línea.			
Si no se respetan estas precauciones pueden producirse daños materiales.			
Reduce el umbral de disparo del fallo USF para funcionar con una alimentación de red al 50% de la tensión nominal de red. En este caso, se debe utilizar una inductancia de línea y no se puede garantizar el rendimiento del controlador del variador.			
<input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Sí			
rPr no FtH	<input type="checkbox"/> Rearme de la tensión Este rearme inicializará los ajustes ubicados en la sección no n , menú PAR -, página 41 . <input type="checkbox"/> No <input type="checkbox"/> Rearme de la visualización del tiempo del ventilador		nO

⌚ 2 s Para cambiar la asignación de este parámetro pulse la tecla "ENT" durante 2 s.

Modo Configuración: menú FULL

i - o -
 d r C -
 C t L -
 F u n -
F L t -
 C o n -

Code	Name/Description	Adjustment range	Factory setting
FLt -	Menú Gestión de detección de fallos (continuación)		
E t F -	Fallo externo		
E t F	<input type="checkbox"/> Asignación de fallos externos Asignación del evento de fallo externo a una entrada lógica. <input type="checkbox"/> Función inactiva <input type="checkbox"/> L1H: LI1 activo <input type="checkbox"/> L2H: LI2 activo <input type="checkbox"/> L3H: LI3 activo <input type="checkbox"/> L4H: LI4 activo <input type="checkbox"/> L1L: LI1 activo <input type="checkbox"/> L2L: LI2 activo <input type="checkbox"/> L3L: LI3 activo <input type="checkbox"/> L4L: LI4 activo		nO
nO L 1H L 2H L 3H L 4H L 1L L 2L L 3L L 4L			
E P L	<input type="checkbox"/> Comportamiento del variador en la detección de fallos externos Tipo de parada en caso de fallo externo <input type="checkbox"/> Fallo externo ignorado <input type="checkbox"/> Parada rueda libre <input type="checkbox"/> Cambiar a la velocidad de recuperación L F F as long as the external fault is present and the run command is not disabled.		nO
nO Y E S L F F			
L F F	<input type="checkbox"/> Velocidad de recuperación Cambio a la velocidad de recuperación en caso de fallo externo. visible sólo si Comportamiento del variador en la detección de fallos externos E P L no está ajustado a L F F . Nota: Este parámetro está ya incluido en la sección "PID Menú", página 72 .	0 a HSP	0 Hz


Modo Configuración: menú FULL

r - o -
d r C -
C L L -
F u n -
F L L -
C o n -

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
C o n -	Menú Comunicación		
	Nota: Las modificaciones de los parámetros siguientes sólo se tienen en cuenta después de apagar y encender el equipo.		
A d d	<input type="checkbox"/> Direc.Modbus La dirección Modbus es ajustable desde o F F a 2 4 7 . Cuando está en o F F , la comunicación no está activa.	OFF a 247	OFF
t b r 4.8 9.6 19.2 38.4	<input type="checkbox"/> Vel. trans.Modbus <input type="checkbox"/> 4800 Bd <input type="checkbox"/> 9,6 Bd <input type="checkbox"/> 19,2 Bd <input type="checkbox"/> 38,4 Bd		19,2
t F o B o 1 B E 1 B n 1 B n 2	<input type="checkbox"/> Formato Modbus <input type="checkbox"/> 8o1 <input type="checkbox"/> 8E1 <input type="checkbox"/> 8N1 <input type="checkbox"/> 8N2		8E1
t t o	<input type="checkbox"/> Timeout Modbus El variador detecta un fallo Modbus si no recibe ninguna solicitud Modbus en su dirección dentro de un período predefinido (timeout).	0,1 a 30 s	10 s
i C S -	Menú Input scanner (los valores se expresan en hexadecimal)		
n n A 1	<input type="checkbox"/> Parámetro 1 de la dirección de lectura de Com scanner Dirección de la primera palabra de entrada.		0C81
n n A 2	<input type="checkbox"/> Parámetro 2 de la dirección de lectura de Com scanner Dirección de la segunda palabra de entrada.		219C
n n A 3	<input type="checkbox"/> Parámetro 3 de la dirección de lectura de Com scanner Dirección de la tercera palabra de entrada.		0
n n A 4	<input type="checkbox"/> Parámetro 4 de la dirección de lectura de Com scanner Dirección de la cuarta palabra de entrada.		0
o C S -	Menú Output scanner (los valores se expresan en hexadecimal)		
n C A 1	<input type="checkbox"/> Parámetro 1 de la dirección de escritura de Com scanner Dirección de la primera palabra de salida.		2135
n C A 2	<input type="checkbox"/> Parámetro 2 de la dirección de escritura de Com scanner Dirección de la segunda palabra de salida.		219A
n C A 3	<input type="checkbox"/> Parámetro 3 de la dirección de escritura de Com scanner Dirección de la tercera palabra de salida.		0
n C A 4	<input type="checkbox"/> Parámetro 4 de la dirección de escritura de Com scanner Dirección de la cuarta palabra de salida.		0

Modo Configuración: menú FULL

Código	Nombre/Descripción	Rango de ajuste	Ajustes de fábrica
Com -	Menú Comunicación (continuación)		
15A -	Menú de acceso a Input scanner (los valores se expresan en hexadecimal)		
nP1	<input type="checkbox"/> Valor 1 de la dirección de lectura de Com scanner Valor de la primera palabra de entrada.		Valor ETA
nP2	<input type="checkbox"/> Valor 2 de la dirección de lectura de Com scanner Valor de la segunda palabra de entrada.		Valor RFRD
nP3	<input type="checkbox"/> Valor 3 de la dirección de lectura de Com scanner Valor de la tercera palabra de entrada.		8000
nP4	<input type="checkbox"/> Valor 4 de la dirección de lectura de Com scanner Valor de la cuarta palabra de entrada.		8000
05A -	Menú de acceso a Output scanner (los valores se expresan en hexadecimal)		
nE1 ()	<input type="checkbox"/> Valor 1 de la dirección de escritura de Com scanner Valor de la primera palabra de salida.		Registro de control
nE2 ()	<input type="checkbox"/> Valor 2 de la dirección de escritura de Com scanner Valor de la segunda palabra de salida.		Valor LFRD
nE3 ()	<input type="checkbox"/> Valor 3 de la dirección de escritura de Com scanner Valor de la tercera palabra de salida.		8000
nE4 ()	<input type="checkbox"/> Valor 4 de la dirección de escritura de Com scanner Valor de la cuarta palabra de salida.		8000

 Parámetro que puede modificarse cuando el dispositivo está en funcionamiento o detenido.

Mantenimiento

Mantenimiento

El Altivar 12 no requiere ningún mantenimiento preventivo. No obstante, es aconsejable realizar las siguientes comprobaciones con regularidad:

- El estado y firmeza de las conexiones.
- La temperatura alrededor del variador debe mantenerse a un nivel aceptable y la ventilación debe funcionar correctamente. La vida útil media de los ventiladores es de 10 años.
- Limpiar de polvo del variador.
- Garantizar el funcionamiento adecuado del ventilador.
- Comprobar si las cubiertas están dañadas.

Asistencia con el mantenimiento, visualización de fallo

Si surge un problema durante la configuración o el funcionamiento, asegúrese de haber seguido las recomendaciones sobre el entorno, el montaje y las conexiones.

El primer fallo detectado se almacena y se visualiza, parpadeando en la pantalla: el variador se bloquea y el contacto R1 del relé de estado se abre.

Borrado del fallo detectado

Desconecte la alimentación eléctrica del variador en el caso de que se trate de un fallo no borrable.

Espere a que la pantalla se borre completamente.

Localice la causa del fallo detectado y corríjala.

Vuelva a conectar la alimentación a la unidad.

El fallo detectado dejará de aparecer si la causa se ha corregido.

Si se trata de un fallo detectado no borrable:

- Quite/corte la alimentación del variador.
- ESPERE 15 MINUTOS a que los condensadores del bus de CC se descarguen. A continuación, siga el procedimiento de medición de tensión del bus, página 14, para verificar que la tensión de CC es inferior a 42 V. Los LED del variador no indican la ausencia de tensión del bus de CC.
- Localice y corrija el fallo detectado.
- Vuelva a conectar la alimentación del variador para confirmar que el fallo detectado se ha rectificado.

Algunos fallos detectados pueden programarse para que se efectúe un rearmado automático una vez eliminada su causa. Estos fallos detectados también pueden rearmarse encendiendo y apagando el variador o mediante una entrada lógica o un bit de control.

Menú de visualización

Utilice el menú de visualización (MOn) para mostrar el estado del variador y sus valores internos actuales a fin de averiguar las causas de los fallos detectados.

Recambios y reparaciones

Producto reparable: Consulte el catálogo para la sustitución de piezas de recambio.

Procedimiento tras un período largo de almacenamiento

AVISO

RIESGO DE FUNCIONAMIENTO DETERIORADO DEBIDO AL ENVEJECIMIENTO DEL CONDENSADOR

El funcionamiento del condensador del producto se puede ver deteriorado temporalmente debido a un almacenamiento superior a 2 años. En este caso, se debe aplicar el siguiente procedimiento de reforma. En tal caso, antes de utilizar al producto, lleve a cabo el siguiente procedimiento:

- Utilice una alimentación eléctrica de CA variable conectada entre L1 y L2.
- Aumente la tensión de la alimentación eléctrica de CA para obtener:
 - 80% de la tensión nominal durante 30 min
 - 100% de la tensión nominal durante otros 30 min

Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

Migración ATV11 - ATV12

El ATV12 es compatible con el ATV11 (versión más reciente). Sin embargo, puede haber algunas diferencias entre ambos variadores. Ambos modelos (ATV11 y ATV12) están disponibles en versiones con placa base o radiador.

Cuidado: Las dimensiones del ATV11 "E" se indican sin potenciómetro; añadir 7 mm de profundidad para la nueva dimensión.

Dimensiones

Cuidado: Estas dimensiones consideran los orificios de sujeción.

Potencia indicada en la placa		Producto ATV	Variador	G (anchura)		H (altura)		c (profundidad)	
kW	HP			mm	in.	mm	in.	mm	in.
0,18	0,25	12	018F1	60	2,36	131	5,16	102	4,01
0,18	0,25	11	U05F1U/A	60	2,36	131	5,16	101 (+7)	3,98 (+0,27)
0,18	0,25	12	018M2	60	2,36	131	5,16	102	4,01
0,18	0,25	11	U05M2 E/U/A	60	2,36	131	5,16	101 (+7)	3,98 (+0,27)
0,18	0,25	12	018M3	60	2,36	131	5,16	102	4,01
0,18	0,25	11	U05M3 U/A	60	2,36	131	5,16	101 (+7)	3,98 (+0,27)
0,37	0,5	12	037F1	60	2,36	120	4,72	121	4,76
0,37	0,5	11	U09F1 U/A	60	2,36	131	5,16	125 (+7)	4,92 (+0,27)
0,37	0,5	12	037M2	60	2,36	120	4,72	121	4,76
0,37	0,5	11	U09M2 E	60	2,36	120	4,72	125	4,92
0,37	0,5	11	U09M2 U/A	60	2,36	131	5,16	125 (+7)	4,92 (+0,27)
0,37	0,5	12	037M3	60	2,36	120	4,72	121	4,76
0,37	0,5	11	U09M3 U/A	60	2,36	131	5,16	125 (+7)	4,92 (+0,27)
0,55	0,75	12	055M2	60	2,36	120	4,72	131	5,16
0,55	0,75	11	U12M2 E	60	2,36	120	4,72	138	5,43
0,75	1	12	075M2	60	2,36	120	4,72	131	5,16
0,75	1	11	U18M2E	60	2,36	120	4,72	138	5,43
0,75	1	11	U18M2 U/A	60	2,36	131	5,16	138 (+7)	5,43 (+0,27)
0,75	1	12	075M3	60	2,36	120	4,72	131	5,16
0,75	1	11	U18M3 U/A	60	2,36	131	5,16	138 (+7)	5,43 (+0,27)
0,75	1	12	075F1	93	3,66	120	4,72	156	6,14
0,75	1	11	U18F1 U/A	106	4,17	131	5,16	156 (+7)	6,14 (+0,27)
1,5	2	12	U15M2	93	3,66	120	4,72	156	6,14
1,5	2	11	U29M2	106	4,17	131	5,16	156 (+7)	6,14 (+0,27)
2,2	3	12	U22M2	93	3,66	120	4,72	156	6,14
2,2	3	11	U41M2 E/U/A	106	4,17	131	5,16	156 (+7)	6,14 (+0,27)
1,5	2	12	U15M3	93	3,66	120	4,72	131	5,16
1,5	2	11	U29M3 U/A	106	4,17	131	5,16	156 (+7)	6,14 (+0,27)
2,2	3	12	U22M3	93	3,66	120	4,72	131	5,16
2,2	3	11	U41M3 U/A	106	4,17	131	5,16	156 (+7)	6,14 (+0,27)
3	4	12	U30M3	126	4,96	159	6,26	141	5,55
3	4	11	-	-	-	-	-	-	-
4	5,5	12	U40M3	126	4,96	159	6,26	141	5,55
4	5,5	11	-	-	-	-	-	-	-

Migración ATV11 - ATV12

Terminales

Alimentación

- Antes de cablear los bornes de potencia, conecte el terminal de tierra de los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida a la toma de tierra de protección (véase el indicador B, página 20).
- Es posible acceder a las conexiones de alimentación sin retirar la cubierta de bornes de potencia. Sin embargo, si es necesario, se pueden retirar mediante una herramienta adaptada (requisito de protección IP20). La cubierta se retirará en caso de utilizar terminales de anillo (la presión es de 14 N para el tamaño 1 y 20 N para los tamaños 2 y 3).
- Preste atención a la borna de tierra de entrada ubicada **a la derecha del conector** (situado a la izquierda en el ATV11). La conexión de tierra está indicada claramente en la cubierta de los bornes de potencia de entrada y el tornillo es de color verde.

Control

⚠ ATENCIÓN

PRÁCTICAS DE CABLEADO DE CONTROL INCORRECTAS

- La alimentación interna del variador ATV12 es de 24 V en lugar de los 15 V del ATV11. Al sustituir el variador ATV11 con un ATV12, un adaptador de tensión, referencia VW3A9317, debe conectarse a la alimentación de 24 V si se usa para alimentar sistemas de automatización externos. El uso de los 24 V para alimentar a la LI no requiere ningún adaptador.
- Al sustituir el variador ATV11 con un ATV12, asegúrese de que todas las conexiones de cableado al variador ATV12 cumplen todas las indicaciones de cableado incluidas en este manual.

Si no se respetan estas precauciones pueden producirse graves lesiones, daños materiales o incluso la muerte.

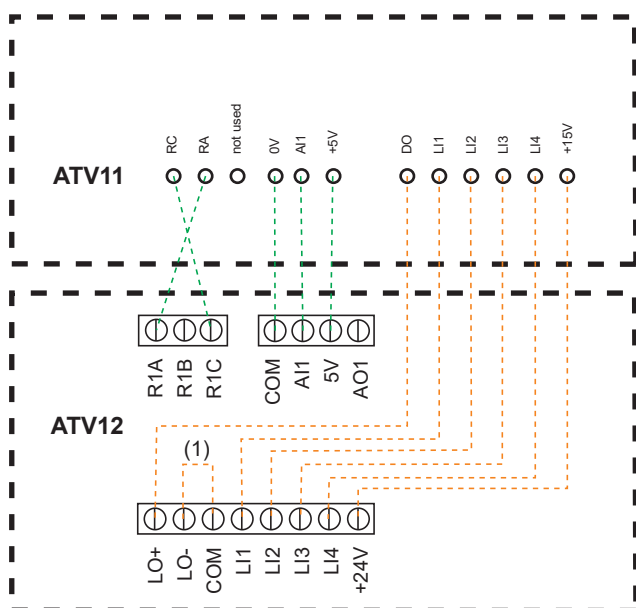
⚡ ⚠ PELIGRO

PELIGRO DE DESCARGA ELÉCTRICA, EXPLOSIÓN O ARCO ELÉCTRICO

- El panel del variador debe estar debidamente conectado a tierra antes de conectarse a la red.
- Utilice el punto de conexión a masa suministrado. El terminal de tierra (tornillo verde) está ubicado en el lado contrario del que se encontraba en el ATV11.

Si no se respetan estas instrucciones, se producirán graves daños corporales o la muerte.

Nota: Los bornes de control están dispuestos y marcados de forma distinta:



(1) Si se ha utilizado "DO" en el ATV11.

(1) En el ATV11, DO es una salida analógica que se puede configurar como salida lógica. En ATV12, dependiendo de la configuración específica, DO se puede conectar a LO1 o AO1.

El ATV11 incorpora una tensión de alimentación interna de 15 V. El ATV12 incorpora una alimentación interna de 24 V.

Migración ATV11 - ATV12

Ajustes

A continuación, se explican las diferencias entre el ATV11 y el ATV12 para facilitar la sustitución. Esta información es útil para la gestión del HMI integrado del variador (botones RUN y STOP de la consola y el potenciómetro para marcar).

Sustitución de un ATV11...E

El ATV11E no tiene botones RUN / STOP ni potenciómetro.

Los ajustes de fábrica del ATV12 son equivalentes a los del ATV11E.

LI2 a LI4 y AO1 no están asignadas en ATV12.

Sustitución de un ATV11...U

El cambio principal radica en los ajustes de bFr y HSP. En el ATV12, el ajuste de fábrica es 50 Hz.

En el ATV12 ●●●●M2, se incorporan filtros CEM.

LI2 a LI4 y AO1 no están asignadas en ATV12.

Sustitución de un ATV11...A

En el ATV12 ●●●●M2, se incorporan filtros CEM.

LI2 a LI4 y AO1 no están asignadas en ATV12.

En ATV12, el canal de control activo está en los terminales (en ATV11...A era la consola frontal).

Para que el HMI incorporado esté activo, es necesario ajustar [Canal de referencia 1 F r I](#), página [45](#), a [R i u I](#).

Sustitución de un ATV11...E327

LI2 a LI4 y AO1 no están asignadas en ATV12.

En ATV12, el canal de control activo está en terminal (en ATV11...A era la consola frontal).

Características de los ajustes de fábrica del ATV12: consulte la página [30](#).

Migración ATV11 - ATV12

Funciones - Comparación con las versiones del ATV11●●●E

Función	ATV11		ATV12		Comentarios y acción
	Código	Valor	Código	Valor	
Frecuencia	<i>b F r</i>	50	<i>b F r</i>	50	Sin cambio.
Velocidad máxima	<i>H S P</i>	50	<i>H S P</i>	50	Sin cambio.
Lógica del funcionamiento LI	-	(Positiva)	<i>r P L</i>	POS	Depende de la asignación de LI en cada función (LI1 a LI4 L o H). Véase la asignación de función en la página 51 .
Filtro CEM integrado	-	Yes	-	Yes	Sin cambio.
Asignación de LI	<i>L , 1</i>	Avance	<i>L , 1</i>	Avance	Sin cambio.
	<i>L , 2</i>	March.atrás	<i>L , 2</i>	-	Cambiar rrS (CO nF, FULL, Fun, rrS), LI2.
	<i>L , 3</i>	2 Vel. preselecc.	<i>L , 3</i>	-	Cambiar PS2 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr2), LI3.
	<i>L , 4</i>	4 Vel. preselecc.	<i>L , 4</i>	-	Cambiar PS4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr4), LI4.
Referencia velocidad	<i>S P 2</i>	10	<i>S P 2</i>	10	Sin cambio.
	<i>S P 3</i>	25	<i>S P 3</i>	15	Cambiar SP3 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP3), 25.
	<i>S P 4</i>	50	<i>S P 4</i>	20	Cambiar SP4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP4), 50.
Asignación de AO	<i>(d o , A C t) , r F r</i>	Frecuencia del motor	<i>A o 1</i>	-	Cambiar AO1 (CO nF, FULL, I-O, AO1-,AO1), OFr.
Asignación de AI	<i>(A , t , A C t) , S u</i>	Ref. veloc. 5 V	<i>A , t t</i>	Ref. veloc. 5 V	Sin cambio.
Canal control	<i>L S r</i>	-	<i>F r 1</i>	-	Sin cambio.
	<i>S S r</i>	-	<i>F L o</i>	-	Sin cambio. (posible ajuste en FLO y FLOC)
			<i>F L o C</i>	-	
Elección parámetros motor	<i>C o S</i>	Según el calibre	<i>C o S</i>	-	COS es visible sólo si la Elección parámetros motor "MPC" está ajustada a COS. Cambiar MPC (CO nF, FULL, drC-, MPC), COS. Cambiar COS (CO nF, FULL, drC-, COS), según el calibre.
Tipo control motor	No cambiable	SVC	<i>C t t</i>	STD	Cambiar CTT (CO nF, FULL, drC-, CTT), PERF (SVCU).
Retardo por subcarga de la aplicación	<i>t u L</i>	5	<i>u L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.
Retardo por sobrecarga de la aplicación	<i>t o L</i>	5	<i>o L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.

Migración ATV11 - ATV12

Funciones - Comparación con las versiones del ATV11●●●U

Función	ATV1		ATV12		Comentarios y acción
	Código	Valor	Código	Valor	
Frecuencia	<i>bFr</i>	60	<i>bFr</i>	50	Cambiar bFr (COF, bFr), 50.
Velocidad máxima	<i>HSP</i>	60	<i>HSP</i>	50	Cambiar HSP (COF, HSP), 50.
Lógica del funcionamiento LI	-	(Positiva)	<i>nPL</i>	POS	Depende de la asignación de LI en cada función (LI1 a LI4 L o H). Véase la asignación de función en la página 51 .
Filtro CEM integrado	-	Yes	-	Sí	Es posible deshabilitar el filtro por medio del puente IT. Véase página 28 .
Asignación de LI	<i>L11</i>	Avance	<i>L11</i>	Avance	Sin cambio.
	<i>L12</i>	March.atrás	<i>L12</i>	-	Cambiar rRS (COF, FULL, Fun, rRS), LI2.
	<i>L13</i>	2 Vel. preselecc.	<i>L13</i>	-	Cambiar PS2 (COF, FULL, Fun, PSS, Pr2), LI3.
	<i>L14</i>	4 Vel. preselecc.	<i>L14</i>	-	Cambiar PS4 (COF, FULL, Fun, PSS, Pr4), LI4.
Referencia velocidad	<i>SP2</i>	10	<i>SP2</i>	10	Sin cambio.
	<i>SP3</i>	25	<i>SP3</i>	15	Cambiar SP3 (COF, FULL, Fun, PSS, SP3), 25.
	<i>SP4</i>	50	<i>SP4</i>	20	Cambiar SP4 (COF, FULL, Fun, PSS, SP4), 50.
Asignación de AO	(<i>do, ACt</i>), <i>rFr</i>	Frecuencia del motor	<i>AO1</i>	-	Cambiar AO1 (COF, FULL, I-O, AO1-,AO1), OFr.
Asignación de AI	(<i>AI, ACt</i>), <i>Su</i>	Ref. veloc. 5 V	<i>AI, It</i>	Ref. veloc. 5 V	Sin cambio.
Canal control	<i>LSr</i>	-	<i>Fr1</i>	-	Sin cambio.
	<i>SSr</i>	-	<i>FLa</i>	-	Sin cambio. (posible ajuste en FLO y FLOC)
			<i>FLoC</i>	-	
Elección parámetros motor	<i>CoS</i>	Según el calibre	<i>CoS</i>	-	COS es visible sólo si la Elección parámetros motor "MPC" está ajustada a COS. Cambiar MPC (COF, FULL, drC-, MPC), COS. Cambiar COS (COF, FULL, drC-, COS), según el calibre.
Tipo control motor	No cambiable	SVC	<i>CTt</i>	STD	Cambiar CTT (COF, FULL, drC-, CTT), PERF (SVCU).
Retardo por subcarga de la aplicación	<i>tUL</i>	5	<i>uLt</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.
Retardo por sobrecarga de la aplicación	<i>tOL</i>	5	<i>oLt</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.

Migración ATV11 - ATV12

Funciones - Comparación con las versiones del ATV11●●●A

Función	ATV1		ATV12		Comentarios y acción
	Código	Valor	Código	Valor	
Frecuencia	<i>b F r</i>	50	<i>b F r</i>	50	Sin cambio.
Velocidad máxima	<i>H S P</i>	50	<i>H S P</i>	50	Sin cambio.
Lógica del funcionamiento LI	-	(Positiva)	<i>n P L</i>	POS	Depende de la asignación de LI en cada función (LI1 a LI4 L o H). Véase la asignación de función en la página 51 .
Filtro CEM integrado	-	No	-	Yes	Es posible deshabilitar el filtro por medio del puente IT. Véase página 28 .
Asignación de LI	<i>L , 1</i>	Avance	<i>L , 1</i>	Avance	Sin cambio.
	<i>L , 2</i>	March.atrás	<i>L , 2</i>	-	Cambiar rRS (CO nF, FULL, Fun, rRS), LI2.
	<i>L , 3</i>	2 Vel. preselecc.	<i>L , 3</i>	-	Cambiar PS2 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr2), LI3.
	<i>L , 4</i>	4 Vel. preselecc.	<i>L , 4</i>	-	Cambiar PS4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr4), LI4.
Referencia velocidad	<i>S P 2</i>	10	<i>S P 2</i>	10	Sin cambio.
	<i>S P 3</i>	25	<i>S P 3</i>	15	Cambiar SP3 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP3), 25.
	<i>S P 4</i>	50	<i>S P 4</i>	20	Cambiar SP4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP4), 50.
Asignación de AO	<i>(d o , A C t), r F r</i>	Frecuencia del motor	<i>A o 1</i>	-	Cambiar AO1 (CO nF, FULL, I-O, AO1-,AO1), OFr.
Asignación de AI	<i>(A , t , A C t), S u</i>	Ref. veloc. 5 V	<i>A , t t</i>	Ref. veloc. 5 V	Sin cambio.
Canal control	<i>L S r</i>	LOC	<i>F r 1</i>	AI1	Cambiar FR1 (CO nF, FULL, CtL-, FR1), AIU1.
	<i>(t C C , A c t), L o C</i>	Control local (RUN / STOP)	<i>C H C F</i> <i>C d 1</i>	SIM -	Sin cambio.
Elección parámetros motor	<i>C o S</i>	Según el calibre	<i>C o S</i>	-	COS es visible sólo si la Elección parámetros motor "MPC" está ajustada a COS. Cambiar MPC (CO nF, FULL, drC-, MPC), COS. Cambiar COS (CO nF, FULL, drC-, COS), según el calibre.
Tipo control motor	No cambiable	SVC	<i>C t t</i>	STD	Cambiar CTT (CO nF, FULL, drC-, CTT), PERF (SVCU).
Retardo por subcarga de la aplicación	<i>t u L</i>	5	<i>u L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.
Retardo por sobrecarga de la aplicación	<i>t o L</i>	5	<i>o L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.

Migración ATV11 - ATV12

Funciones - Comparación con las versiones del ATV11...E327

Función	ATV1		ATV12		Comentarios y acción
	Código	valor	Código	valor	
Frecuencia	<i>b F r</i>	50	<i>b F r</i>	50	Sin cambio.
Velocidad máxima	<i>H S P</i>	50	<i>H S P</i>	50	Sin cambio.
Lógica del funcionamiento LI	-	(Positiva)	<i>n P L</i>	POS	Depende de la asignación de LI en cada función (LI1 a LI4 L o H). Véase la asignación de función en la página 51 .
Filtro CEM integrado	-	Sí	-	Sí	Es posible deshabilitar el filtro por medio del puente IT. Véase página 28 .
Asignación de LI	<i>L , 1</i>	Avance	<i>L , 1</i>	Avance	Sin cambio.
	<i>L , 2</i>	March.atrás	<i>L , 2</i>	-	Cambiar rrS (CO nF, FULL, Fun, rrS), LI2.
	<i>L , 3</i>	2 Vel. preselecc.	<i>L , 3</i>	-	Cambiar PS2 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr2), LI3.
	<i>L , 4</i>	4 Vel. preselecc.	<i>L , 4</i>	-	Cambiar PS4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, Pr4), LI4.
Referencia velocidad	<i>S P 2</i>	10	<i>S P 2</i>	10	Sin cambio.
	<i>S P 3</i>	25	<i>S P 3</i>	15	Cambiar SP3 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP3), 25.
	<i>S P 4</i>	50	<i>S P 4</i>	20	Cambiar SP4 (CO nF, FULL, Fun, PSS, SP4), 50.
Asignación de AO	<i>(d o , A C t) , r F r</i>	Frecuencia del motor	<i>A o 1</i>	-	Cambiar AO1 (CO nF, FULL, I-O, AO1-,AO1), OFr.
Asignación de AI	<i>(A i t , A C t) , S u</i>	Ref. veloc. 5 V	<i>A i t</i>	Ref. veloc. 5 V	Sin cambio.
Canal control	<i>L S r</i>	LOC	<i>F r 1</i>	AI1	Cambiar FR1 (CO nF, FULL, CtL-, FR1), AIU1.
	<i>(t C C , A c t) , L o C</i>	Control local (RUN / STOP)	<i>C H C F</i>	SIM	Sin cambio.
		<i>C d 1</i>	-		
Elección parámetros motor	<i>C o S</i>	Según el calibre	<i>C o S</i>	-	COS es visible sólo si la Elección parámetros motor "MPC" está ajustada a COS. Cambiar MPC (CO nF, FULL, drC-, MPC), COS. Cambiar COS (CO nF, FULL, drC-, COS), según el calibre.
Tipo control motor	No cambiante	SVC	<i>C t t</i>	STD	Cambiar CTT (CO nF, FULL, drC-, CTT), PERF (SVCU).
Retardo por subcarga de la aplicación	<i>t u L</i>	5	<i>u L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.
Retardo por sobrecarga de la aplicación	<i>t o L</i>	5	<i>o L t</i>	0	La aplicación está desactivada con ajuste de fábrica.

Diagnóstico y resolución de problemas

El variador no arranca y no muestra ningún código de error

- Verifique que la alimentación eléctrica del variador sea correcta (conexión de fases de red y a tierra, consulte la página [20](#)).
- Al asignar las funciones "Parad.rápid" o "Parada en rueda libre", el variador no arranca si las entradas lógicas correspondientes no tienen tensión. El ATV12 muestra entonces **n5t** en parada en rueda libre, **F5t** en parada rápida y mostrará después **rdy** en parada en rueda libre. Esta situación es normal, puesto que dichas funciones se activan en el momento del rearme con vistas a conseguir la mayor seguridad en la parada en caso de que se corte el cable. La asignación de LI se comprobará en el menú **C o n F / F u L L / F u n - / S t t -**.
- Asegúrese de que la o las la entradas de control de marcha se accionan de acuerdo con el modo de control elegido (parámetros **Tipo de control t c c**, página [48](#), y **Tipo control 2 hilos t c t**, página [51](#), en el menú **C o n F / F u L L / i . o -**).
- Al conectar la alimentación eléctrica, si el canal de referencia o el canal de control está asignado a un Modbus, el variador muestra rueda libre "**n5t**" y permanecerá en modo de parada hasta que el bus de comunicaciones envíe un comando.
- En los ajustes de fábrica los botones "RUN" y "STOP" están inactivos. Ajuste los parámetros **Canal de referencia 1 F r I**, página [62](#), y **Canal control 1 C d I**, página [63](#), para controlar el variador de forma local (menú **C o n F / F u L L / C t L -**). Consulte **Cómo controlar el variador de forma local**, en la página [46](#).

Códigos de detección de un fallo que requieren rearme mediante puesta en tensión tras la eliminación del fallo

La causa del fallo detectado debe ser eliminada antes del rearme, desconectando y volviendo a conectar.

Los fallos **S o F** y **t n F** también se pueden rearmar de forma remota por medio de una entrada lógica (parámetro **Asignación rearme tras fallo detectado r S F**, página [91](#), en el menú **C o n F / F u L L / F L t -**).

Código	Nombre	Causas posibles	Solución
C r F I	Precarga	<ul style="list-style-type: none"> • Fallo en control del relé de carga o resistencia de carga deteriorada. 	<ul style="list-style-type: none"> • Desconecte el variador de la tensión y vuelva a conectarlo. • Verifique las conexiones. • Verifique la estabilidad de la alimentación principal. • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F 1	Calibre de variador desconocido	<ul style="list-style-type: none"> • La carta de potencia es diferente de la que está memorizada. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F 2	Carta de potencia incompatible o desconocida	<ul style="list-style-type: none"> • La carta de potencia es incompatible con la carta de control. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F 3	Comunic. interna	<ul style="list-style-type: none"> • Interrupción de comunicación entre las tarjetas internas. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F 4	Incoherencia interna	<ul style="list-style-type: none"> • Incoherencia de datos internos. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F 9	Fallo circuito medición corriente	<ul style="list-style-type: none"> • La medición de corriente es incorrecta debido a un circuito de hardware. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
- - - -	Problema del Firmware de aplicación	<ul style="list-style-type: none"> • Configuración no válida del firmware de la aplicación con el multi-loader. 	<ul style="list-style-type: none"> • Utilice la memoria flash de nuevo para el firmware (de la aplicación) del producto.
i n F b	Fallo detectado sensor temperatura interno	<ul style="list-style-type: none"> • El sensor de temperatura del variador no funciona correctamente. • El variador está cortocircuitado o en circuito abierto. 	<ul style="list-style-type: none"> • Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
i n F E	CPU interna	<ul style="list-style-type: none"> • Fallo del microprocesador interno. 	<ul style="list-style-type: none"> • Desconecte el variador de la tensión y vuelva a conectarlo. • Póngase en contacto con un representante local de Schneider Electric.

Diagnóstico y resolución de problemas

Códigos de detección de un fallo que requieren rearme mediante puesta en tensión tras la eliminación del fallo (continuación)

Código	Nombre	Causas posibles	Solución
oCF	Sobreintensidad	<ul style="list-style-type: none"> Los parámetros en el Menú control motor d r C -, página 57, no son correctos. Inercia o carga demasiado alta. Bloqueo mecánico. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique los parámetros. Verifique el dimensionamiento motor/ variador/carga. Verifique el estado de la mecánica. Instale inductancias motor. Reduzca la Frecuencia de conmutación S F r, página 59. Verifique la conexión a tierra del variador, el cable del motor y el aislamiento del motor.
SCF1	Cortocircuito a masa o en el motor	<ul style="list-style-type: none"> Cortocircuito o puesta a tierra en la salida del variador. Fallo a tierra durante funcionamiento. Conmutación de motores durante funcionamiento. Corriente de fuga a tierra importante en el caso de varios motores en paralelo. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique los cables que conectan el variador al motor así como el aislamiento del motor. Conecte bobinas de motor.
SCF3	Cortocirc. tierra		
SCF4	Cortocirc. IGBT	<ul style="list-style-type: none"> Cortocircuito en componente de potencia interno al encender el variador. 	<ul style="list-style-type: none"> Póngase en contacto con el representante local de Schneider Electric.
SoF	Sobreveloci	<ul style="list-style-type: none"> Inestabilidad. Sobrevelocidad debida a la inercia de la aplicación. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique el motor. La sobrevelocidad es un 10% superior a la Frecuencia máxima t F r, página 57, por lo tanto, ajuste este parámetro si es necesario. Añada una resistencia de frenado. Verifique el dimensionamiento motor/ variador/carga. Verifique los parámetros del lazo de velocidad (ganancia y estabilidad).
EnF	Autoajuste	<ul style="list-style-type: none"> Motor no conectado con el variador. Pérdida de una fase en motor. Motor especial. El motor está girando (por ejemplo, impulsado por la carga). 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique que el motor y el variador sean compatibles. Verifique la presencia del motor durante el autoajuste. En caso de utilizar un contactor de salida, ciérrelo durante el autoajuste. Verifique que el motor se encuentre totalmente detenido.

Diagnóstico y resolución de problemas

Fallos rearmables con la función de rearmado automático una vez eliminada la causa

Estos fallos también pueden rearmarse desconectando y volviendo a conectar el variador o mediante una entrada lógica (parámetro [Asignación rearme tras fallo detectado r 5 F](#), página [91](#)).

Los fallos OHF, OLF, OPF1, OPF2, OSF, SLF1, SLF2, SLF3 y tJF se pueden inhibir y borrar de forma remota por medio de una entrada lógica (parámetro [Asignación inhibición tras fallo detectado i n H](#), página [96](#)).

Código	Nombre	Causas posibles	Solución
L F F I	Fallo pérdida corriente AI	Detección si: <ul style="list-style-type: none"> Entrada analógica AI1 configurada como corriente. Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0% C r L I, página 52, superior a 3mA. Corriente de entrada analógica inferior a 2 mA. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique la conexión del terminal.
o b F	Exceso Fre.	<ul style="list-style-type: none"> Frenado demasiado brusco o carga arrastrante. 	<ul style="list-style-type: none"> Aumente el tiempo de deceleración. Instale una unidad de módulo con una resistencia de frenado en caso necesario. Verifique la tensión de alimentación de red para asegurarse de que se encuentra por debajo del máximo aceptable (20% por encima de la tensión de red máxima durante el estado de funcionamiento).
o H F	Sobretemp.	<ul style="list-style-type: none"> Temperatura del variador demasiado elevada. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique la carga del motor, la ventilación del variador y la temperatura ambiente. Espere a que se enfríe para volver a arrancarlo. Consulte Condiciones de temperatura y montaje, en la página 13.
o L C	Fallo sobrecarga	<ul style="list-style-type: none"> Sobrecarga del proceso. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique el proceso y que los parámetros del variador estén en fase.
o L F	Sobr.motor	<ul style="list-style-type: none"> Disparo por intensidad de motor demasiado elevada. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique los ajustes de la protección térmica del motor y compruebe la carga de éste.
o P F 1	Pérd.1f mot	<ul style="list-style-type: none"> Corte de fase a la salida del variador. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique las conexiones del variador al motor. En caso de utilizar un contactor aguas abajo, compruebe que la conexión, el cable y el contactor son correctos.
o P F 2	Pérdida 3 fases motor	<ul style="list-style-type: none"> Motor no conectado. Potencia de motor demasiado baja, inferior al 6% de la corriente nominal del variador. Contactor de salida abierto. Inestabilidades instantáneas de la intensidad de motor. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique las conexiones del variador al motor. Pruebe en un motor con alimentación baja o sin motor. Con el ajuste de fábrica, la detección de pérdida de fase del motor está activa: Pérdida fase motor Detección o P L, página 94, = Y E 5. Para comprobar el variador en un entorno de prueba o de mantenimiento, y sin recurrir a un motor equivalente al calibre del variador, desactive la detección de fase del motor Pérdida fase motor Detección o P L = n o. Verifique y optimice los parámetros: Compensación R I u F r, página 58, Tensión nominal del motor u n 5, página 57, y Intensidad nominal del motor n C r, página 57, y realice un Autoajuste t u n, página 60.
o 5 F	Sobretensión red	<ul style="list-style-type: none"> Tensión de red demasiado elevada. <ul style="list-style-type: none"> Sólo al encender el variador, la tensión está un 10% por encima del nivel de tensión máxima aceptable. Potencia sin orden de marcha, 20% por encima de la alimentación de red máxima. Alimentación de red perturbada. 	<ul style="list-style-type: none"> Apague el variador. Compruebe y ajuste la tensión de red. Después de que la red vuelva a la tensión nominal (dentro de la tolerancia), encienda la alimentación. Si aparece código o 5 F intermitente, ajuste el relé R1 a F L t y se podrá conectar a la protección aguas arriba para evitar sobretensión en el variador. En este caso L o I puede utilizarse para otros estados de variador, véase página 53

Diagnóstico y resolución de problemas

Fallos rearmables con la función de re arranque automático una vez eliminada la causa (continuación)

Código	Nombre	Causas posibles	Solución
P H F	Pérdida fase red	<ul style="list-style-type: none"> Variador mal alimentado o fusión de un fusible. Corte de una fase. Utilización de un ATV12 trifásico con alimentación de red monofásica. Carga excéntrica. Esta protección actúa únicamente con variador en carga. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique la conexión de potencia y los fusibles. Utilice alimentación de red trifásica. Desactive el fallo ajustando Pérdida fase red Detección i P L, página 94, = n o.
S C F 5	Cortocircuito carga	<ul style="list-style-type: none"> Cortocircuito en salida del variador. Detección de cortocircuito con orden de marcha u de inyección DC si el parámetro Test IGBT S E r E, página 95, se ajusta a Y E 5. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique los cables que conectan el variador al motor así como el aislamiento del motor.
S L F 1	Comunicación Modbus	<ul style="list-style-type: none"> Interrupción de comunicación en red Modbus. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique las conexiones del bus de comunicaciones. Verifique el parámetro timeout (Timeout Modbus E E o, página 98). Consulte el manual de usuario de Modbus.
S L F 2	Comunicación SoMove	<ul style="list-style-type: none"> Interrupción de comunicación con SoMove. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique el cable de conexión de SoMove. Verifique el timeout.
S L F 3	Comunicación HMI	<ul style="list-style-type: none"> Interrupción de comunicación con el terminal gráfico externo. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique la conexión del terminal.
S P , F	Retorno PI	<ul style="list-style-type: none"> Retorno PID inferior al límite bajo. 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe el retorno de la función PID. Compruebe el umbral y la temporización de la supervisión del retorno PID, en la página 76.
u L F	Fallo de subcarga del proceso	<ul style="list-style-type: none"> Subcarga del proceso. Intensidad motor inferior al valor del parámetro Umbral de subcarga de la aplicación L u L, página 55, durante un periodo ajustado por el parámetro Retardo por subcarga de la aplicación u L E, página 55, para proteger la aplicación. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique el proceso y que los parámetros del variador estén en fase.
E J F	Sobrecalent. IGBT	<ul style="list-style-type: none"> Sobrecalentamiento del variador. La temperatura interna de IGBT es demasiado alta conforme a la temperatura ambiente y la carga. 	<ul style="list-style-type: none"> Verifique el dimensionamiento motor/variador/carga. Reduzca la Frecuencia de conmutación S F r, página 59. Espere a que se enfríe para volver a arrancarlo.
E P F 1	Fallo externo detectado por entrada lógica	<ul style="list-style-type: none"> Suceso desencadenado por un dispositivo externo, en función del usuario 	<ul style="list-style-type: none"> Compruebe el dispositivo que ha provocado el disparo y realice el rearme.

Fallos rearmables automáticamente al desaparecer la causa

El fallo USF se puede inhibir y borrar de forma remota por medio de una entrada lógica (parámetro [Asignación rearme tras fallo detectado r 5 F](#), página [91](#)).

Código	Nombre	Causas posibles	Solución
CF F	Configuración incorrecta	<ul style="list-style-type: none">Sustitución de bloque HMI por otro configurado en un variador de otro calibre.La configuración actual de los parámetros del cliente es incoherente.	<ul style="list-style-type: none">Vuelva a los ajustes de fábrica o recupere la configuración de copia de seguridad, si procede.Si el fallo sigue presente después de volver a los ajustes de fábrica, póngase en contacto con un representante local de Schneider Electric.
CF , (1)	Configuración no válida	<ul style="list-style-type: none">Configuración no válida. La configuración cargada en el variador mediante el bus o red de comunicaciones es incoherente. La configuración de carga se ha interrumpido o no está completamente terminada.	<ul style="list-style-type: none">Verifique la configuración cargada previamente.Cargue una configuración coherente.
CF , 2	Descargar configuración no válida	<ul style="list-style-type: none">Interrupción de la operación de descarga con Loader o SoMove.	<ul style="list-style-type: none">Verifique la conexión con Loader o SoMove.Resetear al reinicio predeterminado de la operación de descarga o restaurar la configuración de fábrica.
u 5 F	Subtensión	<ul style="list-style-type: none">Alimentación de red insuficiente.Bajada de tensión transitoria.	<ul style="list-style-type: none">Verifique la tensión y los parámetros del Menú pérdida fase subtensión u 5 b -, página 95.

(1) Cuando el CFI está presente en el último menú de fallos, significa que la configuración se ha interrumpido o no está completamente terminada.

Sustitución de bloque HMI

Cuando se sustituye un bloque de HMI por otro configurado en un variador de calibre diferente, el variador se bloquea en el modo de fallo Configuración incorrecta, **CF F**, durante la puesta en tensión. Si la sustitución ha sido voluntaria, el fallo se puede borrar pulsando dos veces consecutivas la tecla ENT, lo que provoca **volver a los ajustes de fábrica**.

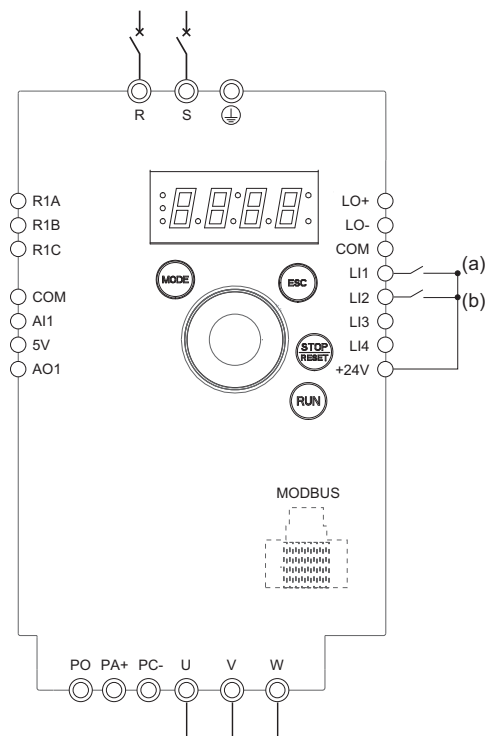
Diagnóstico y resolución de problemas

Códigos de detección de los fallos que se muestran en el terminal remoto ATV12

Código	Nombre	Descripción
in iE:	Se inicializa a sí mismo	<ul style="list-style-type: none">• Inicialización del microcontrolador.• Búsqueda de la configuración de comunicación.
C o n . E (1)	Error de comunicación	<ul style="list-style-type: none">• Error de timeout de 50 ms.• Este mensaje se muestra después de 220 reintentos.
A - 1 7 (1)	Alarma de tecla	<ul style="list-style-type: none">• La tecla ha sido pulsada consecutivamente durante más de 10 segundos.• Conmutador de membrana desconectado.• Rearranque de la consola mientras se está pulsando una tecla.
c L r (1)	Confirmar Borrar fallo	<ul style="list-style-type: none">• Este mensaje aparece si la tecla STOP se presiona cuando hay un fallo de teclado.
d E u . E (1)	Variador incompatible	<ul style="list-style-type: none">• El tipo de variador (marca) no es compatible con el tipo de consola (marca).
r o n . E (1)	Anomalía en ROM	<ul style="list-style-type: none">• Anomalía en la ROM de la consola detectada por la suma de comprobación.
r a n . E (1)	Anomalía en RAM	<ul style="list-style-type: none">• Anomalía en la RAM de la consola.
C P u . E (1)	Otro fallo	<ul style="list-style-type: none">• Otros fallos detectados.

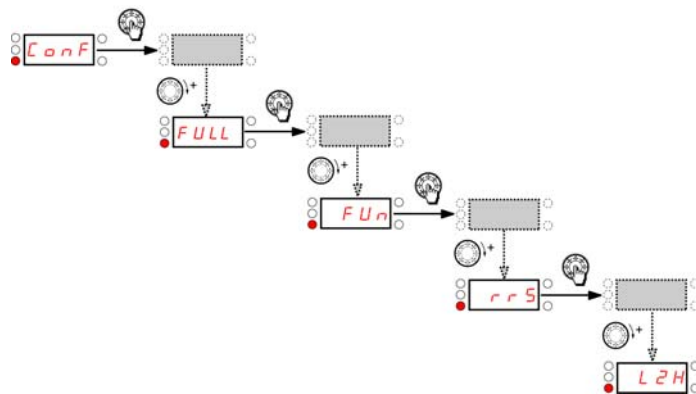
(1) Parpade

Control de 2 hilos (común negativo)



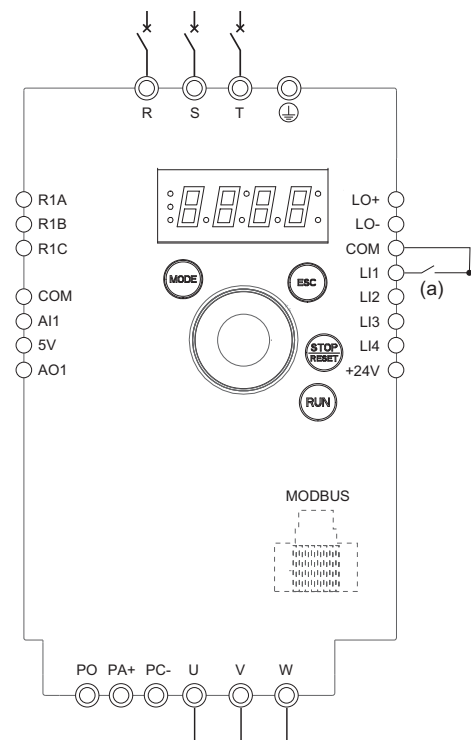
(a): Marcha hacia delante
(b): Marcha hacia atrás

1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte las entradas lógicas.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración FCS](#), página 46, ajustado a **111**.
6. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo COnF) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
7. Realice una operación de autoajuste.
8. Ajuste el parámetro **Dirección marcha atrás r r 5**, página 66, a **L 12H**.



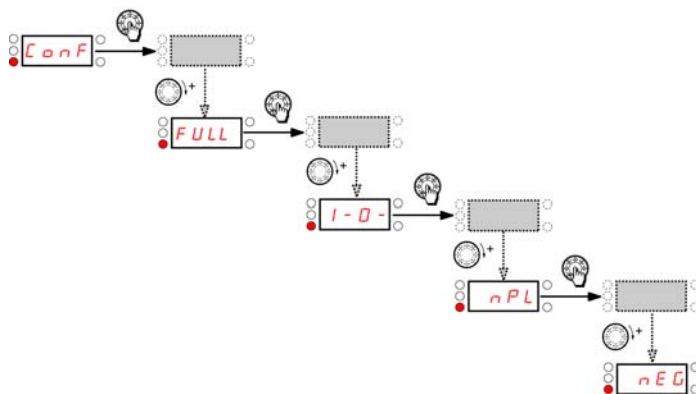
9. Inicie el variador.

Control de 3 hilos (común positivo)



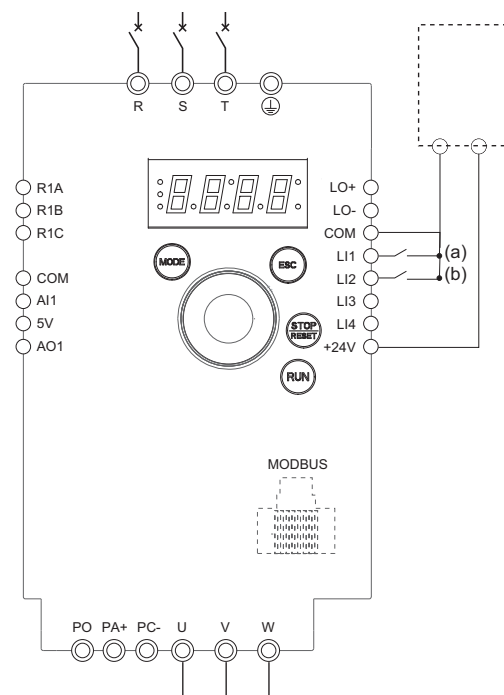
(a): Marcha adelante

1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte las entradas lógicas.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración FCS](#), página 46, ajustado a **111**.
6. Ajuste **CCC** a **3C**, véase página 48.
7. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo COnF) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
8. Realice una operación de autoajuste.
9. Ajuste el parámetro **Tipo de entradas lógicas nPL**, página 51, a **nEG**.

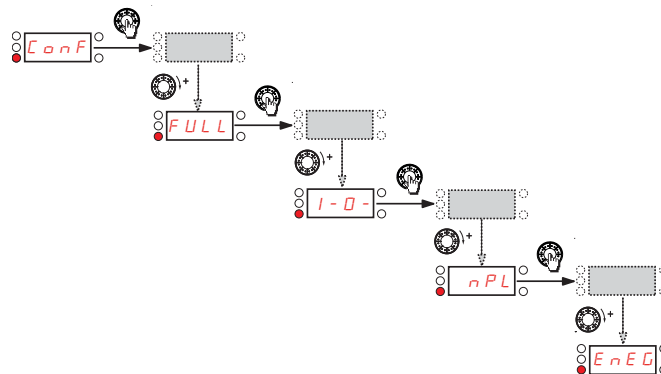


10. Inicie el variador.

Control de 2 hilos (común positivo)



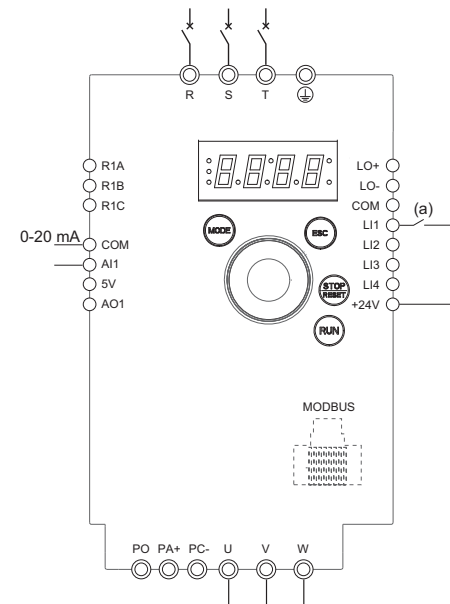
1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte las entradas lógicas.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración F C 5](#), página 46, ajustado a **in i**.
6. Ajuste **CCC** a **3C**, véase página 48.
7. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo **CoNF**) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
8. Realice una operación de autoajuste.
9. Ajuste el parámetro **Tipo de entradas lógicas nPL**, página 51, a **EnEG**



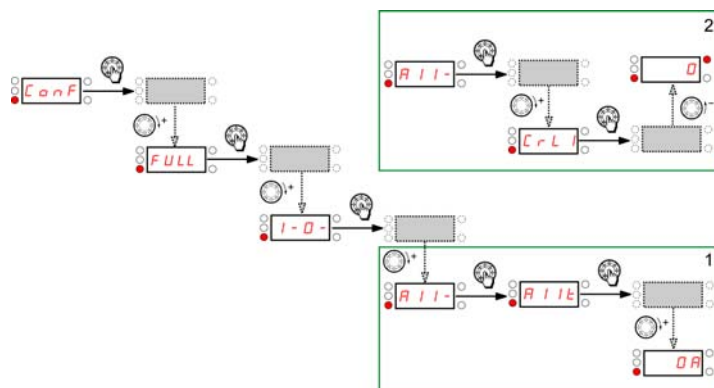
(a): Marcha adelante

10. Inicie el variador.

Control de velocidad de 0-20 mA (común negativo)



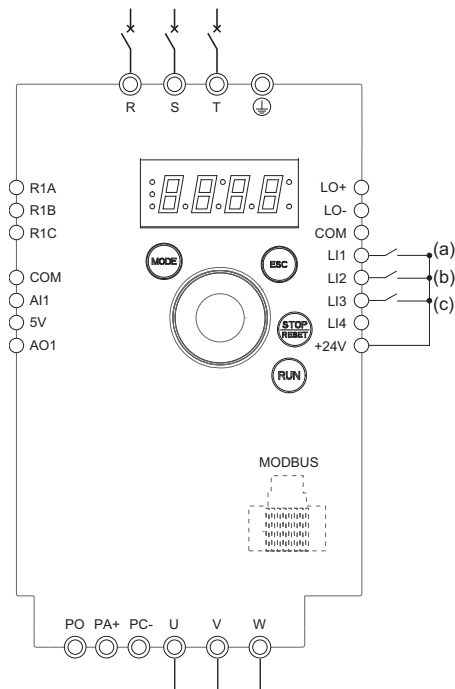
1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte la entrada lógica LI1 y la entrada analógica AI1.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración F C 5](#), página 46, ajustado a **in i**.
6. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo **CoNF**) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
7. Realice una operación de autoajuste.
8. Ajuste **Configuración de AI1 R i I t**, página 52, a **oR** y **Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0% CrL I**, página 52, a 0 A. Verifique que **Parámetro de escalado de corriente AI1 de 100% CrH I**, página 52, está ajustado a 20 mA.



(a) Marcha hacia delante

9. Inicie el variador.

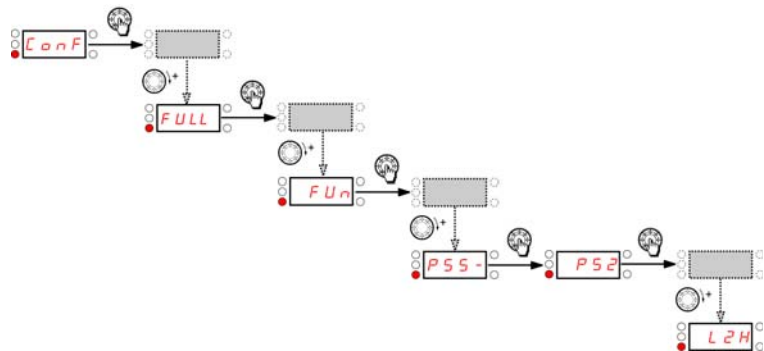
4 Velocidades preseleccionadas (común negativo)



- (a): Marcha adelante
- (b): 2 vel.preselec.
- (c): 4 vel.preselec.

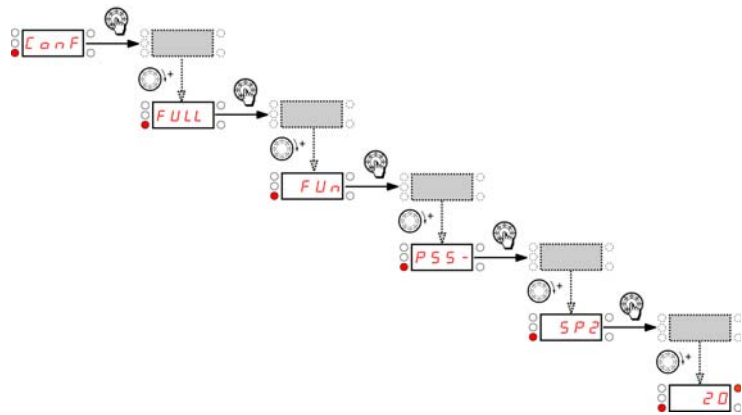
Nota: Consulte la Tabla de compatibilidad de funciones, página 36.

1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte las entradas lógicas.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración FC5](#), página 46, ajustado a **run**.
6. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo CO_nF) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
7. Realice una operación de autoajuste.
8. Ajuste 2 Vel. preselecc. **PS2**, página 70, a **L2H**.

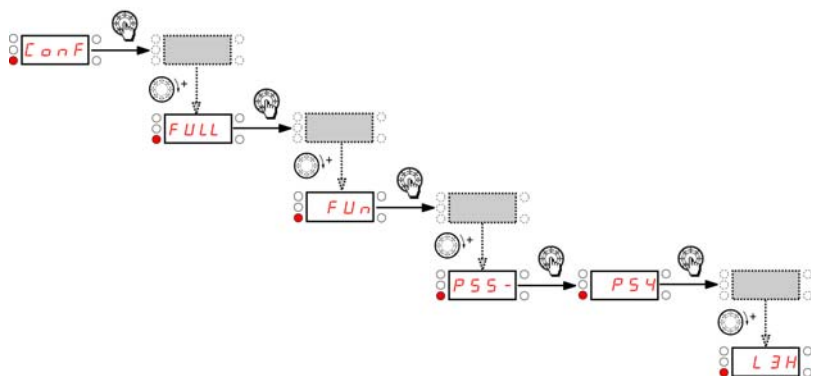


9. Inicie el variador.

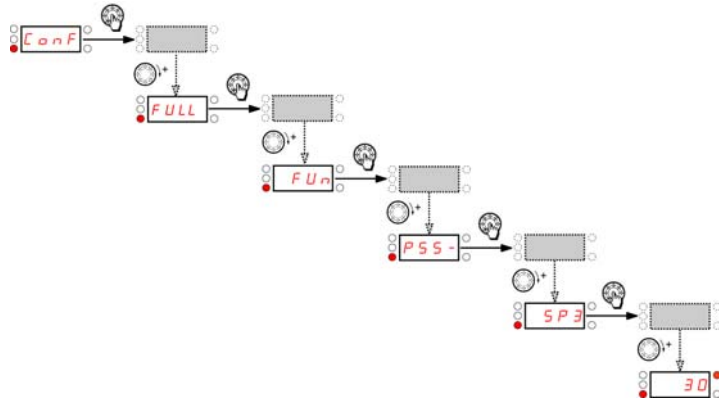
Ajuste Vel. preselecc.2 **SP2**, página 70, a 20 Hz.



Ajuste 4 Vel. preselecc. **PS4**, página 70, a **L3H**.

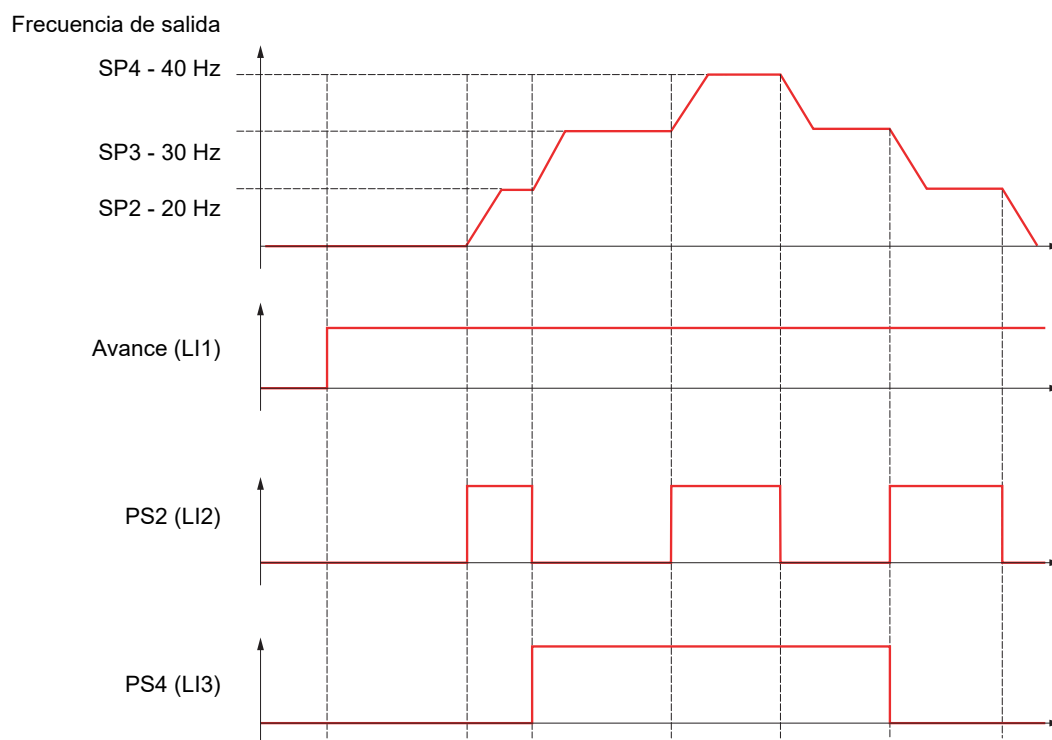
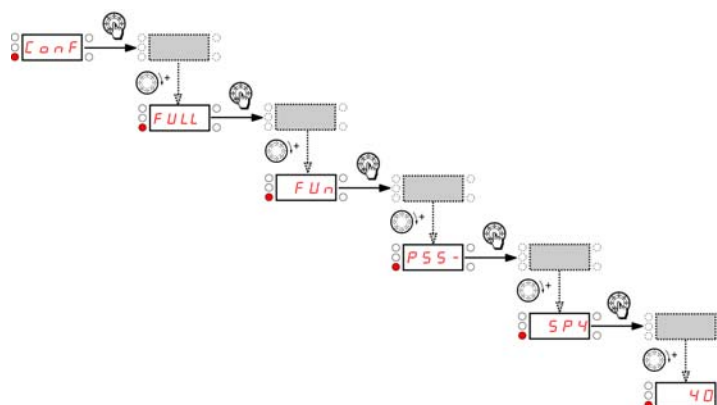


Ajuste Vel. preselecc.3 **SP3**, página 70, a 30 Hz.

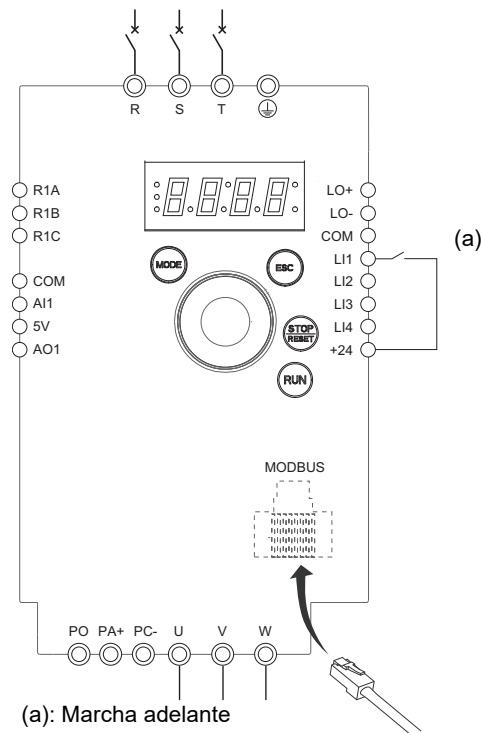


4 Velocidades preseleccionadas (común negativo) continuación

Ajuste Vel. preselecc.4 SP4, página 70, a 40 Hz.

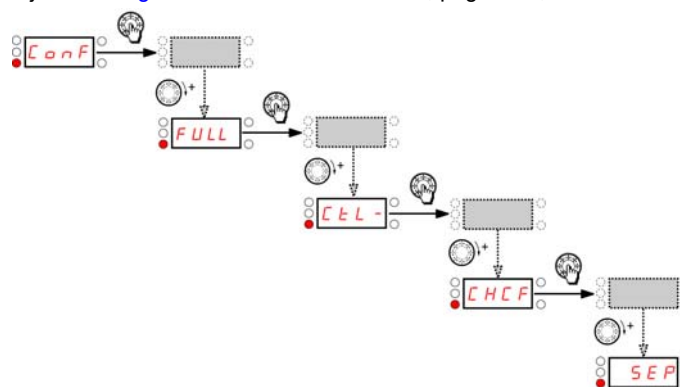


Canal de control de terminales con canal de referencia Modbus

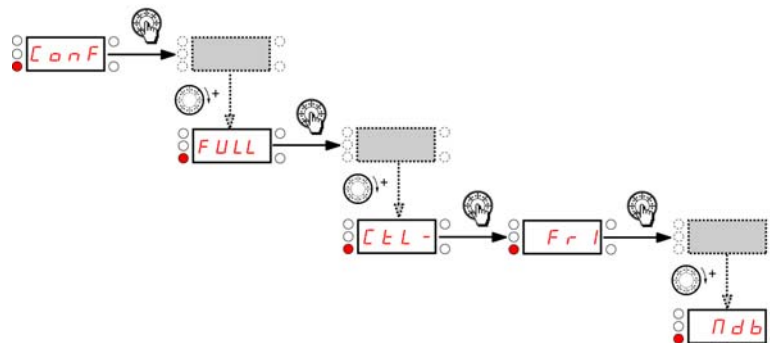


Nota: Consulte la Tabla de compatibilidad de funciones, página 36.

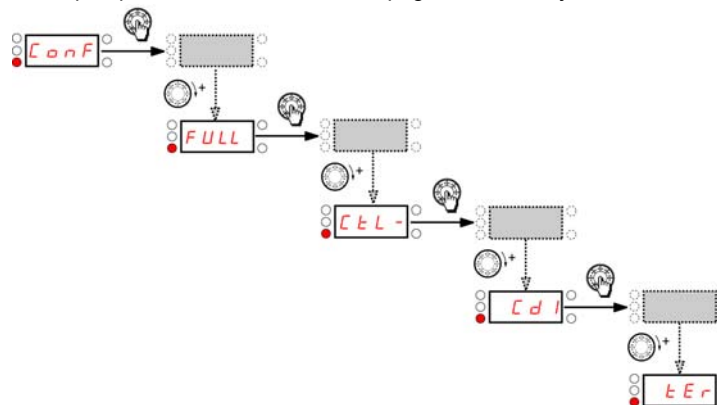
1. Conecte el terminal de tierra a los tornillos de tierra situados debajo de los terminales de salida.
2. Conecte los bornes de potencia.
3. Conecte la entrada lógica LI1 y enchufe el cable RJ45 al conector Modbus.
4. Conecte el variador sin dar una orden de marcha.
5. Asigne ajustes de fábrica al variador. [Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración FCS](#), página 46, ajustado a *run*.
6. Únicamente configure los parámetros del motor (en modo CONF) si la configuración de fábrica del variador no es adecuada.
7. Realice una operación de autoajuste.
8. Ajuste [Configuración de canales CHCF](#), página 62, a *SEP*.



Ajuste [Canal de referencia 1 Frl](#), página 62, a *ndb*.



Verifique que [Canal control 1 Cdl](#), página 63, está ajustado a *tEr*.



9. Inicie el variador.

Capacidad de cortocircuito y protección del circuito de derivación

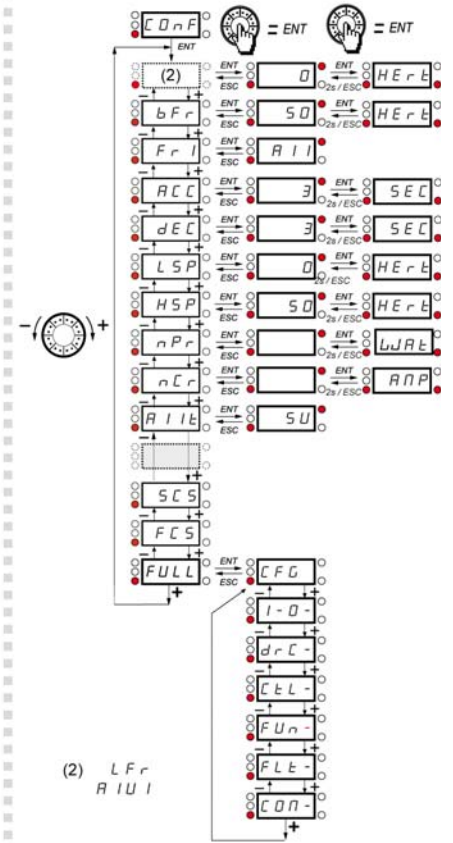
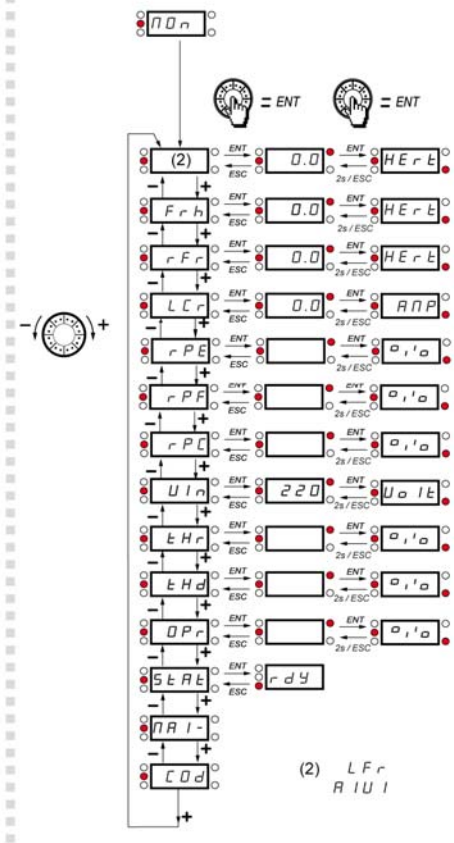
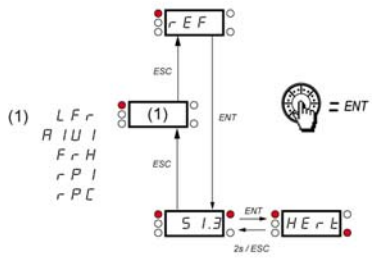
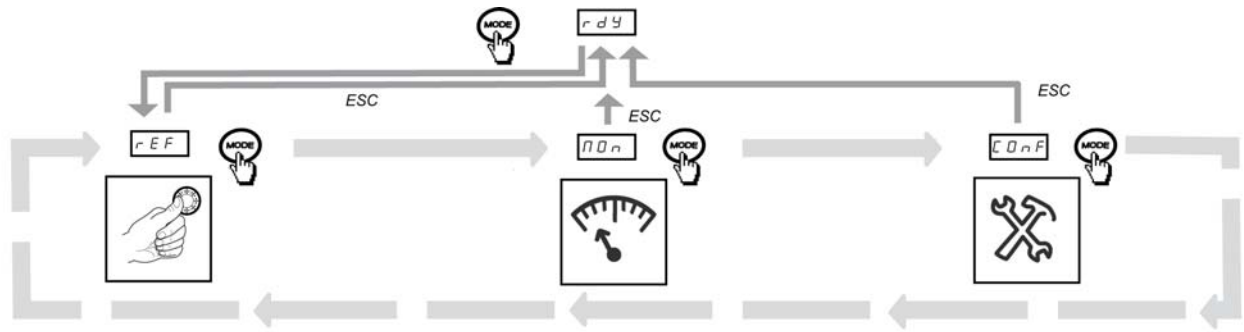
Calibres de fusibles recomendados para requisitos UL y CSA.

Utilice los fusibles que se recomiendan en el anexo ATV12 de la Guía de inicio rápido (S1A58684) suministrada con el variador así como en la página web de Schneider Electric www.schneider-electric.com.

Con alimentación monofásica

Consulte el anexo ATV12 de la Guía de inicio rápido (S1A58684) suministrada con el variador así como en la página web de Schneider Electric www.schneider-electric.com.

Acceso a los menús



Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
ACC2	65 73	Aceleración 2	s	0.0 a 999.9	-	5 s	
ACC	45 64	Aceleración	s	0.0 a 999.9	-	3,0 s	
ADC	67	Inyección DC automática		no YES Ct	No Sí Continua	YES	
ADD	98	Direc.Modbus		OFF a 247	-	Off	
AI1	52	Configuración de AI1	-	5u 10u 0A	Tensión Tensión Corriente	5U	
AI1	37 39 45 62	Entrada analógica	%	0 a 100	-	-	
AO1	56	Asignac. AO1		no oCr oFr orP oPS oPF oPE oPr tHr tHd	No Intensidad motor Frecuencia de salida Salida de rampa Referencia PID Retorno PID Error PID Potencia de salida Est.térmico motor Estado térmico del variador	nO	
AO1	56	Configuración AO1		10u oA 4A	Tensión Corriente Corriente	0A	
ATR	91	Rearranque auto.		no YES	No Sí	nO	
BFR	45 57	Frecuencia estándar del motor	Hz	50 60	-	50 Hz	
BRP	65	Asignación adaptación rampa de decel.		no YES dy nA	No Sí Freno del motor	YES	
C15u	41	Versión de software de carta 1	-	-	-	-	-
C25u	41	Versión de software de carta 2	-	-	-	-	-
CD1	63	Canal control 1		tEr LoC LCC Ndb	Terminales Local Terminal remoto Modbus		
CFG	47	Macro configuración	-	-	-	-	-
CHCF	62	Configuración de canales		S, n SEP	Modo Simultáneo Modo Separados	SIM	
CL1	88	Limit. Intensidad	A	0.25 a 1.5	-	1,5 A	
CL2	88	Limitación corriente 2	A	0.25 a 1.5	-	1,5 A	
Cod	43	Código bloqueo terminal	-	OFF on	Código desactivado Código activado	OFF	

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
<i>C o n I</i>	<u>42</u>	Estado de la comunicación Modbus	-	<i>r 0 t 0</i> <i>r 0 t 1</i> <i>r 1 t 0</i> <i>r 1 t 1</i>	-	-	
<i>C o S</i>	<u>57</u>	Motor cos phi nominal	-	<i>0.5 a 1</i>	-	Según el calibre del variador	
<i>C r H I</i>	<u>52</u>	Parámetro de escalado de corriente AI1 de 100%	mA	<i>0 a 20</i>	-	20 mA	
<i>C r L I</i>	<u>52</u>	Parámetro de escalado de corriente AI1 de 0%	mA	<i>0 a 20</i>	-	4 mA	
<i>C t d</i>	<u>55</u>	Nivel de intensidad del motor	In	<i>0 a 1.5</i>	-	InV	
<i>C t t</i>	<u>57</u>	Tipo control motor	-	<i>S t d</i> <i>P E r F</i> <i>P u n P</i>	Estándar Rendimiento Bomba	Std	
<i>d C F</i>	<u>66</u>	Coef. parada rápida		<i>1 a 10</i>	-	4	
<i>d E 2</i>	<u>65</u>	Deceleración 2	s	<i>0.0 a</i> <i>999.9</i>	-	5 s	
<i>d E C</i>	<u>45</u> <u>64</u>	Deceleración	s	<i>0.0 a</i> <i>999.9</i>	-	3,0 s	
<i>d P 1</i>	<u>42</u>	Último fallo detectado 1	-	véase página <u>108</u>		-	-
<i>d P 2</i>	<u>42</u>	Último fallo detectado 2	-	véase página <u>108</u>		-	-
<i>d P 3</i>	<u>43</u>	Último fallo detectado 3	-	véase página <u>108</u>		-	-
<i>d P 4</i>	<u>43</u>	Último fallo detectado 4	-	véase página <u>108</u>		-	-
<i>d r n</i>	<u>96</u>	Funcionamiento degradado de la alimentación de red		<i>n o</i> <i>y e s</i>	No Sí	nO	
<i>E P 1</i>	<u>42</u>	Estado del variador en el fallo detectado 1	-	-	-	-	-
<i>E P 2</i>	<u>43</u>	Estado del variador en el fallo detectado 2	-	-	-	-	-
<i>E P 3</i>	<u>43</u>	Estado del variador en el fallo detectado 3	-	-	-	-	-
<i>E P 4</i>	<u>43</u>	Estado del variador en el fallo detectado 4	-	-	-	-	-
<i>E P L</i>	<u>97</u>	Comportamiento del variador en la detección de fallos externos	-	<i>n o</i> <i>y e s</i> <i>L F F</i>	No Si LFF	YES	-
<i>E t F</i>	<u>97</u>	Asignación de fallos externos	-	<i>n o</i> <i>L 1 H</i> <i>L 2 H</i> <i>L 3 H</i> <i>L 4 H</i> <i>L 1 L</i> <i>L 2 L</i> <i>L 3 L</i> <i>L 4 L</i>	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1 L1L: LI1 activo a 0 L2L: LI2 activo a 0 L3L: LI3 activo a 0 L4L: LI4 activo a 0	nO	-
<i>F b S</i>	<u>72</u>	Factor de escala de retorno PID	PID	<i>0.1 a</i> <i>100.0</i>	-	1,0	-
<i>F C S</i>	<u>46</u>	Retorno al ajuste de fábrica/recuperación de la configuración	-	<i>n o</i> <i>r e c</i> <i>i n</i> <i>i n i</i>	No REC IN INI	nO	

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
<i>FFd</i>	<u>79</u>	Desplazamiento de detección de flujo cero	Hz	<i>0 a 400</i>	-	0 Hz	
<i>FLG</i>	<u>58</u>	Ganancia del bucle de frecuencia	%	<i>0 a 100</i>	-	20%	
<i>FLo</i>	<u>63</u>	Asignación de forzado local		<i>no L1H L2H L3H L4H</i>	No L1h L2h L3h L4h	nO	
<i>FLoC</i>	<u>63</u>	Referencia de forzado local		<i>no A,1 LCC A,u,1</i>	No Bornero Terminal remoto Selector giratorio	nO	
<i>FLr</i>	<u>92</u>	Recuper. al vuelo		<i>no YES</i>	No Sí	nO	
<i>Fon</i>	<u>78</u>	Frecuencia de arranque de la bomba auxiliar	Hz	<i>0 a tFr</i>	-	HSP	
<i>FoF</i>	<u>78</u>	Frecuencia de parada de la bomba auxiliar	Hz	<i>0 a tFr</i>	-	0 Hz	
<i>Fr1</i>	<u>45</u> <u>62</u>	Canal de referencia 1		<i>A,1 LCC ndb A,u,1</i>	Bornero Terminal remoto Modbus Selector giratorio	Al1	
<i>FrH</i>	<u>37</u>	Referencia velocidad		<i>A,1 LCC ndb A,u</i>	Bornero Terminal remoto Modbus Selector giratorio		
<i>FrS</i>	<u>57</u>	Frecuencia nominal del motor	Hz	<i>10 a 400</i>	-	50 o 60 Hz (a bFr)	
<i>FSL</i>	<u>66</u>	Asignación de parada rápida		<i>no L1L L2L L3L L4L</i>	Sin asignar L1L: LI1 activo a 0 L2L: LI2 activo a 0 L3L: LI3 activo a 0 L4L: LI4 activo a 0	nO	
<i>Ftd</i>	<u>55</u>	Umbral de frecuencia del motor	Hz	<i>0 a 400</i>	-	50 o 60 Hz	
<i>FtH</i>	<u>42</u>	Visualización del tiempo del ventilador		<i>0.01 a 999</i>	-	-	-
<i>Fto</i>	<u>54</u> <u>77</u>	Retardo antes del arranque automático para el fallo de sobrecarga	min			0 min	
<i>Ftu</i>	<u>55</u> <u>78</u>	Retardo antes del arranque automático para el fallo de subcarga	min			0 min	
<i>HSP</i>	<u>45</u> <u>90</u>	Velocidad máxima	Hz	<i>LSP a tFr</i>	-	50 o 60 Hz	
<i>HSP2</i>	<u>90</u>	Vel.máxima 2	Hz	<i>LSP a tFr</i>	-	50 o 60 Hz en función de BFr, máx. TFr	
<i>HSP3</i>	<u>90</u>	Vel.máxima 3	Hz	Como <i>HSP2</i>	Como HS2	Como <i>HSP2</i>	
<i>HSP4</i>	<u>90</u>	Vel.máxima 4	Hz	Como <i>HSP2</i>	Como HS2	Como <i>HSP2</i>	
<i>HSu</i>	<u>41</u>	Visualización del valor de la velocidad máxima	-	-	-	-	-

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
INH	96	Asignación inhibición tras fallo detectado		no L1H L2H L3H L4H	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
IPL	94	Pérdida fase red	-	no YES	No Sí	YES	
ITH	94	Corriente térmica del motor	A	0.2 a 1.5	-	Según el calibre del variador	
JOG	68	Asignación Jog		no L1H L2H L3H L4H	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
JPF	70	Frec.Ocultas	Hz	0 a 400	-	0 Hz	
LCP	88	Conmutación de segunda limitación de intensidad		no L1H L2H L3H L4H L1L L2L L3L L4L	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1 L1L: LI1 activo a 0 L2L: LI2 activo a 0 L3L: LI3 activo a 0 L4L: LI4 activo a 0	nO	
LCr	39	Intensidad motor	A	-	-	-	-
LFd	79	Desplazamiento de detección de flujo cero	Hz			0 Hz	-
FFF	76 97	Velocidad de recuperación	Hz	0 a HSP		0 Hz	-
LFLL	95	Comportamiento pérdida 4-20 mA		no YES	No Sí	nO	
LFr	39 45 62	Referencia frecuencia mediante terminal	-	- 400 a 400	-	0	
LISI	41	Estado de las entradas lógicas LI1 a LI4	-	-	-	-	-
LoC	54 77	Umbral de sobrecarga de la aplicación	% de NCR	70 a 150	-	90 %	
LoI	53	Asignación LO1		Como r I	Como r I	nO	
LoIS	53	Estado LO1 (nivel activo de salida)		POS NEG	Positivo Negativo	POS	
LoSI	41	Estado de la salida lógica LO1 y del relé R1	-	-	-	-	-
LPi	76	Umbral de supervisión de realimentación PI				nO	-
LSP	45 89	Velocidad Mínima	Hz	0 a HSP	-	0 Hz	
LuL	55 77	Umbral de subcarga de la aplicación	% de In	20 a 100	-	60 %	
ndE	78	Selección del modo de funcionamiento				nO	-

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
nPr	<u>60</u>	Elección parámetros motor	-	nPr COS	nPr COS	nPr	
nPi	<u>76</u>	Supervisión de realimentación PI				YES	-
nTn	<u>94</u>	Memoria de estado térmico del motor	-	nO YES	No Sí	nO	
nL1	<u>99</u>	Valor 1 de la dirección de escritura de Com scanner					
nL2	<u>99</u>	Valor 2 de la dirección de escritura de Com scanner					
nL3	<u>99</u>	Valor 3 de la dirección de escritura de Com scanner					
nL4	<u>99</u>	Valor 4 de la dirección de escritura de Com scanner					
nLA1	<u>98</u>	Parámetro 1 de la dirección de escritura de Com scanner				2135	
nLA2	<u>98</u>	Parámetro 2 de la dirección de escritura de Com scanner				219C	
nLA3	<u>98</u>	Parámetro 3 de la dirección de escritura de Com scanner				0	
nLA4	<u>98</u>	Parámetro 4 de la dirección de escritura de Com scanner					
nLr	<u>57</u>	Intensidad nominal del motor	A (1)	0.25 a 1.5	-	Según el calibre del variador	
nLu	<u>41</u>	Potencia nominal de variador					
nFd	<u>79</u>	Período de detección de flujo cero				nO	
nN1	<u>99</u>	Valor 1 de la dirección de lectura de Com scanner					
nN2	<u>99</u>	Valor 2 de la dirección de lectura de Com scanner					
nN3	<u>99</u>	Valor 3 de la dirección de lectura de Com scanner					
nN4	<u>99</u>	Valor 4 de la dirección de lectura de Com scanner					
nNA1	<u>98</u>	Parámetro 1 de la dirección de lectura de Com scanner	-			0C81	
nNA2	<u>98</u>	Parámetro 2 de la dirección de lectura de Com scanner	-			219C	
nNA3	<u>98</u>	Parámetro 3 de la dirección de lectura de Com scanner	-			0	
nNA4	<u>98</u>	Parámetro 4 de la dirección de lectura de Com scanner	-			0	
nPL	<u>51</u>	Tipo de entradas lógicas	-	POS NEG	Positivo Negativo	POS	
nPr	<u>46</u> <u>57</u>	Pot. nominal motor	kW o HP	-	-	Según el calibre del variador	
nrd	<u>59</u>	Frec.Corte Aleatoria		nO YES	No Sí	nO	

(1)In = corriente nominal del variador

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
<i>nSP</i>	<u>57</u>	Vel. nominal motor	rpm	<i>0 a 32767</i>	-	Según el calibre del variador	
<i>nSL</i>	<u>66</u>	Asignación rueda libre		<i>no L1L L2L L3L L4L</i>	Función inactiva L1L: LI1 activo a 0 L2L: LI2 activo a 0 L3L: LI3 activo a 0 L4L: LI4 activo a 0	nO	
<i>oLL</i>	<u>94</u>	Gestión de fallos de sobrecarga del motor	-	<i>no YES</i>	No Sí	YES	
<i>oPL</i>	<u>94</u>	Pérdida fase motor	-	<i>no YES</i>	No Sí	YES	
<i>oPr</i>	<u>39</u>	Potencia de salida	%	-	-	-	-
<i>PAU</i>	<u>74</u>	Asignación manual/auto PID		<i>no L1H L2H L3H L4H</i>	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
<i>PEE</i>	<u>42</u>	Tiempo transcurrido del proceso	0,01	-	-	-	-
<i>PFL</i>	<u>59</u>	Corriente de magnetización	%	<i>0 a 100</i>		20%	
<i>PIC</i>	<u>74</u>	Inversión de la corrección PID	-	<i>no YES</i>	No Sí	nO	
<i>PIF</i>	<u>72</u>	Retorno PID		<i>no A11</i>	No Bornero	nO	
<i>PII</i>	<u>72</u>	Activación de la referencia interna PID		<i>no YES</i>	No Sí	nO	
<i>PIH</i>	<u>74</u>	Referencia manual PID		<i>no A11 A1u</i>	No Bornero AIV	nO	
<i>Pr2</i>	<u>72</u>	Asignación de 2 PID preselec.	-	<i>no L1H L2H L3H L4H</i>	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
<i>Pr4</i>	<u>72</u>	Asignación de 4 PID preselec.		<i>Pr2</i>	Como Pr2	nO	
<i>PrP</i>	<u>73</u>	Rampa de referencia PID	s	<i>0 a 99.9</i>	-	0 s	
<i>PS2</i>	<u>70</u>	2 Vel. preselecc.		<i>no L1H L2H L3H L4H</i>	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
<i>PS4</i>	<u>70</u>	4 Vel. preselecc.		<i>PS2</i>	Como <i>PS2</i>	nO	
<i>PS8</i>	<u>70</u>	8 Vel. preselecc.		<i>PS2</i>	Como <i>PS2</i>	nO	
<i>PSL</i>	<u>62</u>	Stop Prioritario		<i>no YES</i>	No Sí	YES	
<i>PEH</i>	<u>42</u>	Visualización del tiempo del equipo en tensión		<i>0.01 a 999</i>	-	-	-

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
<i>r l</i>	<u>52</u>	Asignación R1	-	<i>no</i> <i>FLt</i> <i>run</i> <i>FLA</i> <i>FLA</i> <i>CL A</i> <i>Sr A</i> <i>LSA</i> <i>uLA</i> <i>oLA</i> <i>AP I</i>	Sin asignar Ningún error detectado Marcha del radiador Umbral de frecuencia alcanzado Velocidad máxima alcanzada Umbral de intensidad alcanzado Referencia de frecuencia alcanzada Umbral térmico del motor alcanzado Alarma de subcarga Alarma de sobrecarga AI1 AI. 4-20	FLt	
<i>r dG</i>	<u>72</u>	Ganancia deriv. PID		<i>0.00</i> a <i>100.00</i>	-	0,00	
<i>r F r</i>	<u>39</u>	Frecuencia de salida	Hz	-	-	-	
<i>r iG</i>	<u>72</u>	Ganancia Int.(PID)		<i>0.01</i> a <i>100</i>	-	1	
<i>r in</i>	<u>62</u>	Inhibición marcha atrás		<i>no</i> <i>YES</i>	No Sí	nO	
<i>r oF</i>	<u>79</u>	Rampa para parada de bomba auxiliar	s			2 s	
<i>r o n</i>	<u>78</u>	Rampa para alcanzar la velocidad nominal de la bomba auxiliar	s			2 s	
<i>r P 2</i>	<u>73</u>	Referencia de 2 PID preselec.	%	<i>0</i> a <i>100</i>	-	25%	
<i>r P 3</i>	<u>73</u>	Referencia de 3 PID preselec.	%	<i>0</i> a <i>100</i>	-	50%	
<i>r P 4</i>	<u>73</u>	Referencia de 4 PID preselec.	%	<i>0</i> a <i>100</i>	-	75%	
<i>r P C</i>	<u>39</u>	Referencia PID	-	-	-	-	-
<i>r P E</i>	<u>39</u>	Error PID	-	-	-	-	-
<i>r P F</i>	<u>39</u>	Retorno PID	-	-	-	-	-
<i>r P G</i>	<u>72</u>	Ganancia proporcional PID		<i>0.01</i> a <i>100</i>	-	1	
<i>r P H</i>	<u>73</u>	Valor máximo de referencia PID	% PID	<i>0</i> a <i>100</i>	-	100%	
<i>r P i</i>	<u>73</u>	Referencia interna PID	% PID	<i>0</i> a <i>100</i>	-	0%	
<i>r P L</i>	<u>73</u>	Valor mínimo de referencia PID	% PID	<i>0</i> a <i>100</i>	-	0%	
<i>r P r</i>	<u>96</u>	Rearme de la tensión		<i>no</i> <i>FEH</i>	Función inactiva Rearme de la visualización del tiempo del ventilador	nO	

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
r P 5	<u>64</u>	Conmutación rampa		n o L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H L 1 L L 2 L L 3 L L 4 L	Sin asignar L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1 L1L: LI1 activo a 0 L2L: LI2 activo a 0 L3L: LI3 activo a 0 L4L: LI4 activo a 0	nO	
r P t	<u>64</u>	Asignación en forma de rampa		L i n S u	Lineal Forma de S Forma de U	LIn	
r r 5	<u>66</u>	Dirección marcha atrás	-	n o L 1 h L 2 H L 3 H L 4 H	Función inactiva L1h activo a 1 L2h activo a 1 L3h activo a 1 L4h activo a 1	nO	
r S F	<u>91</u>	Asignación rearme tras fallo detectado	-	n o L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H	Función inactiva L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
r S L	<u>75</u>	Nivel de rearmado PID	%	0 a 100	-	0%	
r t H i	<u>42</u>	Visualización del tiempo de marcha	0,01 h	0.0 1 a 999	-	-	-
S C S	<u>46</u>	Grabación configuración	-	n o S e r 1	No Sí	nO	
S d C 1	<u>67</u>	Corriente de inyección DC automática	A	0 a 1.2		0,7 A	
S F r	<u>59</u>	Frecuencia de conmutación	kHz	2 a 16	-	4	
S F S	<u>73</u>	Velocidad comienzo PID	-	n o a 400	-	nO	
S F t	<u>59</u>	Tipo de frecuencia de conmutación	-	H F 1 H F 2	HF1 HF2	HF1	
S H 2	<u>90</u>	Asignación 2 HSP	-	n o L 1 H L 2 H L 3 H L 4 H	No L1h: LI1 activo a 1 L2h: LI2 activo a 1 L3h: LI3 activo a 1 L4h: LI4 activo a 1	nO	
S H 4	<u>90</u>	Asignación 4 HSP	-	Como S H 2	Como S H 2	nO	
S L E	<u>75</u>	Ajuste del umbral del modo dormir	Hz			1 Hz	
S L L	<u>96</u>	Gestión de fallos Modbus		n o Y E S	No Sí	YES	
S L P	<u>58</u>	Compens.Desliz.	% de nSL	0 a 150	-	100%	
S P 2	<u>70</u>	Vel. preselecc.2	-	-	-	-	-
S P 3	<u>70</u>	Vel. preselecc.3	-	-	-	-	-
S P 4	<u>70</u>	Vel. preselecc.4	-	-	-	-	-
S P 5	<u>70</u>	Vel. preselecc.5	Hz	0 a 400	-	25 Hz	
S P 6	<u>70</u>	Vel. preselecc.6	Hz	0 a 400	-	30 Hz	
S P 7	<u>70</u>	Vel. preselecc.7	Hz	0 a 400	-	35 Hz	

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
SPB	70	Vel. preselecc.8	Hz	0 a 400	-	40 Hz	
SPn	41	Número del producto específico	-	-	-	-	-
StA	58	Estabilidad del bucle de frecuencia	%	0 a 100	-	20%	
StAt	40	Estado del variador	-	-	-	-	-
Stn	95	Tiempo de rampa de deceleración por subtensión	s	0.0 a 10.0	-	1,0 s	
StP	95	Prevención de subtensión	-	no r nP	No Paro rampa	nO	
St r t	95	Test IGBT		no y E S	No Sí	nO	
St t	66	Tipo de parada		r nP F St n St	Paro rampa Parad.rápida Rueda libre	rMP	
tAr	91	Tiempo máx. de re arranque automático		5 10 30 1H 2H 3H Ct	5 min 10 min 30 min 1 h 2 h 3 h Infinito	5 min	
t br	98	Vel. trans.Modbus		4.8 9.6 19.2 38.4	4800 Bd 9,6 Bd 19,2 Bd 38,4 Bd	19,2 Bd	
tCC	48	Tipo de control	-	2C 3C	Control 2 hilos Control 3 hilos	2C	
tCt	51	Tipo control 2 hilos	-	LEL trn PFD	Nivel Transición Prioridad de la marcha hacia delante	trn	
t d C I	67	Tiempo de inyección DC automática	s	0.1 a 30		0,5 s	
tFo	98	Formato Modbus	-	8o1 8E1 8n1 8n2	8o1 8E1 8n1 8n2	8E1	
tFr	57	Frecuencia máxima	Hz	10 a 400		60 o 72 Hz (a bFr)	
tHd	39	Estado térmico del variador	-	-	-	-	-
tHr	39	Est.térmico motor	%	-	-	-	-
tHt	94	Tipo de protección del motor	-	ACL FCL	Autoventilado Ventilado por motor	ACL	
tL5	74 89	Tiempo de funcionamiento a velocidad mínima	s	0.1 a 999.9	-	nO	
t o L	54 77	Retardo por sobrecarga de la aplicación	s	0 a 100	-	5 s	
t o n	78	Retardo antes de arrancar la bomba auxiliar	s			2 s	-
t P i	76	Retardo de la función de supervisión de realimentación PI	s			0 s	-

Índice de parámetros

Código	Página	Nombre	Unidad	Valor posible/Función		Ajustes de fábrica	Ajustes de usuario
<i>t t d</i>	<u>55</u>	Umbral del estado térmico del motor	% de tHr	<i>0 a 118</i>		100%	
<i>t t o</i>	<u>98</u>	Timeout Modbus	-	<i>0.1 a 30</i>	-	10	
<i>t u n</i>	<u>60</u>	Autoajuste	-	<i>no YES done</i>	No Sí Realizado	nO	
<i>u F r</i>	<u>58</u>	Compensación RI	%	<i>25 a 200</i>	-	100%	
<i>u L n</i>	<u>39</u>	Tensión de red	V	-	-	-	-
<i>u L t</i>	<u>55</u> <u>77</u>	Retardo por subcarga de la aplicación	s	<i>0 a 100</i>	-	5 s	
<i>u n s</i>	<u>57</u>	Tensión nominal del motor	V	<i>100 a 480</i>	-	230 V	
<i>u P P</i>	<u>75</u>	Umbral de re arranque	%	<i>0 a 100</i>	-	0	
<i>u S b</i>	<u>95</u>	Gestión de fallos de subtensión	-	<i>0 1</i>	Fallo detectado + R1 abierto Fallo detectado + R1 cerrado	0	
<i>u C A L</i>	<u>41</u>	Tensión nominal de variador	-	-	-	-	-

