

VARIADOR MICRO AS1S



MENU F Funciones principales

CODIGO	NOMBRE	VALOR	FUNCION	POR DEFECTO
F00	Protección datos	0	Desabilita la protección de datos y las referencias digitales	0
		1	Bloquea la protección de parámetros y desbloquea las referencias digitales	
		2	Desbloquea las referencias digitales y bloquea la protección de datos	
		3	Bloquea referencias digitales y la escritura de datos	
F01	Consigna de frecuencia	0	Teclas subir bajar desde el terminal	4
		1	Entrada de voltage [12] 0 a 10 V dc	
		2	Entrada de corriente [C1] 4 a 20 mA.	
		3	Sumatorio de valor de voltage y valor de corriente [12] + [C1]	
		4	Potenciómetro que se encuentra en el teclado de l variador	
F02	Modo de marcha	0	Teclas de marcha paro en el terminal del variador, la dirección se especifica por las entradas FWD/REV	2
		1	Terminales de bornas FWD o RWD	
		2	Teclas RUN/STOP del teclado y el motor gira hacia adelante	
		3	Teclas RUN/STOP del teclado y el motor gira hacia atrás	
F03	Frecuencia máxima	25-400	Frecuencia máxima que se puede alcanzar con el variador (a la que se quiere que llegue el sistema)	60
F04	Frecuencia base	25-400	Frecuencia base o nominal del sistema(placa del motor) (Curva de V/F)	60
F05	Voltage a frecuencia base	0-240 (0-500)	Voltage aplicado al mínimo de frecuencia (Curva de V/F)	0
F06	Voltage máximo salida	80-240 (160-500)	Voltage máximo de salida (Curva de V/F)	220 - (380)
F07	Tiempo de Aceleración 1	0.01 a 3600	Tiempo de aceleración par llegar a la frecuencia de trabajo o frecuencia especificada	6.00
F08	Tiempo de frenado 1	0.01 a 3600	Tiempo de frenado para pasar desde la frecuencia que se encuentra a la frecuencia mínima	6.00
F09	Refuerzo a bajas vueltas	0.0 - 20.0	Porcentaje con respecto a F05 sobre el voltage en la frecuencia de base 1, Este valor se tomo en cuenta cuando F37= 0, 1,3 Ó 4	
F10	Protección térmica	1	Para funcionamiento normal con motores autoventilados	1
		2	Para funcionamiento con motores con ventilación forzada.	
F11	Integración de sobrecarga	0.00	Desconectada la integración de sobrecarga	
		0.01 - 100.0		
F12	Tiempo de integración	0.5 75.0	Tiempo durante el cual cuenta la sobrecarga en 0.1 minutos	5.0
F14	Reset con microcorte	0	Bloquea si hay microcorte Bloquea inmediatamente	1
		1	Bloquea si hay microcorte, bloquea cuando hay tensión estable de nuevo	
		2	Alarma después de aplicar el tiempo de frenado y parar	
		4	Activa el reinicio, intenta realizar un arranque a la frecuencia a la que se encuentra	
		5	Activa el reinicio, arranca con la frecuencia de inicio marcada en F23 y F24	
F15	Frecuencia máxima	0.0 a 400.0	Frecuencia máxima de funcionamiento	70.0
F16	Frecuencia mínima	0.0 a 400.0	Frecuencia mínima al valor mínimo de funcionamiento de consigna	0.0
F18	Valor suma	-100.0 a 100.0	Valor a sumar cuando se utiliza la suma de entradas analógicas	0.00
F20	Freno de continua	0.0 a 60.0	Frecuencia a la que activa el frenado con DC	0.0
F21	Magnitud de frenado	0 a 100	Cantidad de frenado que queremos que se aplique durante el frenado de DC	0
F22	Tiempo de frenado dc	0.00	Desactivado el frenado por DC	0
		0.01 a 30.0	Tiempo en segundos que queremos que esté realizando el frenado en DC	
F23	Frecuencia Arranque	0.1 a 60.0	Frecuencia a la que arranca si en el parametros F14, se pone el valor 5, el variador arranca durante la frecuencia marcado en el parámetro F23 durante el tiempo marcado en F24	1.0
F24	Tiempo frecuencia F23	0.00 a 10.0	Tiempo en el que el variador está aplicando la frecuencia en F23 después de un microfalto	0.00
F26	Frecuencia conmutación	0,75 a 16	Valor en Khz de la frecuencia de conmutación de los IGBT's	2
F27	Tono conmutación	0 - 1	Si se activa reduce el zumbido del motor, pero siempre que la frecuencia conmutación este debajo o igual a 7 khz	0
F30	Ajsute Voltage salida anal.	0 a 300	Ajuste del valor de la salida analógica	100
F31	Salida analógica [FMA]	0	Frecuencia de salida (antes de la compensación por deslizamiento)	0
		1	Frecuencia de salida (Después de la compensación por deslizamiento)	
		2	Corriente de salida	
		3	Voltage de salida	
		7	Valor del PID	
		9	Voltage del bus de continua	
		14	Calibración	
		15	Valor PID SV	
F37	Ajuste a bajas vuelta	0	Para cargas de fuerza variable	1
		1	Para cargas de fuerza constante	
		2	el sistema intenta auto ajustarse	
F39	Tiempo de paro Hold.Tim	0.00 a 10.0	Tiempo de paro del motor en un microcorte	0
F42	Modo de selección	0	Voltage frecuencia sin compensación de deslizamiento	0
		1	Modo vectorial	
		2	Voltage frecuencia con compensación de deslizamiento	
F43	Modo Selec. Corriente límite	0	Desconectado	2
		1	Conectado pero desconectado durante la aceleración y la frenada	
		2	Conectado siempre	
F44	Nivel detección corriente	20-180	Nivel a la cual se activa la detección de corriente relativo a la corriente de salida	160
F50	Protección termica resistencia	1-900 [OFF]	Referirse a las tablas del manual del variador para calcular el valor de protección	OFF
F51	Protección termica resistencia	0.001 a 50.000	Referirse a las tablas del manual del variador para calcular el valor de protección	0.001

VARIADOR MICRO AS1S



MENU E Funcions de los terminales y bornas

E01	Terminal [X1]	0	1000	Selección de multifrecuencia SS1	0
E02	Terminal [X2]	1	1001	Selección de multifrecuencia SS2	7
E03	Terminal [X4]	2	1002	Selección de multifrecuencia SS4	8
		3	1003	Selección de multifrecuencia SS8	
		4	1004	Selección de tiempo de ACC/DECC	
		6	1006	Habilitar conexión a 3 hilos	
		7	1007	Parada por inercia	
		8	1008	Reset de alarma	
		9	1009	Activar alarma externa	
		10	1010	Joggn o marcha de preparación	
		11	1011	Cambiar selección de frecuencia HZ2/Hz1	
		13		Activar frenado por continua	
		17	1017	Suma en potenciómetro motorizado	
		18	1018	Resta en potenciómetro motorizado	
		19	1019	desbloquea cambio de parámetros por teclado de variador	
		20	1020	Cancela el control por PID	
		21	1021	Cambia operación normal/inversa	
		24	1024	Activa comunicación via Rs485	
		33	1033	Reset componentes diferencia e integral del PID	
		34	1034	Manten la integral del PID	
		90	1090	Movimiento On	
		91	1091	Offset de movimiento on	
		92	1092	Traverse DN offset	
E10	Tiempo aceleración 2	0.0	3600	Entrando 0.00 cancela el tiempo de aceleración	6.0
E11	Tiempo de frenado 2	0.0	3600	Entrando 0.00 cancela el tiempo de frenado	6.0
E20	Terminal [Y1]	0	1000	Variador en RUN	0
E27	Terminal [30A/B/C]	1	1001	Señal de frecuencia alcanzada	99
		2	1002	Detectada frecuencia	
		3	1003	Voltage bajo, variador parado	
		5	1005	Salida de corriente sobrepasada	
		6	1006	Auto arranque después de un microcorte	
		7	1007	Pre alarma de sobrecarga	
		26	1026	Auto reset	
		35	1035	Variador en RUN 2	
		36	1036	Control de prevención de sobrecarga	
		37	1037	Corriente detectada	
		38	1038	Corriente detectada 2	
		41	1041	Baja corriente	
		43	1043	PID funcionando	
		44	1044	Motor parado debido a bajo nivel en el PID	
		56	1056	Sobrettemperatura detectada por el termistor	
		57	1057	Señal de Freno	
		59	1059	Señal de entrada de 4-20 mA falla o rotura de conexión	
		84	1084	Tiempo de mantenimiento	
		87	1087	Frecuencia alcanzada	
		90	1090	Movimiento On	
		91	1091	Movimiento out	
		99	1099	Salida de alarma (Cualquier alarma)	
E30	Frecuencia Llegada	0,0 a 10.0		Esta señal de salida se activa cuando la diferencia entre la frecuencia de salida y la frecuencia de referencia se encuentra dentro del ancho de histéresis de llegada de frecuencia especificado por E30. (Consulte la descripción de E30.)	2.5
E31	Detección de frecuencia	0.0 a 400.0		Nivel de detección de frecuencia, cuando se alcanza la frecuencia marcada por E31 se activa y se desactiva cae por debajo de la frecuencia marcada en E32	1.0
E32	Ancho de detección	0.0 a 400.0			
E34	Pre Alarma Sobrecarga	0.00 desconectada 0.01 a 100.0		El valor de este parámetro nos indicará que se está lleando al umbral de sobrecarga de O11, el valor de la corriente es entre el 0.01 y el 200 %	Ver tabla en manual
E35	Nivel Prealarma Sobrec	0.01 a 600.0		Tiempo en segundos para que se active la alarma de presobrecarga	10.00
E37	Pre Alarma Sobrecarga 2	0.00 desconectada 0.01 a 100.0		El valor de este parámetro nos indicará que se está lleando al umbral de sobrecarga de O11, el valor de la corriente es entre el 0.01 y el 200 %	Ver tabla en manual
E38	Nivel Prealarma Sobrec 2	0.01 a 600.0		Tiempo en segundos para que se active la alarma de presobrecarga	10.00
E39	Coefficiente de tiempo de alimentación constante	0-00 a 9.99		E39 y E50 especifican coeficientes para determinar el tiempo de velocidad de alimentación constante, la velocidad del eje de carga y la velocidad de la línea, así como para mostrar el estado de salida monitoreado.	0.00
E40	Coefficiente de PID A	-9.99 a 0.00 a 9990		Coefficiente de visualización de PID A	0.00
E41	Coefficiente de PID B	-9.99 a 0.00 a 9990		Coefficiente de visualización de PID B	0.00
E42	Filtro visualización LED	0.0 a 5.0		Filtro visualización LED	0.5
E43	Dato visualizado	0		Visualizado Velocidad (Seleccionada por E48)	0
		3		Visualizado corriente de salida	
		4		Visualizado voltage de salida	
		10		Visualizado PID comando	
		12		Visualizado PID Cantidad	
		13		Tiempo	
		14		Salida PID	

VARIADOR MICRO AS1S



MENU E Funcions de los terminales y bornas

E48	Selección de Velocida Di	0	Salida de frecuencia antes de la compensación por deslizamiento	0	
		1	Salida de frecuencia después de la compensación por deslizamiento		
		2	Frecuencia de referencia		
		4	Velocidad del eje en revoluciones por minuto		
		5	velocidad lineal en metros minuto		
		6	Tiempo de alimentación constante		
E50	Coeficiente velocidad	0.01 a 200.0	Valor constante para adecuar los hz a Rpm en la visualización	30.0	
E52	Modo display Keypad	0	Meu #1 Edición de menu	0	
		1	Menu #2 Ajuste de datos		
		2	Menu #0 a menu #6		
E60	Función potenciómetro	0	Función del potenciómetro frontal = ninguna	0	
		1	Función del potenciómetro frontal = Frecuencia 1		
		2	Función del potenciómetro frontal = Frecuencia 2		
		3	Función del potenciómetro frontal = Valor Proceso PID		
E61	Terminal [12]	0	Ninguna función	0	
E62	Terminal [C1]	1	Frecuencia auxiliar comando 1	0	
		2	Frecuencia auxiliar comando 2		
		3	PID procesos comando 1		
		5	Valor feedback del PID		
E98 E99	Terminal [FWD] Terminal [REV]	0	1000	Selección de multifrecuencia SS1	98 99
		1	1001	Selección de multifrecuencia SS2	
		2	1002	Selección de multifrecuencia SS4	
		3	1003	Selección de multifrecuencia SS8	
		4	1004	Selección de tiempo de ACC/DECC	
		6	1006	Habilitar conexión a 3 hilos	
		7	1007	Parada por inercia	
		8	1008	Reset de alarma	
		9	1009	Activar alarma externa	
		10	1010	Joggn o marcha de preparación	
		11	1011	Cambiar selección de frecuencia H22/Hz1	
		13		Activar frenado por continua	
		17	1017	Suma en potenciómetro motorizado	
		18	1018	Resta en potenciómetro motorizado	
		19	1019	desbloquea cambio de parámetros por teclado de variador	
		20	1020	Cancela el control por PID	
		21	1021	Cambia operación normal/inversa	
		24	1024	Activa comunicación via Rs485	
		33	1033	Reset componentes diferencia e integral del PID	
		34	1034	Manten la integral del PID	
		90	1090	Movimiento On	
		91	1091	Offset de movimiento on	
		92	1092	Traverse DN offset	
		98	Movimiento hacia adelante		
		99	Movimiento hacia atrás		

MENU C Funciones de control

C01	Salto de frecuencia 1	0.0 a 400.-0	Salto de frecuencia (frecuencia que no se activara durante el funcionamiento)	0.0
C02	Salto de frecuencia 2	0.0 a 400.-0	Salto de frecuencia (frecuencia que no se activara durante el funcionamiento)	0.0
C03	Salto de frecuencia 3	0.0 a 400.-0	Salto de frecuencia (frecuencia que no se activara durante el funcionamiento)	0.0
C04	Histeresis en salto frecuencia	0.0 a 30.0	Cantidad de hz para el salto de frecuencia	3.0
C05	Multifrecuencia 1	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C06	Multifrecuencia 2	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C07	Multifrecuencia 3	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C08	Multifrecuencia 4	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C09	Multifrecuencia 5	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C10	Multifrecuencia 6	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C11	Multifrecuencia 7	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C12	Multifrecuencia 8	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C13	Multifrecuencia 9	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C14	Multifrecuencia 10	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C15	Multifrecuencia 11	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C16	Multifrecuencia 12	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C17	Multifrecuencia 13	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C18	Multifrecuencia 14	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C19	Multifrecuencia 15	0.00 a 400.0	Frecuencia asignada mediante la combinación lógica de entradas	0.0
C20	Frecuencia joggin	0.0 a 400.0	Frecuencia de Jogging o de ajuste	0.0
C30	Comando frecuencia 2	0	Teclas subir bajar desde el terminal	2
		1	Entrada de voltage [12] 0 a 10 V dc	
		2	Entrada de corriente [C1] 4 a 20 mA.	
		3	Sumatorio de valor de voltage y valor de corriente [12] + [C1]	
		4	Potenciómetro que se encuentra en el teclado de l variador	
		7	Potenciómetro motorizado UP/DOWM control	
C32	Ajuste analógico [12] GAN	0.0 a 200.0	Ajuste analogico de entrada Ganancia	100.0
C33	Ajuste analógico [12] FILT	0.00 a 5.00	Ajuste analogico de entrada Constante de filtro de entrada	0.05

VARIADOR MICRO AS1S



MENU C Funciones de control

C34	Ajuste analógico [12] GAPB	0.00 a 100.0	Ajuste analogico de entrada Ganancia del punto base	100.0
C37	Ajuste analógico [C1] GAN	0.0 a 200.0	Ajuste analogico de entrada Ganancia	100.0
C38	Ajuste analógico [C1] FILT	0.00 a 5.00	Ajuste analogico de entrada Constante de filtro de entrada	0.05
C39	Ajuste analógico [C1] GAPB	0.00 a 100.0	Ajuste analogico de entrada Ganancia del punto base	100.0
C40	Rango [C1]	0	4 a 20 mA	0
		1	0 a 20 mA	
C50	Punto base comand 1	0.00 a 100.0	Punto base de la frecuencia en base a la entrada analógica	0.00
C51	Valor Bias PID comand 1	-100.0 a 100.0	Valor Punto base del PID comand 1 (Bias)	0.00
C52	Valor punto base Bias PID	0.00 a 100.0	Valor punto base del PID comand 1 (Bias)	0.00
C99	Valor digital de frecuencia	0.00 a 400.0	Valor digital de frecuencia	0.00

MENU P Parámetros de Motor

P02	Capacidad del motor	0.01 a 30.00	Potencia del motor en kW	Según tabla
P03	Corriente del motor	0.00 a 100.0	Corriente del motor	Valor
P04	Auto tuning	0	Desconectado	0
		1	Conectado cuando el motor para %R1, %X	
P06	Corriente magnetizante	0.00 a 50.00	Corriente magnetizante del motor en base al autotune	Valor
P07	%R1	0.00 a 50.00	Valor de autotune	Valor
P08	%X	0.00 a 50.00	Valor de autotune	Valor
P09	Ganancia de Deslizamiento	0.0 a 200.0	Ganancia de Deslizamiento	100.0
P10	Tiempo respuesta Desliza,	0.01 a 10.00	Tiempo respuesta Deslizamiento	1.00
P11	Compensac. Deslizamiento	0.0 a 200.0	Ganancia de compensación de deslizamiento para frenado	100.0
P12	Frecuencia deslizamiento	0.00 a 15.00	Frecuencia deslizamiento	Valor
P99	Selecion motor	0	Selección de tipo motor Fuji	0

MENU H Funciones superiores

H03	Inicialización	0	Sin inicialización	0	
		1	Inicializar todo a parametros de fábrica		
		2	Inicializar parámetros motor 1		
H04	Autoreset (Cantidad)	0	1 a 10	Veces que puede hacer un autoreset cuando hay alarma si es 0 está deshabilitado	0
H05	Autoreset intervalo	0.5 a 20		intervalo de tiempo entre autoresets	5.0
H06	Ventilador del variador	0		Ventilador siempre funciona	0
		1		Ventilador sólo funciona si es necesario por temperatura	
H07	Curva Aceleración Frenado	0		Curva de aceleración, frenado lineal	0
		1		Curva de aceleración, frenado en S suave	
		2		Curva de aceleración, frenado en S fuerte	
H08	Bloqueo de dirección	0		Desconectado, puede girar hacia adelante y hacia atrás	0
		1		prohibición de girar hacia atrás	
		2		prohibición de girar hacia adelante	
H11	Modo de frenado	0		Frenado normal, se aplican los tiempo de frenado y se realiza el cálculo para optimizarlo	0
		1		Frenado por desconexión el motor para por inercia	
H12	Lim. Instantaneo de corriente	0		Límite instantaneo de sobrecorriente por hardware desconectado	1
		1		Límite instantaneo de sobrecorriente por hardware conectado	

H13	T. marcha despues micro.	0.1 a 10.0		Tiempo de espera despues de un microcorte para rearmar el variador	0.5
H14	Frecuencia reducc	0.00 a 999		Valor de reducción de frecuencia si después de un microcorte al rearmar el motor se produce una sobrecorriente	999
H15	Valor V continuo	200 a 300		Valor de voltage en modo de rearmar	235
		(400 a 600)			(470)
H26	Termistor	0		Desconectado	0
		1		Conectado, en caso de fallo el variador muestra la alarma OH4	
		2		Conectado el variador muestra la alaram pero continua trabajando	
H27	Nivel termistor	0.00 a 5.00		Nivel de disparo del termistor	1.6
H30	Comandos comunicación Marcha Frecuencia	0		Frecuencia F01/C30 , marcha F02	0
		1		Frecuencia RS-485, marcha F02	
		2		Frecuencia F01/C30, marcha RS485	
		3		Frecuencia RS-485, marcha RS485	
H43	Mantenimiento Ventilador	0 a 9999		Indicador de remplazo del ventilador de 0 a9999 en unidades de 10 horas	--
H44	Contador	0000 a FFFF		Indicador acumulativo de arranques del motor	--
H45	Mock Alarm	0		No habilitado	0
		1		Habilitado, si ocurre una alarma de este tipo los datos vuelven automaticamente a 0	
H50	Curva no lineal 1 Frecuencia	0.1 a 400		Frecuencia de inicio en V/F no lineal 1	0.0
H51	Curva no lineal 1 Voltage	0-240	0-500	Voltage de inicio en V/F no lineal 1	0.0
H52	Curva no lineal 2 Frecuencia	0.1 a 400		Frecuencia de inicio en V/F no lineal 2	0.0
H53	Curva no lineal 2 Voltage	0-240	0-500	Voltage de inicio en V/F no lineal 2	0.0
H54	Acc/Fren Joggin	0.00 a 3600		Tiempo de aceleración frenado en el comando de joggin	6.00
H61	Control Potencióm	0		Frecuencia inicial en el potenciómetro motorizado = 0.00	1
		1		Ultimo comando de frecuencia en el potenciómetro motorizado.	

VARIADOR MICRO AS1S



MENU H Funciones superiores

H63	Límite inferior	0	Limitado por F16 pero continua girando	0
		1	Se activa la parada desacelerando el motor si se pasa el valor límite	
H64	Frecuencia valor bajo límite	0.0 a 60.0	Depende de F16	2.0
		0	No habilitada	
H69	Deceleración automática	0	No habilitada	0
		1	Aumenta el tiempo de frenado hasta 3 veces, con control limitado de voltage	
		4	Activado control de limite pero desbloqueando el control en frenada	
H70	Control Sobrecarga	0.00	Realiza el seguimiento especificado en F08 y E11	999
		0.01 a 100.0	de 0.001 a 100.0	
		999	Cancelado	
H71	Mejora de Frenado	0	No activo	0
		1	Incrementa la fuerza de frenado, previniendo el aumento de energía en el bus de continua	
H76	Frenado automático	0.00 a 400	Aumenta la frecuencia para limitar el frenado	5.0
H78	Intervalo de mantenimiento	0	Desabilitado	8760
		1 - 999	1 9999 en unidades de 10 horas	
H79	Preset para mantenimiento	0000	Desabilitado	0
		0001 a FFFF	Contador de 0001 a FFFF (hex)	
H80	Amortiguación corriente	0.00 a 0.40	Ganancia de amortiguación de corriente para motor 1	0.20
H89	Protección térmica	0	Protección térmica del motor deshabilitada	1
		1	Protección térmica del motor habilitada	
H91	Detección rotura hilo PID	0	Desconectada la alarma	0.0
		0.1 a 60.0	Tiempo para que se active la alarma	
H92	Continuidad marcha (P)	0.000 to 10.000 veces	0.000 to 10.000 veces	999
H93	Continuidad marcha (I)	0.010 a 10.000 s	0.010 a 10.000 s	999
H94	Tiempo acumulado M1	0 a 9999	Tiempo acumulado de marcha motor 1 0 a 9999 en unidades de 10 horas	--
H95	Respuesta freno DC	0	Respuesta del freno DC lenta	0
		1	Respuesta del freno DC rápida	

MENU H Funciones superiores

H96	Prioridad Tecla Stop/Start	0	Stop No, Start No	0
		1	Stop Si, Start No	
		2	Stop No, Start Si	
		3	Stop Si, Start Si	
H97	Borra datos Alarma	0	No borrar	0
		1	Borrar datos de alarma	
H98	Protección Fase	Bit 0	Baja la frecuencia automáticamente 0 Desactivado, 1 ativado	3
		Bit 1	Detecta fallo de fase de entrada, 0 =desactivado, 1 Activado	
		Bit 2	Detecta fallo de fase de salida, 0=desactivado, 1 Activado	

MENU J Menú de Aplicaciones

J01	Control PID	0	Desconectado	0
		1	Conectado operación normal de control	
		2	Conectado Proceso de operación inverso	
j02	Comando remoto PID	0	Teclas UP/DOWN del teclado	0
		1	Proceso PID comando desde bornas de analogicas [I2] y [C1]	
		3	Control UP/DOWN	
		4	Via comunicaciones	
J03	Proporcional PID	0.000 A 30.00	Ganancia proporcional PID	0.100
J04	Integral PID	0.0 A 3600	Tiempo integral del PID	0.0
J05	Diferencial PID	0.00 a 600.0	Tiempo diferencial del PID	0.00
J06	Filtro Feed Back	0.0 a 900.0	Fitro de realimentación del PID	0.5
J15	Nivel operación Flow Rate	0.0	Nivel de caudal de paro bajo desconectado	0.0
		1.0 a 400.0	Nivel de caudal de paro bajo	
J16	Tiempo entre Flowrate	0 a 3600	Tiempo entre Flowrate	30
J17	Frecuencia inicio	0.0 a 400.0	Frecuencia inicio	0.0
J23	Inicio desviación	0.0 a 100.0	Nivel de frecuencia de desviación	0.0
J24	Latencia Bajo nivel	0 a 3660	Inicio de tiempo de latencia para bajo nivel de fluno	0
J68	Señal de Frenado	0 a 200	Señal de frenado, Desconexión corriente	100
J69	Frecuencia Freno	0.0 a 25.0	Frecuencia de desconexión del freno	1.0
J70	Tiempo de freno	0.0 a 5.0	Tiempo de desconexión del freno	1.0
J71	Frecuencia on Freno	0.0 a 25.0	Frecuencia de conexión del freno	1.0
J72	Tiempo On Freno	0.0 a 5.0	Tiempo de conexión del freno	1.0
J90	Selección Traverse	0	Selección Traverse	0
		1		
J91	Travese Aceleración	01 a 129.0	Travese Aceleración	25.0
J92	Travese Frenado	0.1 a 120	Travese Frenado	25.0
J93	Travese Paso	0.0 a 20 %	Travese Paso	10.0
J94	Travese Salto paso	0.0 a 50 %	Travese Salto paso	10.0
J95	Travese salto superior	0.0 a 20 %	Travese salto superior	0.0
J96	Travese Salto inferior	0.0 a 20 %	Travese Salto inferior	0.0

VARIADOR MICRO AS1S



MENU Y Menú comunicaciones

Y01	Numero estación	1 a 255	Número de estación en comunicación RS485	1
Y02	Error de comunicación	0	Error inmediato ER8	0
		1	Alarma ER8 después del periodo establecido en Y03	
		2	Repetición durante el periodo especificado en Y03 si falla activa el error ER8 si no continúa trabajando	
		3	Continúa trabajando	
Y03	Tiempo para alarma	0.0 a 60.0	Tiempo para alarma del parámetro Y02	2.0
Y04	Velocidad de comunicación	0	2400 bos	3
		1	4800 bps	
		2	9600 bps	
		3	19200 bps	
		4	38400 bps	
Y05	Longitud de datos	0	8 bits	0
Y06	Paridad	3	Sin (1 bit de paro para Modbus RTU)	3
Y07	Bits de paro	1	1 bit de paro	1
Y08	Detección de error	0	Sin detección	0
		1 a 60	Tiempo de detección	
Y09	Tiempo de respuesta	0.00 a 1.00	Tiempo de respuesta de trama o retraso de recepción	0.01
Y10	Selección de protocolo	0	Modbus Rtu	0
Y97	Guardado de datos	0	Guardado en memoria no volatil (reescritura limitada)	0
		1	Guardado en memoria temporal (sin límite de reescritura)	
		2	Guarda los datos de la memoria temporal a la memoria no volatil, Y97 se pone a 1 después de la grabación de los datos	
Y99	Selección de Modo	0	Valor de frecuencia H30, Comando marcha H30	0
		1	Valor de frecuencia Via RS485 (loader), Comando de marcha H30	
		2	Valor de frecuencia Via RS485 (comunicación), Via RS485 (loader)	
		3	Valor de frecuencia Via RS485 (loader), Via RS485 (loader)	

Alarmas

OC1	Sobrecorriente	Sobre corriente durante la aceleración del motor
OC2	Sobrecorriente	Sobre corriente durante el tiempo de frenado del motor
OC3	Sobrecorriente	Sobre corriente durante el funcionamiento normal del motor (no se estaba acelerando ni frenando)
OU1	Sobre voltage	Sobre voltage ocurrido durante la fase de aceleración del motor
OU2	Sobre voltage	Sobre voltage ocurrido durante la fase de frenado del motor
OU3	Sobre voltage	Sobre voltage ocurrido durante el funcionamiento normal del motor (no se estaba acelerando ni frenando)
LU	Bajo voltage	Bajo voltage en el bus de continua (si F14=4 ó 5 no se genera alarma)
LIN	Falta fase de entrada	Fallo en una de las fase de entrada, generado si falta una fase de entrada o si hay demasiada diferencia entre fases de entrada., si el variador es monofásico esta alarma está desconectada
OPL	Falta fase en la salida	Para el variador ya que ha detectado que falta una fase en la salida
OH1	Fallo de temperatura	Paro el variador ya que ha detectado una temperatura elevada en el refrigerador del convertidor.
OH2	Fallo externo	Se programo un fallo externo a través de una entrada digital y esta se ha activado.
OH4	Termistor	El termistor ha detectado una temperatura elevada en el motor y ha parado el variador.
DBH	Sobre temperatura Resistencia	Sobre temperatura en la resistencia de frenado DC, acorde a los parámetros puestos en el variador
OL1	Sobrecarga	Se han alcanzado los parámetros de sobrecarga del motor, en base a los parámetros de corriente y tiempo
OL2	Sobrecarga	Se han alcanzado los parámetros de sobrecarga del motor, en base a los parámetros de corriente y tiempo
OLU	Sobretemperatura IGBT	Sobre temperatura detectada en el bloque de potencia IGBT
ER1	Fallo de memoria	Fallo interno de memoria del variador
ER3	Error CPU	Error de funcionamiento interno de la CPU del variador
ER6	Error de operación	Se ha pulsado la tecla de Stop en el convertidor (revisar H96)
ER7	Fallo autotuning	Fallo durante el autotuning del motor
ER8	Fallo Comunicación	Fallo en comunicación RS485
ERF	Fallo Grabado de datos	Fallo durante el grabado de los datos en la memoria
ERR	Alarma Mock	Fallo de alarma del tipo MOCK
COF	Fallo entrada Corriente	Fallo en la entrada de corriente (Conexión 4-20 mA)

VARIADOR MICRO AS1S



Conexiones

