



**ARRANCADORES
ESTATICOS**

ASTAT Plus

Manual de Usuario

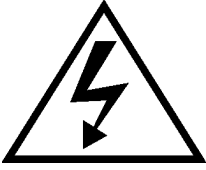
OBSERVACIONES:

1. Lea este manual antes de utilizar el ASTAT Plus. Después de su lectura, guardelo cuidadosamente para su uso posterior.
2. Asegúrese de que este manual llega a manos del usuario final.

3. CE MARKING

Cuando se emplea el ASTAT Plus en la UE, es necesario cumplir con la directiva EMC. El ASTAT Plus cumple con las normas genéricas EN 50081-2 y EN 50082-2.

ASTAT Plus. Soft Starters



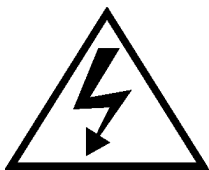
WARNINGS

1. Disconnect power before installing or servicing.
2. Hazardous voltages are present in the motor circuit even when the starter is OFF. An isolation contactor is recommended, configured to provide automatic isolation when the motor is turned OFF.
3. Unit may contain more than one live circuit. Disconnect both control and main circuits before installing or servicing.
4. Soft stop should not be used as an Emergency stop.
5. Stopping mode must be set to meet applicable standards for operator safety.
6. Separate motor overcurrent protection is required to be provided in accordance with the Canadian Electrical Code, Part 1. ASTAT Plus provides separate motor protection.

CAUTIONS

1. Semi-conductor fuses specified may not provide branch circuit protection. Refer to local applicable electrical codes.
2. Overload relay setting should be properly coordinated with motor.
3. Slow speed running will affect the motor thermal characteristic due to reduced cooling. Care must be taken when operating motor under these conditions.
4. DC braking - braking current may cause motor overheating. Select the lowest braking current and time.
5. DC braking must use additional (DC3) in the motor circuit. See wiring diagram page 6-1.
6. Abnormal starting times in excess of 30 seconds, or closely repeated operations of acceleration ramp/deceleration ramp, slow speed, or DC injection braking may cause motor damage. Contact motor manufacturer for proper motor selection.
7. If control power is lost between starts, the overload relay protection is reset to cold start conditions.

ASTAT Plus. Arranadores Estáticos



ATENCIÓN

1. Quitar la alimentación antes de su instalación o manipulación.
2. Incluso con el arrancador parado hay tensiones peligrosas en el circuito hacia el motor. Se recomienda un contactor de seguridad, para facilitar un aislamiento automático cuando el motor se haya parado.
3. La unidad puede contener más de un circuito activo. Desconectar el circuito de potencia y de control antes de su instalación o manipulación.
4. El Paro Controlado no debería usarse como un paro de Emergencia.
5. El proceso de paro debería ser realizado conforme a las normas de seguridad del usuario.

ADVERTENCIAS

1. Los fusibles de protección especificados pueden no proteger los circuitos. Referirse a las normas locales de instalaciones eléctricas.
2. Los relés térmicos empleados deben elegirse en concordancia con el motor.
3. Una marcha a velocidad reducida afectaría a las características térmicas del motor debido a su reducida ventilación. Deberían extremarse las precauciones cuando el motor opera bajo estas condiciones.
4. El frenado en corriente continua puede provocar el calentamiento del motor. Seleccionar la corriente y tiempo de frenado más bajos posibles.
5. Para el frenado en corriente continua es necesario un contactor adicional (DC3) en el circuito hacia el motor. Ver el esquema de conexionado de la página 6-2.
6. Los arranques que excedan de 30 segundos, repetidas maniobras completas con rampas de aceleración/deceleración, la Velocidad lenta o el Frenado en corriente continua pueden dañar el motor. Contactar con el fabricante del motor para una correcta elección del mismo.
7. Si durante un arranque se pierde la alimentación de potencia, el relé térmico debería dejarse enfriar previamente antes de un nuevo arranque.

Indice

Sección 1. Generalidades	1-1
1-1 Comparación de los sistemas de arranque	1-1
1-2 Ventajas de los arrancadores estáticos ASTAT Plus	1-2
Sección 2. Tipos y potencias	2-1
2-1 Valores IEC	2-1
2-2 Valores UL	2-2
2-3 Características Térmicas	2-2
Sección 3. Especificaciones técnicas	3-1
3-1 Especificaciones generales	3-1
3-2 Descripción de los bornes	3-2
3-3 Cableado E/S	3-3
3-4 Modos de funcionamiento	3-4
Sección 4. Programación	4-1
4-1 Descripción teclado y display	4-1
4-2 Configuración parámetros	4-2
4-3 Bloque parámetros Monitorización	4-4
4-4 Bloque parámetros Calibración	4-5
4-5 Bloque parámetros Básicos	4-6
4-6 Bloque parámetros Avanzados	4-7
Sección 5. Instalación	5-1
5-1 Instalación del equipo	5-1
5-2 Contactores, fusibles y cableado de potencia	5-2
5-3 Puesta en marcha	5-3
5-4 Detección de fallos	5-3
5-5 Comprobación de tiristores	5-4
Sección 6. Apéndice	6-1
6-1 Esquemas de aplicación	6-1
6-2 Comunicación Serie	6-4
6-3 Dimensiones	6-7
6.4 Circuitos Electrónicos	6-8

1. Generalidades

1-1. Comparación de los sistemas de arranque

Son muchos los accionamientos que requieren un arranque suave o una punta de corriente limitada y que por tanto no admiten la posibilidad de arranque directo de motores de cortocircuito. Tradicionalmente en estos casos se ha recurrido a otros tipos de arranque con tensión estática reducida. Los más conocidos son los arrancadores estrella-triángulo, por autotransformador, por resistencias estáticas o mediante motores de devanado partido.

Todo arranque a tensión reducida lleva consigo una limitación de la corriente de arranque y como consecuencia un par de arranque también reducido, pero siempre existen puntas durante la transición de un punto o estado a otro que perjudican a la máquina accionada. Con objeto de analizar las prestaciones dadas por cada uno de los diferentes tipos de arrancadores, se muestra la siguiente tabla, donde se ponen en evidencia las características particulares de cada uno de ellos, comparándolos con el sistema ASTAT.

Obsérvese que en general todos los arranques a tensión reducida presentan una disminución de par en proporción cuadrática a la corriente en las fases del motor (no en la línea) y ésta a su vez disminuye en proporción lineal a la tensión. De ello se deduce que cualquier arranque con tensión reducida disminuye el par en proporción cuadrática a la tensión por fase de la máquina.

En este aspecto el arranque estático presenta, al igual que cualquier arranque a tensión reducida, una disminución del par de arranque, en función de los parámetros ajustados. La ventaja, lógicamente está en la facilidad con que pueden controlarse dichos parámetros, para producir un arranque suave de acuerdo con la necesidad real de la máquina.

Del cuadro comparativo se deduce que el par máximo de arranque alcanzable mediante el sistema estático es de un 90% del que se tendría en arranque directo. Teniendo en cuenta que el par de arranque directo oscila entre 1.5 y 2.4 veces el par nominal, podemos deducir que con el arrancador estático se consiguen pares de arranque algo superiores al nominal.

Dentro de esta condición se encuentran los casos de arranque de bombas, ventiladores, cintas transportadoras, etc. donde suele ser suficiente un par alrededor del 60% del nominal para arrancar correctamente.

Como norma podemos asegurar que el arrancador estático permite arrancar todos los accionamientos que actualmente emplean los sistemas de arranque convencionales, con las ventajas que hemos reseñado, sobre todo la fiabilidad de ajustar las puntas de corriente y par a pie de máquina, frente a la imposibilidad o dificultad de variar los escalones en los sistemas convencionales.

	ARRANCADORES CONVENCIONALES					ARRANCADOR ESTÁTICO
	Directo	Autotrafo	Resistencias estáticas	Motor con devanado partido	Estrella Triángulo	
% de la corriente de arranque directo (en línea)	100%	30 - 40 ó 64%	58 - 70%	65%	33%	Según ajuste, máx. 90%
% de par de arranque directo	100%	30 - 40 ó 64%	33 - 49%	48%	33%	Según ajuste, máx. 90%
Escalones de arranque (1)	1	4, 3 ó 2	3 ó 2	2	2	Continuo sin escalones
Conexiones a motor	3	3	3	6	6	3
Sobrecarga de la línea (aprox.)	5 In	1,5 - 2,1 ó 3,2 In	3 - 3,5 In	3,25 In	1,65 In	Según ajuste, máx. 4-7 In
Transición o pausa de arranque	NO	NO	NO	NO	SI	NO

(1) Se entiende por escalones, los cambios bruscos de par desde el reposo hasta la velocidad nominal.

1. Generalidades

1-2. Ventajas de los arrancadores estáticos ASTAT Plus

1 Aumento de la productividad y fiabilidad con el empleo de arrancadores estáticos

El arranque y paro del motor sin escalones ni transiciones prolonga la vida de los elementos mecánicos de la máquina accionada, reduciendo notablemente los esfuerzos sobre acoplamientos y órganos de transmisión.

En consecuencia, se reducen los tiempos de mantenimiento y se prolonga la vida de las máquinas y de las instalaciones.

2 Mejora de las características de aceleración / deceleración

La posibilidad de arranque por rampa de tensión, o alternativamente por limitación de corriente, permite adecuar la aceleración a las características de la carga. Además puede seleccionarse la aplicación de un pulso de arranque en el caso de cargas con elevado rozamiento estático.

El frenado puede hacerse por desalimentación o rampa de paro y además es posible efectuar un frenado más enérgico por inyección de corriente continua, por lo que se disponen de amplias posibilidades para conseguir la deceleración idónea.

3 Protección del motor

El arrancador protege al motor tanto frente a sobrecargas como frente a condiciones de funcionamiento incorrectas tales como pérdida de una fase de entrada o de salida, rotor bloqueado o cortocircuito de un tiristor.

4 Tecnología digital

El sistema de control está basado en el uso de un microcontrolador altamente especializado, por lo que las señales son tratadas de forma digital evitando derivas y ajustes propios de los circuitos analógicos y consiguiendo una excelente precisión y velocidad de ejecución.

La placa de control está realizada con tecnología de montaje superficial de componentes (SMD), lo que incrementa la fiabilidad del equipo.

5 Alto nivel de inmunidad

La unidad ha sido diseñada teniendo muy presentes las condiciones de las redes de suministro, cada vez más perturbadas. Las señales de control están aisladas optoelectrónicamente y se han establecido diversos niveles de protección en los circuitos para inmunizar el equipo ante perturbaciones externas y sus efectos.

6 Facilidad de operación y ajuste

Esta unidad puede ser usada en gran variedad de aplicaciones. Los ajustes se realizan de forma muy sencilla y permiten seleccionar diversas opciones para adecuar en cada caso las prestaciones del equipo a las necesidades de la aplicación.

7 Facilidad de mantenimiento debido a una completa monitorización

El código de señalización basado en un display alfanumérico permite conocer en todo momento las condiciones de trabajo del equipo y proporciona un rápido diagnóstico en caso de intervención de las protecciones.

8 Control de bombas

El ASTAT Plus incorpora una nueva característica con la que se consigue una mayor efectividad que con un paro controlado estándar, minimizando el golpe de ariete en los sistemas de bombeo.

Este método, durante el proceso de paro, reduce la velocidad del motor, controlando los parámetros internos del motor así como la tensión de salida, mediante un lazo cerrado.

9 Funciones avanzadas

El ASTAT Plus incluye funciones avanzadas, como son la rampa de aceleración lineal, Velocidad lenta con selección del sentido de giro, E/S programables o Comunicación Serie (RS232), todo incluido como estándar.

Esta prestación permite incorporar el arrancador a una red de control distribuido en procesos de automatización de plantas, junto con otros arrancadores, autómatas programables, variadores de velocidad, etc.

2. Tipos y potencias

2-1. Valores IEC (1)

SERVICIO SEVERO					SERVICIO NORMAL					Grado de protección	TIPO	Peso	Ventil.
Corriente nominal(2)	220V / 240V	380V / 415V	440V	480V / 500V	Corriente nominal(3)	220V / 240V	380V / 415V	440V	480V / 500V			Kg.	
A	kW(4)	kW(4)	kW(4)	kW(4)	A	kW(5)	kW(5)	kW(5)	kW(5)				
14	3	5.5	7.5	-	17	4	7.5	7.5	-	IP-00	QC1FDP QC2FDP	4,3	Natural
	3	5.5	7.5	7.5		4	7.5	7.5	11	IP-00		4,3	Natural
17	4	7.5	7.5	-	21	5.5	11	11	-	IP-00	QC1GDP QC2GDP	4,3	Natural
	4	7.5	7.5	11		5.5	11	11	13	IP-00		4,3	Natural
22	5.5	11	11	-	27	7.5	13	15	-	IP-00	QC1HDP QC2HDP	4,6	Natural
	5.5	11	11	15		7.5	13	15	15	IP-00		4,6	Natural
32	7.5	15	18.5	-	38	10	18.5	22	-	IP-00	QC1IDP QC2IDP	4,6	Natural
	7.5	15	18.5	22		10	18.5	22	25	IP-00		4,6	Natural
48	13	22	22	-	58	15	25	30	-	IP-00	QC1JDP QC2JDP	12,5	Forzada
	13	22	22	30		15	25	30	37	IP-00		12,5	Forzada
63	15	30	37	-	75	22	37	45	-	IP-00	QC1KDP QC2KDP	12,5	Forzada
	15	30	37	37		22	37	45	45	IP-00		12,5	Forzada
72	20	37	37	-	86	25	45	50	-	IP-00	QC1LDP QC2LDP	17,0	Forzada
	20	37	37	45		25	45	50	50	IP-00		17,0	Forzada
105	30	55	55	-	126	37	63	75	-	IP-00	QC1MDP QC2MDP	17,0	Forzada
	30	55	55	75		37	63	75	80	IP-00		17,0	Forzada
156	40	75	90	-	187	55	90	110	-	IP-00	QC1NDP QC2NDP	45,0	Forzada
	40	75	90	110		55	90	110	132	IP-00		45,0	Forzada
240	63	110	132	-	288	80	150	165	-	IP-00	QC1QDP QC2QDP	45,0	Forzada
	63	110	132	160		80	150	165	200	IP-00		45,0	Forzada
315	90	160	200	-	378	110	200	220	-	IP-00	QC1RDP QC2RDP	55,0	Forzada
	90	160	200	220		110	200	220	250	IP-00		55,0	Forzada
370	110	200	220	-	444	132	220	250	-	IP-00	QC1SDP QC2SDP	55,0	Forzada
	110	200	220	250		132	220	250	315	IP-00		55,0	Forzada
475	150	250	250	-	570	160	300	355	-	IP-00	QC1TDP QC2TDP	80,0	Forzada
	150	250	250	335		160	300	355	400	IP-00		80,0	Forzada
610	200	315	400	-	732	220	400	450	-	IP-00	QC1UDP QC2UDP	105,0	Forzada
	200	315	400	400		220	400	450	500	IP-00		105,0	Forzada
850	250	450	530	-	1020	300	560	600	-	IP-00	QC1VDP QC2VDP	120,0	Forzada
	250	450	530	600		300	560	600	750	IP-00		120,0	Forzada
1075	355	600	670	-	1290	395	715	750	-	IP-00	QC1XDP QC2XDP	150,0	Forzada
	355	600	670	750		395	715	750	850	IP-00		150,0	Forzada

- Notas:**
- (1) = Rango en Amps. para una temperatura ambiente hasta 40°C y 1000m de altitud.
Reducir la corriente de salida 1,5% / °C a partir de 40°C.
Reducir la corriente de salida 1% / 100m a partir de 1000m.
 - (2) = Servicio Severo, permite las protecciones IEC Clase 10 y 20.
 - (3) = Servicio Normal, sólo permite la protección IEC Clase 10.
 - (4) = Máxima potencia del motor recomendada para la protección IEC Clase 20. Ajustar los parámetros "N" y "o" adecuadamente.
 - (5) = Máxima potencia del motor recomendada para la protección IEC Clase 10. Ajustar los parámetros "N" y "o" adecuadamente.

2. Tipos y potencias

2-2. Valores UL

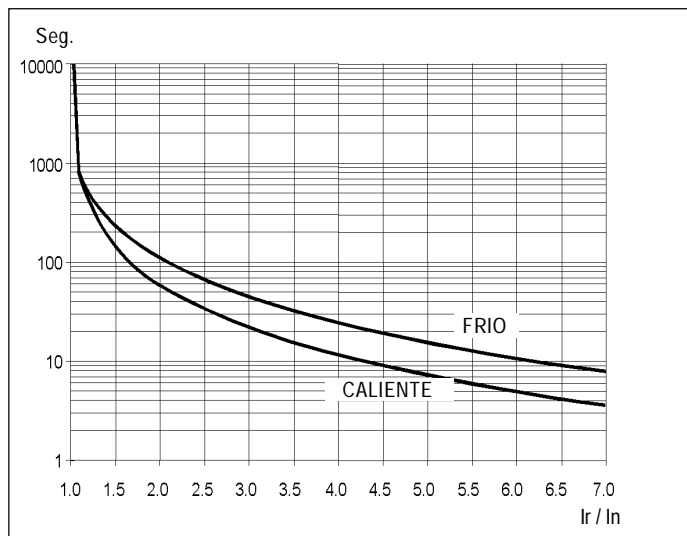
Corriente nominal	Corriente máxima de arranque	SERVICIO NORMAL			SERVICIO SEVERO			Grado de protección	TIPO	Peso	Ventil.
		200V	230V	460V	200V	230V	460V				
A	A	HP	HP	HP	HP	HP	HP			Kg.	
14	70	3 -	3 -	- 7,5	3 -	3 -	- 7,5	IP-00 IP-00	QC1FDP QC2FDP	4,3 4,3	Natural Natural
17	85	3 -	3 -	- 10	3 -	3 -	- 10	IP-00 IP-00	QC1GDP QC2GDP	4,3 4,3	Natural Natural
22	110	5 -	7,5 -	- 15	5 -	7,5 -	- 15	IP-00 IP-00	QC1HDP QC2HDP	4,6 4,6	Natural Natural
34	170	7,5 -	7,5 -	- 20	7,5 -	7,5 -	- 20	IP-00 IP-00	QC1IDP QC2IDP	4,6 4,6	Natural Natural
48	240	15 -	15 -	- 30	10 -	15 -	- 30	IP-00 IP-00	QC1JDP QC2JDP	12,5 12,5	Forzada Forzada
63	315	20 -	20 -	- 40	15 -	20 -	- 40	IP-00 IP-00	QC1KDP QC2KDP	12,5 12,5	Forzada Forzada
72	360	20 -	25 -	- 50	20 -	20 -	- 40	IP-00 IP-00	QC1LDP QC2LDP	17,0 17,0	Forzada Forzada
105	525	30 -	30 -	- 75	30 -	30 -	- 60	IP-00 IP-00	QC1MDP QC2MDP	17,0 17,0	Forzada Forzada
156	780	50 -	60 -	- 125	40 -	50 -	- 100	IP-00 IP-00	QC1NDP QC2NDP	45,0 45,0	Forzada Forzada
240	1200	75 -	75 -	- 200	60 -	75 -	- 150	IP-00 IP-00	QC1QDP QC2QDP	45,0 45,0	Forzada Forzada
315	1575	100 -	125 -	- 250	75 -	100 -	- 200	IP-00 IP-00	QC1RDP QC2RDP	55,0 55,0	Forzada Forzada
370	1850	125 -	150 -	- 300	100 -	125 -	- 250	IP-00 IP-00	QC1SDP QC2SDP	55,0 55,0	Forzada Forzada
500	2500	150 -	200 -	- 400	150 -	150 -	- 350	IP-00 IP-00	QC1TDP QC2TDP	80,0 80,0	Forzada Forzada
630	3150	200 -	250 -	- 500	200 -	200 -	- 400	IP-00 IP-00	QC1UDP QC2UDP	105,0 105,0	Forzada Forzada
850	4250	300 -	350 -	- 700	300 -	350 -	- 700	IP-00 IP-00	QC1VDP QC2VDP	120,0 120,0	Forzada Forzada

2. Tipos y potencias

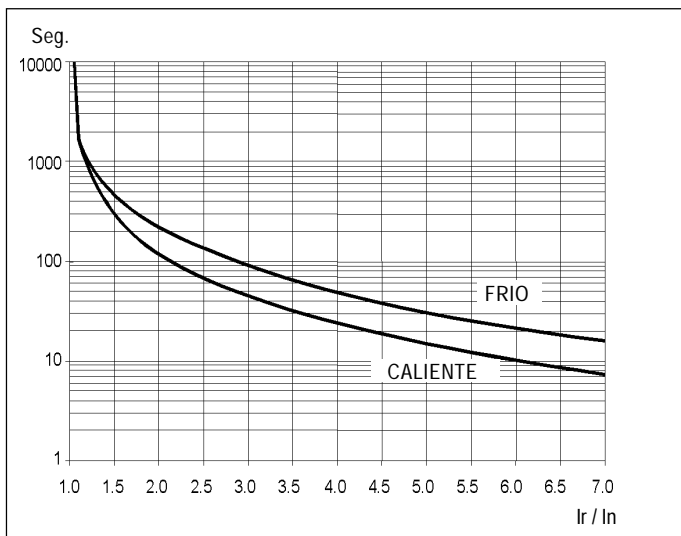
2-3. Características Térmicas

EI STAT Plus permite la protección térmica del motor de acuerdo a la IEC Clase 10 o Clase 20 y Nema 10, 20 ó 30, seleccionable mediante el parámetro "o" -Protección sobrecarga-

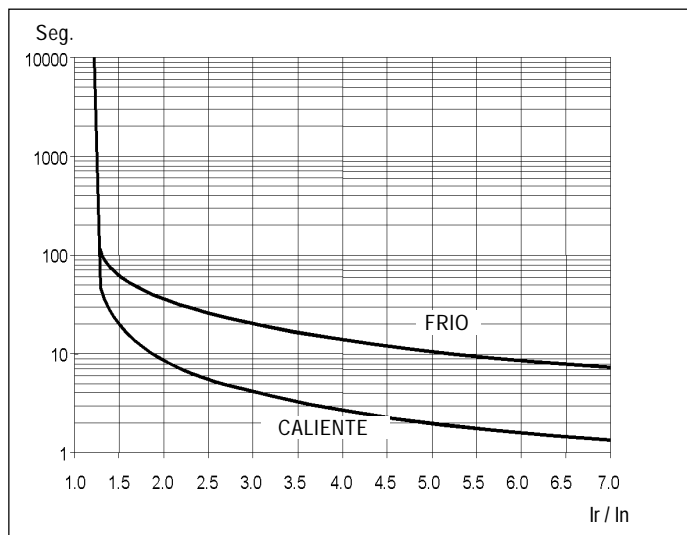
IEC Clase 10



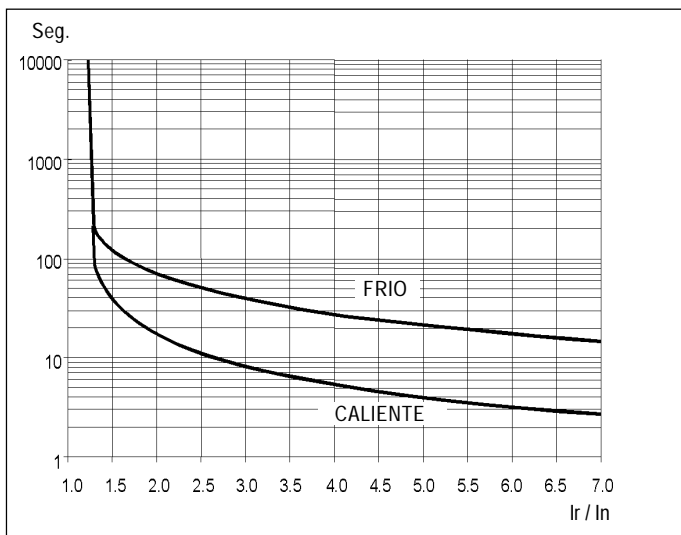
IEC Clase 20



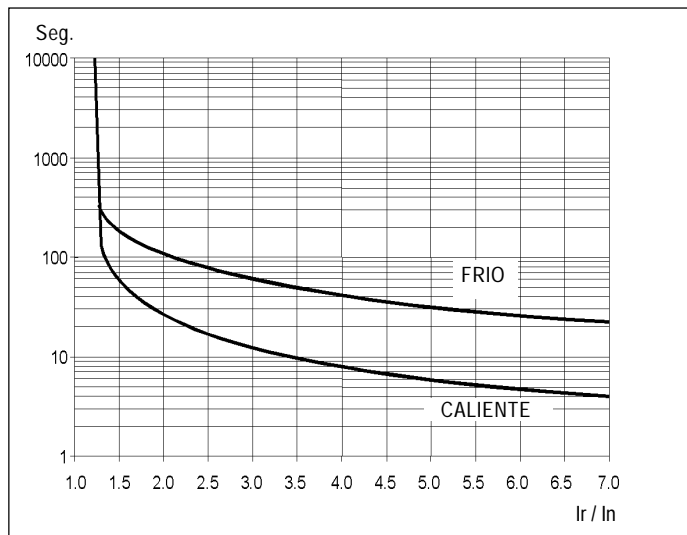
Nema 10



Nema 20



Nema 30



Memoria térmica:

Con tensión de control, el equipo almacena la imagen térmica de las sobrecargas existentes, siendo 300 segundos el tiempo total de enfriamiento después de producirse un disparo de sobrecarga.

Si se quita la tensión de control después de un disparo de sobrecarga, se debe esperar por lo menos 2 minutos antes de arrancar de nuevo.

Maniobras hora:

Suponiendo un ciclo T, con un tiempo de arranque t_1 , un tiempo de marcha $T-2t_1$ a corriente nominal y un tiempo de al menos t_1 en OFF, el ASTAT Plus permite las siguientes maniobras hora.

Sobrecarga	Maniobras / Hora Tiempo arranque $t_1=10s$.	Maniobras / Hora Tiempo arranque $t_1=20s$.
2 Ir	180	90
3 Ir	160	60
4 Ir	30	10

3. Especificaciones técnicas

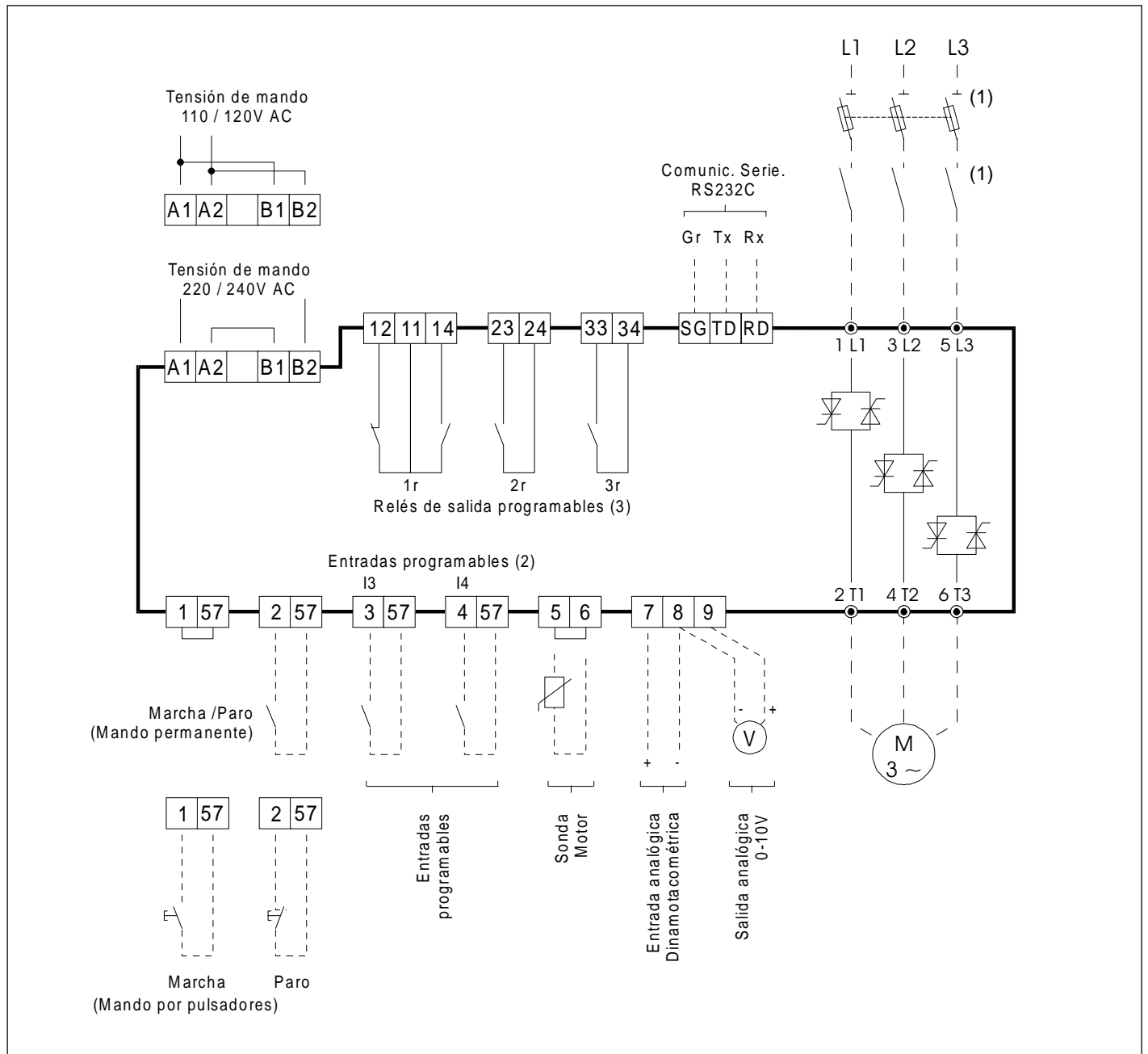
3-1. Especificaciones generales

Tensión salida	3 fases CA	Hasta 440V, +10%, -15% para QC1xDP Hasta 500V, +10%, -15% para QC2xDP
Frecuencia	50/60 Hz	Rango de control 45-65 Hz
Especificaciones de control	Sistema de control	Sistema digital con microcontrolador
	Tensión inicial (pedestal) %	Rampa de arranque con aumento progresivo de tensión y limitación de corriente 30 - 95 Un
	Par de arranque %	10 - 90 M _{arr. directo}
	Pulso de arranque %	95 Un (90% M _{arr. directo}), ajustable 0 a 999 ms
	Corriente del motor (I _m)	0,4 a 1,2 I _r (corriente nominal ASTAT)
	Limitación de corriente	1 a 7 I _n
	Tiempo rampa aceleración s	1 a 99 (tipos: estándar o rampa lineal)
	Ahorro de energía	Reducción de la tensión de salida en función del factor de potencia
	Override	Fija la tensión de salida en régimen permanente igual a la tensión de alimentación
	By-pass	Control directo del contactor de by-pass
	Tiempo de frenado por rampa s	1 a 120 (1 a 99 rampa secundaria) ajustable independientemente del tiempo de aceleración (tipos: estándar, control de bombas o rampa deceleración lineal)
	Frenado CC	0 a 99 s.; 0,5 a 2,5 I _n
	Velocidad lenta	Par directo: 7% ó 14% de la velocidad nominal; Par inverso: 20% de la velocidad nominal
	Reintentos	0 a 4 intentos, y tiempo de reintento de 1 a 99 s.
	Monitorización	Corriente motor, tensión de línea, potencia, factor de potencia y tiempo conexión
Operación	Control externo	Arranque - Paro
	Fase aceleración	Tiempo ajustable
	Fase permanente	Ahorro de energía / Opción Override
	Fase paro	Seleccionable por desalimentación / Rampa / Frenado CC / Control de bombas
Entradas / Salidas	Entradas	4 digitales optoacopladas. 2 fijas (Marcha, Paro) y 2 programables (I3, I4)
	Salidas	1 analógica 0-5VCC para entrada de realimentación por dinamo tacométrica 3 relés programables (1r, 2r, 3r) 1 analógica 0-10VCC, indicación de corriente
Protecciones	Límite de corriente	Ajustable desde 1 I _n a 7 I _n
	Sobrecarga	IEC Clase 10 y 20; NEMA Clase 10, 20 y 30, todo seleccionable
	Tiempo de enfriamiento después de disparo de sobrecarga s	300
	Pérdida de fase de entrada s	Disparo a los 3
	Cortocircuito tiristor ms	Disparo a los 200
	Sobretemperatura radiador ms	Disparo a los 200
	Sonda motor ms	Disparo a los 200, si impedancia sonda > valor de disparo
	Pérdida de fase de salida s	Disparo a los 3
	Rotor bloqueado ms	Disparo a los 200
	Error frecuencia alimentación Hz	Si f < 45 ó f > 65, no arrancará
	Sobrecorriente	100 a 150% I _n ; tiempo de disparo ajustable desde 0 a 99 s.
	Baja corriente	0 a 99% I _n ; tiempo de disparo ajustable desde 0 a 99 s.
	Sobretensión	100 a 130% U _n ; tiempo de disparo ajustable desde 0 a 99 s.
	Baja tensión	0 a 50% U _n ; tiempo de disparo ajustable desde 0 a 99 s.
	Error (CPU) ms	60
	Memoria	4 últimos fallos
	Tiempo aceleración excesivo s	2 x t _a (t _a = tiempo rampa aceleración)
	Tiempo vel. lenta excesivo s	120
Condiciones ambientales	Temperatura °C	0 a +55 (reducir la corriente de empleo 1,5% / °C a partir de 40°C)
	Humedad relativa %	95% sin condensación
	Altitud máxima m	3000 (reducir la corriente de empleo 1% / 100m a partir de 1000m)
	Posición de montaje	Vertical
	Grado protección	IP00
Normativa	CE, cUL	CE Según IEC 947-4-2
	Emisiones radiadas y conducidas	Según IEC 947-4-2, Clase A
	Descarga electrostáticas	Según IEC 1000-4-2, nivel 3
	Interferencias radioeléctricas	Según IEC 1000-4-6, nivel 3 y a IEC 1000-4-3, nivel 3
	Immunidad frente a transitorios	Según IEC 1000-4-4, nivel 3
	Immunidad frente a Surge Voltage	Según IEC 1000-4-5, nivel 3

3. Especificaciones técnicas

3-3. Cableado E/S

En el siguiente diagrama se muestra la distribución de los terminales del ASTAT Plus:



- Notas:**
- (1) Las recomendaciones de cableado se realizan en el capítulo 5.
 - (2) Las entradas programables I3, I4 no tienen ninguna función asignada por defecto. Ver la página 3-6 antes de utilizar estas entradas.
 - (3) Los relés programables tienen asignadas las siguientes funciones por defecto:
 - Relé (1r): RUN (estado RUN)
 - Relé (2r): EOR (Fin de rampa)
 - Relé (3r): DCBR (Control Frenado CC)

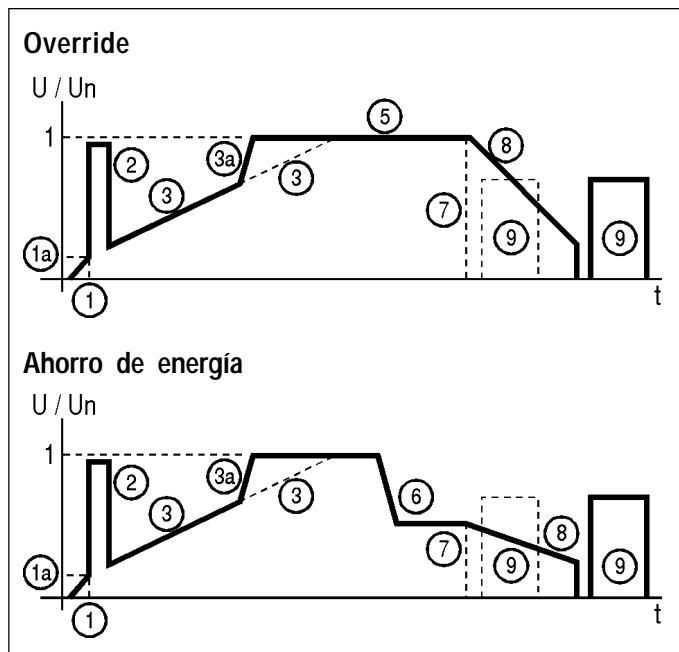
3. Especificaciones técnicas

3-4. Modos de funcionamiento

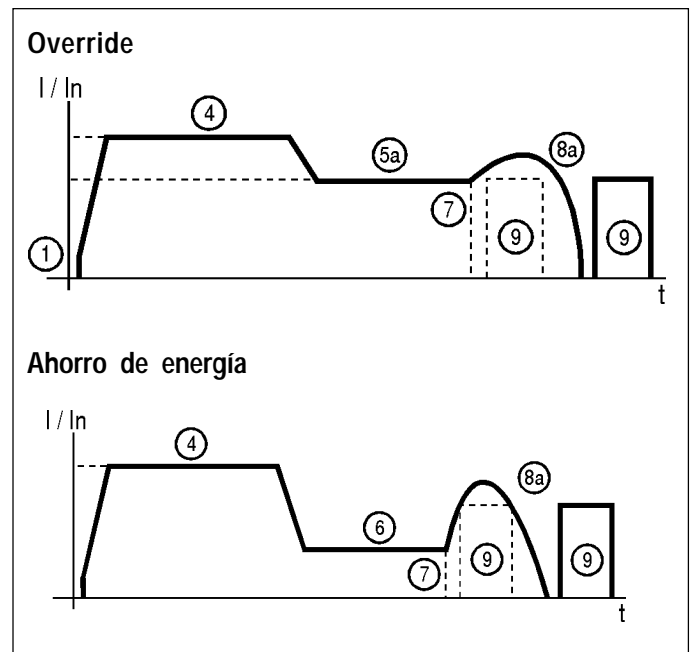
Arranque y paro

Rampa inicial	①	5 ciclos de la frecuencia de la red
Tensión inicial (pedestal)	①a	30 a 95% U_n (ajustable)
Pulso de arranque	②	95% U_n . Activado mediante el parámetro "Pxxx" a ON
Rampa aceleración (t_{ramp})	③	Rampa de tensión desde 1 a 99s (ajustable). Posibilidad de dualidad de rampa. Posibilidad de rampa de velocidad lineal mediante dinamo tacométrica
	③a	Incremento rápido de la tensión cuando el motor alcanza la velocidad nominal
Límite de corriente	④	1 a 7 I_n
Régimen permanente	⑤	Tensión nominal (Override)
	⑤a	Corriente nominal
	⑥	Ahorro de energía. Activado mediante el parámetro "Fxxx" a OFF
Modos de paro (Seleccionable)	⑦	Desalimentación del motor (paro por inercia). "Sxxx" a OFF, "Cxxx" a OFF
	⑧	Rampa deceleración 1 a 120s (ajustable). Segunda rampa de 1 a 99 s
		Sistemas de rampa deceleración: <ul style="list-style-type: none"> - Paro controlado -rampa de tensión-. Activado mediante el parámetro "Sxxx" a ON - Control de bombas. Activado mediante los parámetros "Sxxx" a ON y "Cxxx" a ON - Rampa deceleración lineal (necesita dinamo tacométrica)
	⑧a	Evolución de la corriente durante la rampa de deceleración
	⑨	Frenado por inyección de CC (ajustable de 0 a 99s). Activado mediante el parámetro "Bxxx" a ON

Arranque por rampa de tensión



Arranque con limitación de corriente

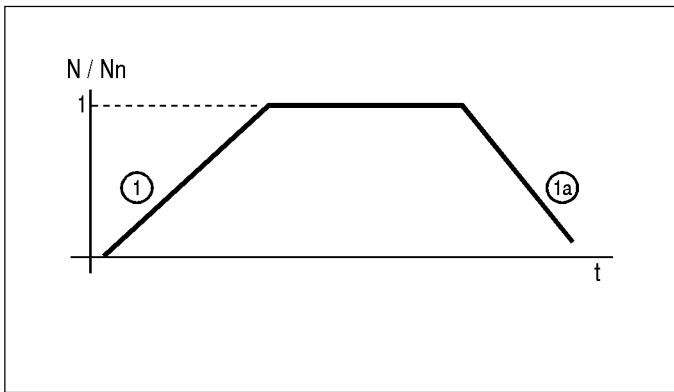


3. Especificaciones técnicas

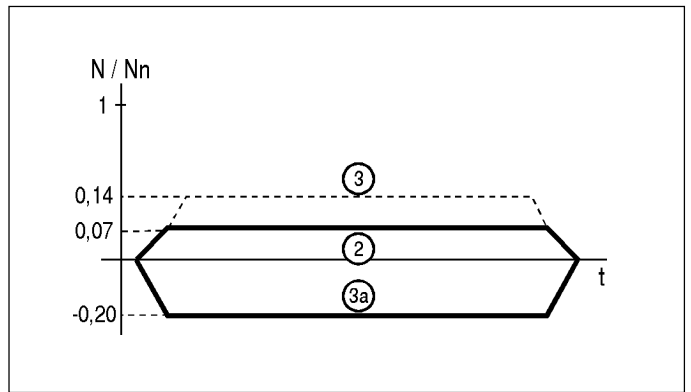
Velocidad lenta y Rampa lineal

Rampa aceleración y deceleración lineal	① ①a	Tiempo de rampa ajustable (Selección mediante el parámetro "Dxxx" a ON)
Velocidad lenta baja (7%) y velocidad alta (14%)	② ③	Activado mediante el parámetro "Jxxx" a ON y "jxxx" a LO o HI
Velocidad lenta inversa (20%)	③a	Activado mediante el parámetro "Jxxx" a ON y "rxxx" a ON
Velocidad lenta (7% ó 14%)	④	Activado mediante el parámetro "Jxxx" a ON
Rampa aceleración	⑤	Tiempo de rampa ajustable
Paro controlado (rampa deceleración)	⑥	Tiempo de rampa ajustable
Velocidad lenta (7% ó 14%)	⑦	Activado mediante el parámetro "Jxxx" a ON
Frenado por inyección de CC	⑧	Corriente y tiempo ajustables

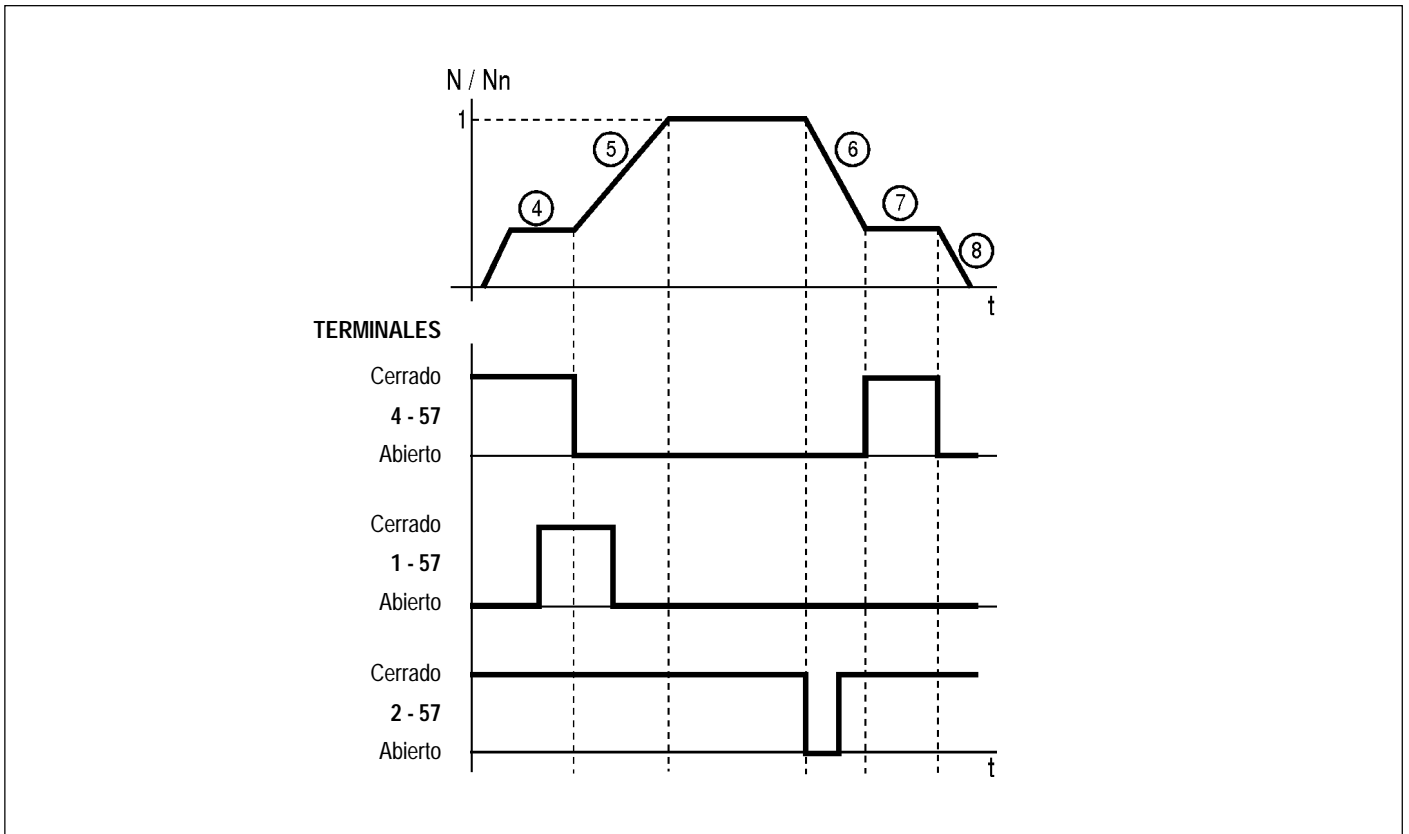
Rampa lineal con realimentación por D.T.



Velocidad lenta. Diagrama básico



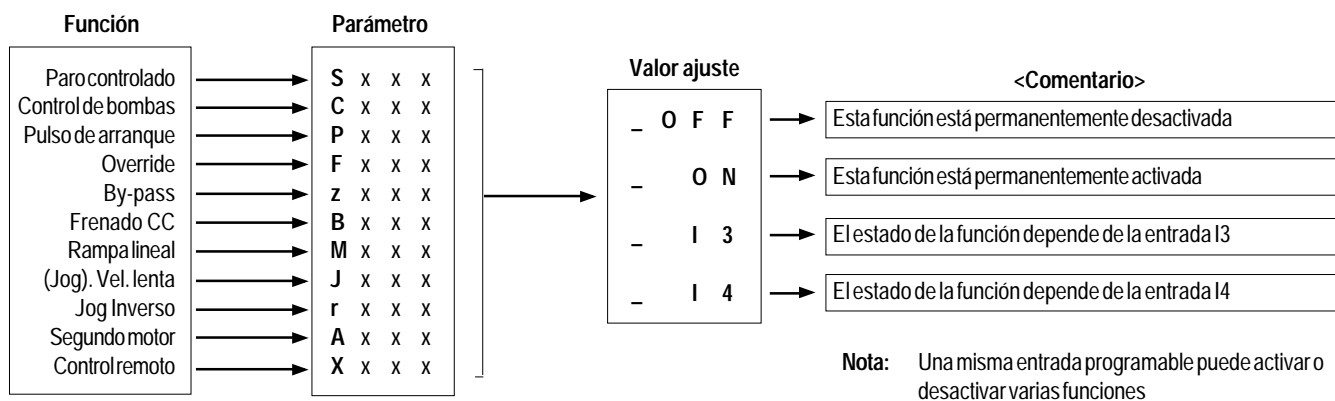
Velocidad lenta. Diagrama completo



3. Especificaciones técnicas

Entradas programables y funciones

Las funciones del ASTAT Plus como Paro controlado, Pulso de arranque, y otras, pueden ser activadas o desactivadas ajustando ON ó OFF el parámetro correspondiente, utilizando las funciones del teclado. Muchas de estas funciones pueden ser activadas o desactivadas remotamente, a través de las entradas programables I3 ó I4 (terminales 3-57 y 4-57).



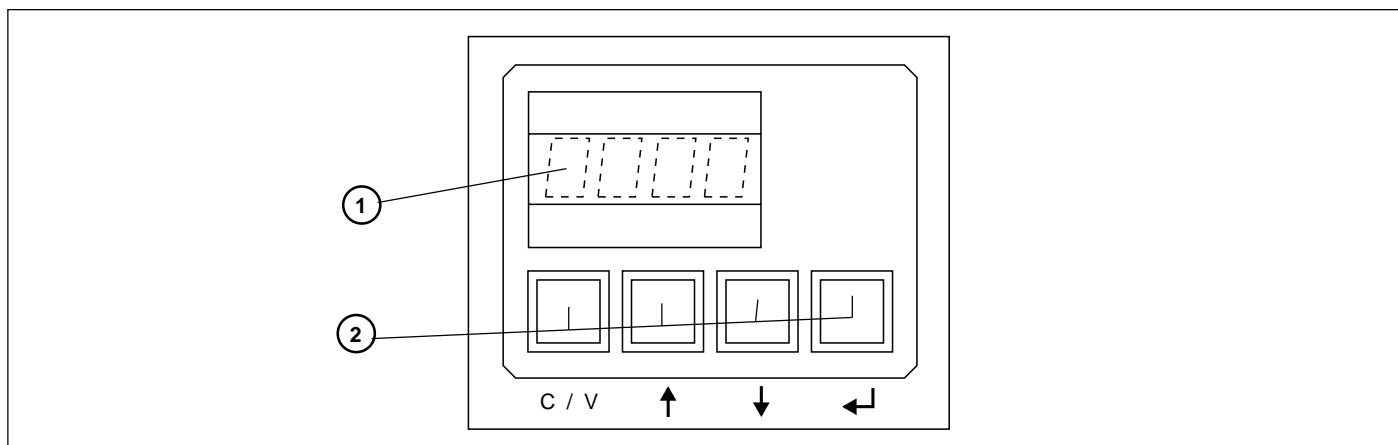
Salidas de relé programable

El ASTAT Plus incorpora tres salidas programables 1r, 2r y 3r (contactos libres de potencial 11-12-14, 23-24 y 33-34). A estos relés se les pueden asignar diferentes funciones, como se muestra a continuación:



4. Programación

4-1. Descripción teclado y display



Display ① Monitorización del display, códigos de funcionamiento, códigos de fallos y valores de las funciones de ajuste

Display	F V V V	Código estado	F V V V	Código de fallos	F F/V V V	Código función(*)
<p>Código de función</p> <p>Dato</p>	O N	Equipo bajo tensión	E 0 1 0	Error de frecuencia	M x x x	Corriente motor
	S T O P	Orden de paro local	E 0 1 1	Disparo por sobrecarga	v x x x	Versión Software
	L O C K	Orden de paro remota	E 0 1 3	Pérdida de sincronismo	.	.
	P U L S	Pulso de arranque	E 0 1 4	Tiristor fase U	.	.
	R A M P	Rampa aceleración	E 0 1 5	Tiristor fase V	P F x x	Factor de potencia
	F U L L	Plena conducción	E 0 1 6	Tiristor fase W	.	.
	S A V E	Ahorro de energía	E 0 1 7	Temperatura radiador	.	.
	S O F T	Paro controlado	E 0 1 8	Sonda motor	L x x x	Límite de corriente
	P U M P	Control de bombas	E 0 1 9	No conducción fase U	T x x x	Par de arranque
	D C B K	Frenado CC	E 0 2 0	No conducción fase V	a x x x	Rampa aceleración
	F U L L	Override (plena cond)	E 0 2 1	No conducción fase W	d x x x	Rampa deceleración
	I N C H	Marcha impulsos / velocidad lenta	E 0 2 2	Rotor bloqueado	S x x x	Paro controlado
	T A C H	Rampa lineal con DT	E 0 2 3	Fallo interno	.	.
			E 0 2 5	Tiempo acel. excesivo	.	.
		E 0 2 6	Tiempo vel. lenta exc.	L K x x	Lockout	
		E 0 2 7	Lock-out	.	.	
		E 0 2 8	Baja tensión	.	.	
		E 0 2 9	Sobretensión	.	.	
		E 0 3 0	Baja corriente			
		E 0 3 1	Sobrecorriente			
		E 0 3 2	Reintento			

(*) Son ejemplos. Más información en los apartados 4-2, 4-3, 4-4, 4-5 y 4-6

Teclas ② Permiten ajustar todos los parámetros y funciones

Simultáneamente con ↑ o ↓ selecciona el código de la función o el parámetro que se desea visualizar y/o modificar.

Incrementa el valor del parámetro seleccionado.

Disminuye el valor del parámetro seleccionado.

- Introduce en memoria el nuevo valor del parámetro.
- Actualiza el valor del parámetro seleccionado con el valor visualizado.

4. Programación

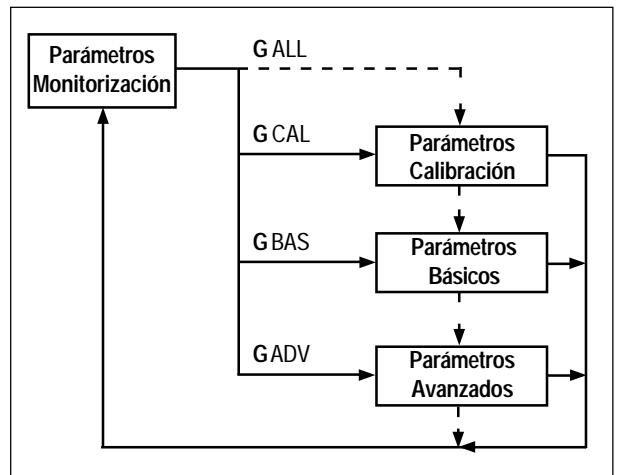
4-2. Configuración parámetros

Selección de modo

El ASTAT Plus dispone de diversos parámetros que se dividen en cuatro bloques: Monitorización, Calibración, Básicos y Avanzados. Los parámetros de cada uno de los grupos pueden visualizarse u omitirse en función del parámetro "G".

Los parámetros de monitorización se visualizan para cualquier ajuste del parámetro "G".

Ajustes parámetro "G"	Gxxx	Los parámetros de Monitorización se visualizan para cualquier ajuste del parámetro "G"
	GCAL	Se visualizan los parámetros de Calibración
	GBAS	Se visualizan los parámetros Básicos
	GADV	Se visualizan los parámetros Avanzados
	GALL	Se visualizan todos los parámetros



Búsqueda y ajuste de parámetros

Los parámetros del ASTAT Plus se visualizan secuencialmente al pulsar simultáneamente la tecla y la tecla ó . Proceder de esta manera hasta visualizar el parámetro "G".

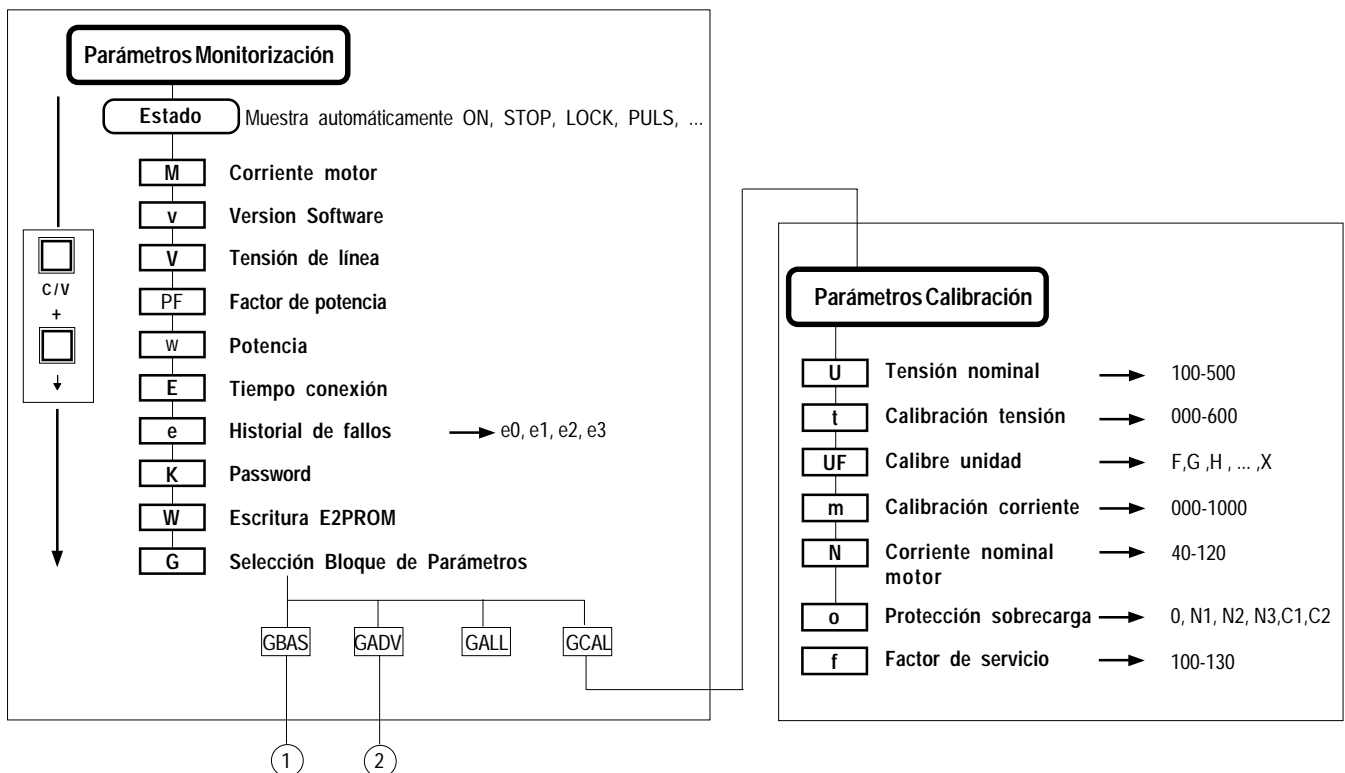
Para visualizar automáticamente el parámetro "G" pulsar las teclas y .

Una vez visualizado el parámetro "G", se selecciona el valor deseado pulsando la tecla o . Se visualizará la secuencia "GBAS", "GCAL", "GADV" y "GALL", sucesivamente. El valor visualizado en el display se grabará en la memoria temporal al pulsar la tecla .

Los valores grabados en la memoria temporal se perderán al quitar la alimentación, si se desea grabar en la memoria permanente E2PROM, memorizar con el parámetro "W". Información más detallada en la página 4-4.

El ejemplo anterior es del parámetro "G", pero todos los parámetros del ASTAT Plus se modifican de una forma similar.

Distribución de parámetros



4. Programación

①

Parámetros Básicos		
L	Limite de corriente	→ 100-700
T	Par de arranque	→ 010-090
a	Rampa aceleración	→ 01-99
d	Rampa deceleración	→ 01-120
p	Tiempo Pulso de arranque	→ 000-999
b	Tiempo Frenado CC	→ 000-099
I	Corriente Frenado CC	→ 050-250
S	Paro controlado	→ OFF, ON, I3, I4
C	Control de bombas	→ OFF, ON, I3, I4
P	Pulso de arranque	→ OFF, ON, I3, I4
F	Override	→ OFF, ON, I3, I4
z	By-pass	→ OFF, ON, I3, I4
B	Frenado CC	→ OFF, ON, I3, I4 PON, PI3, PI4

②

Parámetros Avanzados		
LK	Lock-out	→ 00-45
R	Lectura E2PROM	→ ON, OFF
Q	Ajuste de fábrica	→ ON, OFF
Y	Reintento	→ 000-004
y	Tiempo reintento	→ 001-099
UV	Baja tensión	→ 00-50
uv	Tiempo disparo baja tensión	→ 00-99
OV	Sobretensión	→ 00-30
ov	Tiempo disparo sobretensión	→ 00-99
UC	Baja corriente	→ 00-99
uc	Tiempo disparo baja corriente	→ 00-99
OC	Sobrecorriente	→ 00-50
oc	Tiempo disparo sobrecorriente	→ 00-99
2a	Rampa acel. secundaria	→ 01-99
2d	Rampa decel. secundaria	→ 01-99
2t	Par arranque secundario	→ 10-90
D	Rampa lineal	→ ON, OFF, I3, I4
J	Velocidad lenta	→ OFF, I3, I4
j	Cambio velocidad	→ LO, HI
r	Velocidad lenta inversa	→ OFF, ON, I3, I4
A	Segundo Motor	→ OFF, ON, I3, I4
X	Control remoto	→ OFF, ON, I3, I4
1r	Relé 1r	→ 22-30
2r	Relé 2r	→ 20, 22-30
3r	Relé 3r	→ 21, 22-30

4. Programación

4-3. Bloque parámetros Monitorización

Display	Función	Defecto	Rango	Unid.	Descripción
O N	Estado	O N	ON STOP LOCK PULS RAMP FULL SAVE SOFT PUMP DCBK FULL INCH TACH	-	Equipo bajo tensión Orden de paro local Orden de paro remota (Comunicación Serie) Pulso de arranque Rampa aceleración Plena conducción Ahorro de energía Paro controlado Control de bombas Frenado CC Override (plena conducción) Marcha impulsos / Velocidad lenta Rampa lineal con D.T.
M x x x	Corriente motor		000-999 1.0-9.9	A kA %	Visualiza la corriente del motor en A Para consumos superiores a 999A se visualiza en kA Si el parámetro UFxx no está ajustado, la corriente del motor se visualiza en %N
v x x x	Versión Software		-	-	xxx = Versión software
V x x x	Tensión de línea		-	V	Se visualiza la tensión de alimentación en Voltios
P F x x	Factor de Potencia		00-99	%	Se visualiza el factor de potencia de línea
w x x x	Potencia		-	kW	Se visualiza la potencia de línea
E x x x	Tiempo conexión		-	Hrs	Se visualiza el tiempo en RUN, horas (x 1000)
e x x x	Historial de fallos		e0xx-e3xx	-	Memoriza los cuatro últimos errores e0xx: Fallo 1 - Último error- xx: Código del error e1xx: Fallo 2 e2xx: Fallo 3 e3xx: Fallo 4
K x x x	Password	K 0 0 0	000-999	-	= 69 Permite la escritura en la memoria E2PROM = 10 Teclado desbloqueado = 20 Teclado bloqueado
W x x x	Programación E2PROM	W O F F	ON, OFF	-	Salva los parámetros actuales en la E2PROM. Recupera la última configuración guardada
G x x x	Selección parámetro display	G B A S	CAL, BAS, ADV, ALL	-	CAL: Se visualizan los parámetros de Calibración BAS: Se visualizan los parámetros Básicos ADV: Se visualizan los parámetros Avanzados ALL: Se visualizan todos los parámetros

Nota: Los parámetros de Monitorización se visualizan en todo momento.

4. Programación

4-4. Bloque parámetros Calibración -CAL-

Display	Función	Defecto	Rango	Unid.	Descripción
U x x x	Tensión nominal	U 4 0 0	100-500	V	Tensión de línea desde 100 a 500V. Ajustar según la red
t x x x	Calibración tensión	t 4 0 0	000-600	V	Ajustar este parámetro para obtener una mejor precisión en la monitorización o las protecciones de tensión. (Ver el Proceso de calibración de tensión)
U F x	Calibre unidad	U F 0	F, G, H, I, J, K, L, M, N, Q, R, ...X	-	Calibre de la unidad (F,G,H,...X). Ajustando a "0", se inhibe la calibración
m x x x	Calibración corriente	m 0 0 0	000-1000	A	Ajustar este parámetro para obtener una mejor precisión en la monitorización o las protecciones de corriente. (Ver el Proceso de calibración de corriente)
N x x x	Corriente nominal motor	N 1 0 0	040-120	%	100 x I motor / I unidad Cuando este parámetro se ajusta a un valor superior al 105% la Protección de sobrecarga se ajusta automáticamente a la Clase 10, "C1", o a la Nema 20, "N2"
o x x x	Protección sobrecarga	o C 1	OFF N1, N2, N3, C1, C2	-	Seleccionar entre las diferentes curvas de protección térmica OFF: Protección térmica desactivada (se debe utilizar un relé de protección térmico externo) N1: Nema 10 N2: Nema 20 N3: Nema 30 C1: Clase 10 C2: Clase 20
f x x x	Factor de servicio	f 1 2 0	100-130	%	Ajusta el factor de servicio del motor (sólo curvas Nema)

(*) Proceso de calibración de tensión

Cuando se instala la unidad o se reemplaza la carta de control el error de la lectura de tensión puede ser del 10%. Para mejorar la precisión hasta conseguir un error del 3% debe realizarse el siguiente proceso.

1. Conectar el ASTAT Plus y medir la tensión eficaz entre las fases 1L1-3L2 utilizando un voltímetro calibrado.
2. Buscar el parámetro "txxx", ajustar la tensión medida y salvar este valor pulsando la tecla Enter. No es necesario escribir el valor en la memoria E2PROM para guardar el nuevo ajuste, el proceso es automático.
3. Una vez que el ASTAT Plus está calibrado, este proceso no necesita repetirse. Nota: sin embargo, el parámetro "txxx" mostrará el último valor introducido, que puede diferir del valor actual de tensión.

(*) Proceso de calibración de corriente

Cuando se instala la unidad o se reemplaza la carta de control el error de la lectura de corriente puede ser del 10%. Para mejorar la precisión hasta conseguir un error del 3% debe realizarse el siguiente proceso.

1. Buscar el parámetro "UF x" e introducir el calibre del ASTAT Plus ("F", "G", "H", ..etc.).
2. Arrancar el motor y medir la corriente eficaz con un amperímetro calibrado.
Estas medidas deben realizarse una vez el motor esté a régimen, completamente estabilizado.
3. Buscar el parámetro "mxxx", ajustar la corriente medida y salvar este valor pulsando la tecla Enter. No es necesario escribir el valor en la memoria E2PROM para guardar el nuevo ajuste, el proceso es automático.
4. Una vez que el ASTAT Plus está calibrado, este proceso no necesita repetirse. Nota: sin embargo, el parámetro "mxxx" mostrará el último valor introducido, que puede diferir del valor actual de corriente.

4. Programación

4-5. Bloque parámetros Básicos -BAS-

4-5-1. Funciones Básicas

Display	Función	Defecto	Rango	Unid.	Descripción
L x x x	Límite de corriente	L 3 5 0	100-700	%	Ajusta la protección de limitación de corriente. Ajustar el límite de corriente del motor si "N" está correctamente ajustado. El rango máximo se ajusta automáticamente en función de la siguiente expresión: Máx Límite = 450 / N (hasta el 700%) N es capacidad motor / capacidad ASTAT ajustado en "Nxxx"
T x x	Par de arranque	t 2 0	10-90	%	Ajusta la tensión inicial aplicada en el proceso de arranque
a x x	Rampa aceleración	a 2 0	01-99	sec.	Ajusta el tiempo de rampa de tensión. El tiempo de aceleración real del motor depende de la carga
d x x x	Rampa deceleración	d 0 2 0	001-120	sec.	Se ajusta el tiempo de rampa de tensión. El tiempo de deceleración real del motor depende de la carga. Activado sólo si el parámetro "Sxxx" está en ON
p x x x	Tiempo Pulso de arranque (1)	p 0 0 0	000-999	ms.	Tiempo previo la aceleración en el cual se aplicará al motor el 95% de la tensión Un. Util para cargas con un elevado rozamiento estático. Activado con el parámetro "Pxxx" ajustado en ON
b x x	Tiempo Frenado CC (1)	b 0 0	00-99	sec.	Realiza una inyección de CC durante el frenado. Activado con el parámetro "Bxxx" ajustado en ON
l x x x	Corriente Frenado CC (1)	l 0 5 0	050-250	%	

(1) PRECAUCIÓN

Si se activa el Control de bombas (C=ON), las funciones Pulso de arranque y Frenado CC se desactivan automáticamente, y los parámetros "p", "b" y "l" son utilizados por el algoritmo PID del Control de bombas.

Función	Display	Descripción
Detección de carga	p x x x	x x x = 0 - 25 (defecto = 0 con 50Hz de red) (defecto = 15 con 60Hz de red)
Control proporcional	b x x x	x x x = 0 - 20 (defecto = 10)
Control tiempo integral	l x x x	x x x = 50 - 75 (defecto = 50)

4-5-2. Funciones programables Básicas

Display	Función	Defecto	Rango	Descripción
S x x x	Paro controlado	S O F F	OFF, ON, I3, I4	Activa o desactiva los diferentes sistemas de paro
C x x x	Control de bombas	C O F F	OFF, ON, I3, I4	Activa la función del Control de bombas (limita el golpe de ariete). El parámetro "Sxxx" debe estar activo.
P x x x	Pulso de arranque	P O F F	OFF, ON, I3, I4	Activa o desactiva la función Pulso de arranque. Si el Control de bombas "C" está activo, tanto el Pulso de arranque como el Frenado CC están desactivados.
F x x x	Override	F O F F	OFF, ON, I3, I4	Activa o desactiva la función Ahorro de energía, mantiene constante la tensión de salida después del arranque. Activando esta función el ASTAT Plus genera un menor contenido de armónicos a la red

4. Programación

Funciones programables Básicas (continuación página anterior)

z x x x	By-pass	z 0 F F	OFF, ON, I3, I4	Esta función permite el control de un contactor externo de by-pass, evitando las pérdidas y los armónicos de la unidad. Cuando la función By-pass, "z", está activa, al réle programable de salida 2r se le asigna automáticamente esta función, y debe utilizarse para el control del contactor externo de by-pass.
B x x x	Frenado CC	B 0 F F	OFF, ON, I3, I4, PON, PI3, PI4	Activa o desactiva la función Frenado CC. Cuando la función Frenado CC, "B", está activa, al réle programable de salida 3r se le asigna automáticamente esta función. El ajuste de PON, PI3 ó PI4 permite el Frenado CC antes de arrancar el motor. Esta función es útil para parar ventiladores que están girando en sentido contrario antes de arrancar.

4-6. Parámetros bloque Avanzado -ADV-

4-6-1. Funciones Avanzadas

Display	Función	Defecto	Rango	Unid.	Descripción
L K x x	Lock-Out	L K 0 0	00-45	min.	Se ajusta el tiempo entre arranques consecutivos. Ajustado a "0" esta función está desactivada.
R x x x	Lectura E2PROM	R 0 F F	ON, OFF	-	Carga los parámetros de la E2PROM a la memoria temporal.
Q x x x	Ajuste de fábrica	Q 0 F F	ON, OFF	-	Carga los parámetros de fábrica a la memoria temporal.
Y x	Reintento	Y 0	0-4	-	Permite hasta 4 intentos de arranque después de un fallo. Ajustado a "0" esta función está desactivada.
y x x	Tiempo reintento	y 1 0	01-99	seg.	Tiempo entre intentos.
U V x x	Baja tensión	U V 0 0	00-50	%	La unidad dispara si la tensión disminuye por debajo del porcentaje ajustado. Ajustado a "0" se desactiva la protección. Nota: Ajustar "U" antes de activar esta función.
u v x x	Tiempo disparo baja tensión	u v 2 0	00-99	seg.	Retardo tiempo disparo.
O V x x	Sobretensión	O V 0 0	00-30	%	La unidad dispara si la tensión aumenta por encima del porcentaje ajustado. Ajustado a "0" se desactiva la protección. Nota: Ajustar "U" antes de activar esta función.
o v x x	Tiempo disparo sobretensión	o v 2 0	00-99	seg.	Retardo tiempo disparo.
U C x x	Baja corriente	U C 0 0	00-99	%	La unidad dispara si la corriente disminuye por debajo del porcentaje ajustado. Ajustado a "0" se desactiva la protección. Nota: Ajustar "m" antes de activar esta función.
u c x x	Tiempo disparo baja corriente	u c 2 0	00-99	seg.	Retardo tiempo disparo.
O C x x	Sobrecorriente	O C 0 0	00-50	%	La unidad dispara si la corriente aumenta por encima del porcentaje ajustado. Ajustado a "0" se desactiva la protección. Nota: Ajustar "m" antes de activar esta función.
o c x x	Tiempo disparo sobrecorriente	o c 2 0	00-99	seg.	Retardo tiempo disparo.
2 a x x	Rampa acel. secundaria	2 a 2 0	01-99	seg.	Existen los parámetros de rampa aceleración, rampa deceleración y par de arranque secundario que reemplazan a los parámetros "a", "d" y "T" cuando se activa la función programable "A".
2 d x x	Rampa decel. secundaria	2 d 2 0	01-99	seg.	
2 T x x	Par arranque secundario	2 T 2 0	10-90	%	

4. Programación

4-6-2. Funciones programables Avanzadas

Display	Función	Defecto	Rango	Descripción
D x x x	Rampa lineal	D O F F	OFF, ON, I3, I4	Esta función permite una rampa de aceleración y deceleración lineal en un amplio margen de cargas. Debe instalarse en el motor una dinamo tacométrica que proporcione una señal analógica de realimentación de 0-5VCC.
J x x x	Velocidad lenta	J O F F	OFF, I3, I4	Esta función permite trabajar con una velocidad lenta. Tiempo máximo de operación 120seg.
j x x x	Cambio velocidad	j L O	LO, HI	LO: Baja velocidad, 7% de la velocidad nominal. HI: Alta velocidad, 14% de la velocidad nominal.
r x x x	Velocidad lenta inversa	r O F F	OFF, ON, I3, I4	La inversión del sentido de giro únicamente está permitido con la "Velocidad lenta". Con una velocidad del 20% de la velocidad nominal
A x x x	Segundo motor	A O F F	OFF, ON, I3, I4	Esta función permite la dualidad de la aceleración, deceleración y par de arranque, siendo útil para arrancar y/o parar motores con diferentes condiciones de carga. Cuando se activa esta función, los parámetros 2a, 2d y 2T toman la función de los parámetros a, d y T.
X x x x	Control remoto	X O F F	OFF, ON, I3, I4	Permite el control mediante Comunicación Serie con los terminales SG, TD y RD. Más información en el Apéndice

4-6-3. Funciones Relés de salida programable

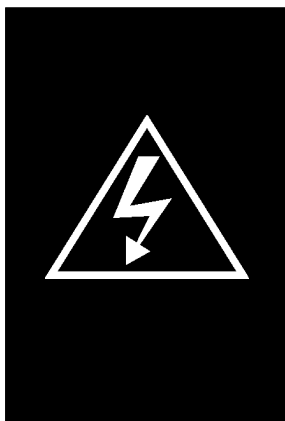
Display	Función	Defecto	Rango	Descripción
1 r x x	Relé 1r	1 r 2 5	22-30	Relé conmutado programable, con contactos libres de potencial NO/NC, terminales 11-12-13.
2 r x x	Relé 2r	2 r 2 0	20, 22-30	Relé programable libre de potencial NO, terminales 23-24. Se le asigna automáticamente el control del By-pass si la función "z" está en ON.
3 r x x	Relé 3r	3 r 2 1	21, 22-30	Relé programable libre de potencial NO, terminales 33-34 Se le asigna automáticamente el control del Frenado CC si la función "B" está en ON.

A los relés programables se les pueden asignar las funciones que se indican en la siguiente tabla:

Rango	Función	Comentario
20	EOR	Se activa con fin de rampa - Sólo puede ser asignado al relé 2r-
21	Frenado CC	Comando Frenado CC - Sólo puede ser asignado al relé 3r-
22	FALLO	Se activa con un fallo del ASTAT Plus
23	Baja tensión	Se activa al alcanzar el límite ajustado en el parámetro "UV"
24	Sobretensión	Se activa al alcanzar el límite ajustado en el parámetro "OV"
25	RUN	Se activa cuando el equipo está en marcha RUN
26	Velocidad lenta	Se activa cuando el equipo funciona a baja velocidad VelocidadLenta
27	Baja corriente	Se activa al alcanzar el límite ajustado en el parámetro "UC"
28	Sobrecorriente	Se activa al alcanzar el límite ajustado en el parámetro "OC"
29	Desactivado	El relé no tiene función asignada
30	Uso Futuro	

5. Instalación

5-1. Instalación del equipo



¡PRECAUCIÓN! DESCONECTAR LA POTENCIA ANTES DE MANIPULAR EL EQUIPO

SOLO PERSONAL ESPECIALIZADO DEBERA INSTALAR EL EQUIPO Y UNICAMENTE DESPUES DE LEER EL PRESENTE MANUAL DE USUARIO.

LOS DAÑOS PERSONALES O MATERIALES DERIVADOS DEL MAL USO DEL EQUIPO SERAN RESPONSABILIDAD EXCLUSIVA DEL USUARIO.

EN CASO DE EXISTIR ALGUNA DUDA, CONSULTE CON SU PROVEEDOR.

Consideraciones

Los conductores para el cableado de potencia deberán tener la misma sección que en el caso de arrancadores directos. Como indicación, la caída de tensión **Vd** en los cables no deberá superar el 2%.

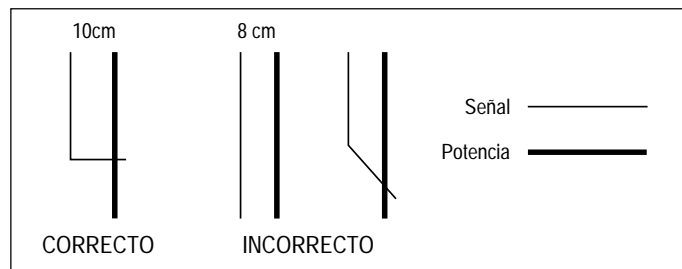
$$Vd = \frac{\sqrt{3} \times R \times L \times I_n}{1000}$$

R = resistencia del conductor (mΩ / m)
L = longitud del conductor (m)
I_n = corriente nominal motor (A)

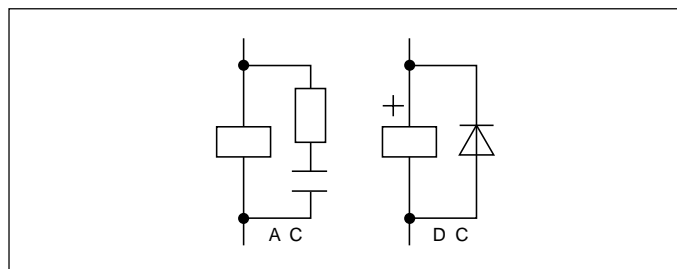
Sección del conductor (mm ²)	2,5	4	6	10	16	25	35	50	100	150
Resistencia R (Cu) 20°C (mΩ / m)	7,5	4,55	3,05	1,85	1,13	0,725	0,528	0,254	0,183	0,122
Resistencia R (Al) 20°C (mΩ / m)					1,86	1,188	0,868	0,416	0,3	0,2

El cableado de señal no tendrá una longitud superior a 50cm, debiendo ir separados de los cables de potencia (línea, motor, relés de mando, etc.) al menos 10cm, y en caso de cruzarse con ellos deberán hacerlo en un ángulo de 90°.

Los relés y contactores situados en el mismo armario que el equipo deberán incorporar en paralelo una bobina, un supresor RC (o un diodo de inversa, en caso de mando por CC).



No deberán instalarse condensadores para corrección del factor de potencia entre la salida del equipo y el motor.

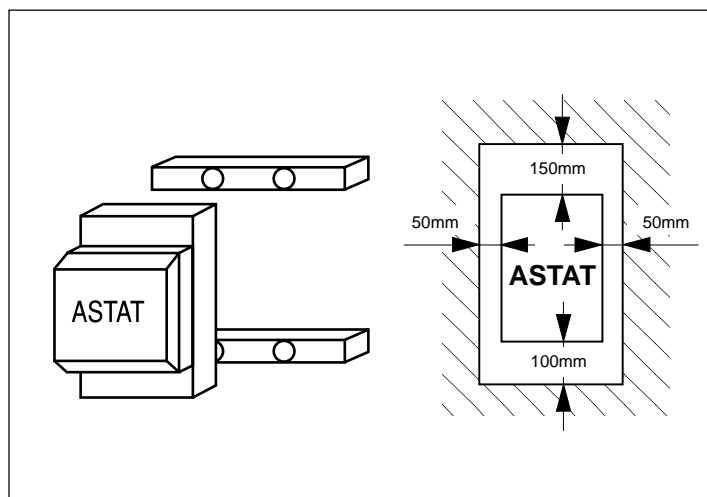


Si el equipo se alimenta con transformador de línea, su potencia deber ser al menos 1,5 veces superior a la del equipo, pero sin superar 10 veces la de éste.

Instalación del equipo

En la instalación del equipo deberán tenerse en cuenta los siguientes puntos:

- El equipo deberá instalarse de forma vertical, colgando sobre plafón o barras. La posición vertical es indispensable para la correcta circulación del aire de refrigeración.
- Las condiciones ambientales estarán de acuerdo con los siguientes rangos y valores máximos:
 - Temperatura de funcionamiento: 0°C a +55°C
 - Humedad relativa (sin condensación): 95%
 - Altitud máxima: 3000m
 Reducir la intensidad de empleo en un 1.5%/°C a partir de 40°C y 1%/100m a partir de 1000m.
- Deberá evitarse la instalación del equipo en atmósferas que contengan gases explosivos o inflamables, así como junto a focos importantes de calor.
- Deberán preverse espacios de ventilación alrededor del equipo, como mínimo los indicados en la figura adjunta.
- Cuando el equipo deba montarse sobre un plafón sometido a vibraciones fuertes deberá hacerse sobre algún medio elástico, de forma que el equipo quede protegido.



5. Instalación

5-2. Contactores, fusibles y cableado de potencia

Rangos IEC Clase 10

TIPO	In A	Pérdidas totales 100% In W	Fusible aM (F1) A	Fusible Tipo FERRAZ (XX=según diseño mec.)	Fusible Tipo BUSSMANN (Typower Sicu 660V-) Tamaño In		Tensión de control Fusible Consumo A VA		Contactor DC 1	Contactor DC 3 (2)	Sección conductor mm ²
QC _ F DP	17	67	25	6,600 CP URC 14.51/40	00	40	1	18	CL02	CL02	4
QC _ G DP	21	78	32	6,6 URD 30 XX 0063	00	50	1	18	CL03	CL03	4
QC _ H DP	27	88	40	6,6 URD 30 XX 0080	00	80	1	18	CL04	CL03	6
QC _ I DP	38	116	63	6,6 URD 30 XX 0100	00	100	1	18	CL45	CL04	10
QC _ J DP	58	208	80	6,6 URD 30 XX 0125	00	125	2	55	CL07	CL45	16
QC _ K DP	75	277	100	6,6 URD 30 XX 0160	00	160	2	55	CL08	CL06	25
QC _ L DP	86	302	125	6,6 URD 30 XX 0160	00	200	2	55	CL09	CL06	35
QC _ M DP	126	389	200	6,6 URD 30 XX 0250	00	250	2	55	CL75	CL07	50
QC _ N DP	187	719	250	6,6 URD 30 XX 0315	00	315	2	78	CK08	CL10	95
QC _ Q DP	288	1097	400	6,6 URD 31 XX 0500	2	550	2	78	CK95	CK85	185
QC _ R DP	378	1286	500	6,6 URD 31 XX 0630	2	630	4	118	CK10	CK85	240
QC _ S DP	444	1374	630	6,6 URD 32 XX 0800	2	800	4	118	CK11	CK95	Pletina (1)
QC _ T DP	570	2086	800	6,6 URD 33 XX 1000	3	1000	4	118	CK12	CK10	Pletina (1)
QC _ U DP	732	2352	1000	6,6 URD 33 XX 1250	3	1250	4	248	CK12	CK10	Pletina (1)
QC _ V DP	1020	3000	1250	6,6 URD 233 XX 2000	-	-	4	248	CK13	CK11	Pletina (1)
QC _ X DP	1290	3839	2x800	6,6 URD 233 XX 2000	-	-	4	248	CK13	CK12	Pletina (1)

(1) Según IEC 947 (2) Los 3 contactos del DC3 deben estar en paralelo
El contactor DC1 está seleccionado para motores de corriente nominal igual a In

Rangos IEC Clase 20

TIPO	In A	Pérdidas totales 100% In W	Fusible aM (F1) A	Fusible Tipo FERRAZ (XX=según diseño mec.)	Fusible Tipo BUSSMANN (Typower Sicu 660V-) Tamaño In		Tensión de control Fusible Consumo A VA		Contactor DC 1	Contactor DC 3 (2)	Sección conductor mm ²
QC _ F DP	14	56	20	6,600 CP URC 14.51/40	00	40	1	18	CL01	CL01	4
QC _ G DP	17	65	25	6,6 URD 30 XX 0063	00	50	1	18	CL02	CL02	4
QC _ H DP	22	74	32	6,6 URD 30 XX 0080	00	80	1	18	CL03	CL03	4
QC _ I DP	32	99	63	6,6 URD 30 XX 0100	00	100	1	18	CL04	CL04	6
QC _ J DP	48	178	80	6,6 URD 30 XX 0125	00	125	2	55	CL06	CL04	10
QC _ K DP	63	236	80	6,6 URD 30 XX 0160	00	160	2	55	CL07	CL04	16
QC _ L DP	72	257	100	6,6 URD 30 XX 0160	00	200	2	55	CL08	CL06	25
QC _ M DP	105	325	160	6,6 URD 30 XX 0250	00	250	2	55	CL10	CL06	35
QC _ N DP	156	591	200	6,6 URD 30 XX 0315	00	315	2	78	CK75	CL07	70
QC _ Q DP	240	901	315	6,6 URD 31 XX 0500	2	550	2	78	CK85	CK75	120
QC _ R DP	315	1063	400	6,6 URD 31 XX 0630	2	630	4	118	CK95	CK85	185
QC _ S DP	370	1136	500	6,6 URD 32 XX 0800	2	800	4	118	CK10	CK85	240
QC _ T DP	475	1721	630	6,6 URD 33 XX 1000	3	1000	4	118	CK11	CK95	Pletina (1)
QC _ U DP	610	1950	800	6,6 URD 33 XX 1250	3	1250	4	248	CK12	CK10	Pletina (1)
QC _ V DP	850	2491	1000	6,6 URD 233 XX 2000	-	-	4	248	CK13	CK10	Pletina (1)
QC _ X DP	1075	3168	1250	6,6 URD 233 XX 2000	-	-	4	248	CK13	CK12	Pletina (1)

(1) Según IEC 947 (2) Los 3 contactos del DC3 deben estar en paralelo
El contactor DC1 está seleccionado para motores de corriente nominal igual a In

5. Instalación

5-3. Puesta en marcha

- Comprobar que el cableado del equipo corresponde con uno de los esquemas de aplicación recomendados o equivalentes.	- Si el motor no dispone de sonda térmica, realizar un puente entre los terminales 5 y 6.															
- Comprobar que el cableado efectuado corresponde con la tensión de control utilizada.																
- Adaptar el calibre del equipo al motor, ajustando el parámetro de corriente nominal del motor.	$N \times \times \times ; \times \times \times = \frac{I_n (\text{motor})}{I_r (\text{ASTAT})} \times 100$ <p style="text-align: right;">Ajuste de fábrica N 1 0 0</p>															
- Seleccionar la curva de disparo de sobrecarga según la necesidad.	<p>oxx ; xx x OFF = desactivada (utilizar relé térmico externo)</p> <p>C1/C2 = IEC Clase 10 ó Clase 20</p> <p>N1/N2/N3 = Nema 10, 20 ó 30</p> <p style="text-align: right;">Ajuste de fábrica o C1</p>															
- Ajustar los parámetros de arranque según necesidad:	<p style="text-align: right;">Ajuste de fábrica</p> <table border="0"> <tr> <td>Par de arranque</td> <td>T _ x x</td> <td>T _ 20</td> </tr> <tr> <td>Tiempo aceleración</td> <td>a x x x</td> <td>a _ 20</td> </tr> <tr> <td>Pulso de arranque</td> <td>P ON/OFF/I3/I4</td> <td>P OFF</td> </tr> <tr> <td>Tiempo Pulso de arranque</td> <td>p x x x (si P activo)</td> <td>P 1 0 0</td> </tr> <tr> <td>Límite de corriente</td> <td>L x x x</td> <td>L 3 0 0</td> </tr> </table>	Par de arranque	T _ x x	T _ 20	Tiempo aceleración	a x x x	a _ 20	Pulso de arranque	P ON/OFF/I3/I4	P OFF	Tiempo Pulso de arranque	p x x x (si P activo)	P 1 0 0	Límite de corriente	L x x x	L 3 0 0
Par de arranque	T _ x x	T _ 20														
Tiempo aceleración	a x x x	a _ 20														
Pulso de arranque	P ON/OFF/I3/I4	P OFF														
Tiempo Pulso de arranque	p x x x (si P activo)	P 1 0 0														
Límite de corriente	L x x x	L 3 0 0														
- Ajustar los parámetros de paro y frenado según necesidad:	<p style="text-align: right;">Ajuste de fábrica</p> <table border="0"> <tr> <td>Paro controlado</td> <td>S ON/OFF/I3/I4</td> <td>S OFF</td> </tr> <tr> <td>Rampa deceleración</td> <td>d x x x</td> <td>d _ 20</td> </tr> <tr> <td>Frenado CC</td> <td>B ON/OFF/I3/I4</td> <td>B OFF</td> </tr> <tr> <td>Tiempo Frenado CC</td> <td>b _ x x (si B activo)</td> <td>b _ _ 5</td> </tr> <tr> <td>Corriente Frenado CC</td> <td>I x x x (si B activo)</td> <td>I 1 5 0</td> </tr> </table>	Paro controlado	S ON/OFF/I3/I4	S OFF	Rampa deceleración	d x x x	d _ 20	Frenado CC	B ON/OFF/I3/I4	B OFF	Tiempo Frenado CC	b _ x x (si B activo)	b _ _ 5	Corriente Frenado CC	I x x x (si B activo)	I 1 5 0
Paro controlado	S ON/OFF/I3/I4	S OFF														
Rampa deceleración	d x x x	d _ 20														
Frenado CC	B ON/OFF/I3/I4	B OFF														
Tiempo Frenado CC	b _ x x (si B activo)	b _ _ 5														
Corriente Frenado CC	I x x x (si B activo)	I 1 5 0														
- Si se desea conservar esta configuración de trabajo, grabar los parámetros en la E2PROM:	<ul style="list-style-type: none"> - Poner a ON el parámetro K (ON = 69 + ←) - Poner a ON el parámetro W - Pulsar ← (el parámetro W se pone a OFF automáticamente) 															
- Dar orden de marcha al equipo y comprobar que el funcionamiento es el previsto.																

5-4. Detección de fallos

Síntoma o fallo	Causa posible	Acciones a tomar
Display apagado	Ausencia de tensión de control	Comprobar cableado y tensión de control
	Fusible F1 fundido en la carta de alimentación	Comprobar y cambiar
	El cable plano que une las cartas de alimentación y control, mal conectado	Verificar los conectores
El equipo no responde a los controles PARO / MARCHA	Fusible F2 fundido en la carta de alimentación	Comprobar y cambiar
Error frecuencia (admisible $45\text{Hz} \leq f \leq 65\text{Hz}$)	Ausencia de fase 1L1 o frecuencia fuera de rango	Comprobar la fase 1L1 y/o frecuencia de red
Disparo por sobrecarga	Excesiva carga o excesiva corriente durante el arranque	Verificar las condiciones de sobrecarga en el arranque y en fase permanente. Comprobar los parámetros "Nxxx", "Lxxx" y "oxxx"

5. Instalación

Síntoma o fallo	Causa posible	Acciones a tomar
Pérdida de sincronismo	Ausencia de la fase 1L1	Comprobar la fase 1L1
Tiristor de fase U, V, W	Tiristor en cortocircuito	Comprobar el módulo de tiristores correspondiente
	Ausencia de fases de salida	Comprobar las fases 2T1, 4T2 y 6T3
Temperatura radiador	El termostato del radiador ha disparado por sobrettemperatura, o está defectuoso	Comprobar el termostato y su cableado
Sonda motor	La sonda del motor ha disparado por sobrettemperatura o está defectuosa.	Comprobar la sonda y su cableado
No conduce la fase U, V, W	Ausencia de fases de entrada y/o salida	Comprobar el cableado de potencia de las fases 1L1, 3L2, 5L3, 2T1, 4T2 y 6T3
	Tiristor averiado o fallo en el cableado	Verificar el cableado de puertas y cátodos. Verificar los tiristores.
Rotor bloqueado	El equipo ha detectado bloqueo del rotor del motor	Arrancar de nuevo el equipo y observar si hay pérdida apreciable de velocidad del motor (v. g. cuando el motor entra en carga. En este caso, probar puenteando los bornes 3-57, al final de la rampa de aceleración)
Fallo interno	Malfuncionamiento del microprocesador	Comprobar la correcta insercción del IC1 e IC8 en sus zócalos
Tiempo aceleración excesivo	El equipo ha estado en limitación de corriente más de 2 x ta seg. ó 240 seg. (ta = tiempo aceleración)	Incrementar el tiempo de aceleración y/o el límite de corriente
Tiempo de marcha lenta excesivo	El equipo ha estado en modo de Velocidad lenta más de 120 seg.	Evitar esta condición
Lock-out	El tiempo entre arranques consecutivos es inferior al ajustado en el parámetro "LKxx"	Comprobar si este ajuste es correcto. Esta protección se puede desactivar
Baja tensión Sobretensión	La tensión de alimentación excede los límites ajustados en el parámetro "UVxx" o "OVxx"	Comprobar si este ajuste es correcto. Esta protección se puede desactivar
Baja corriente Sobrecorriente	La corriente del motor excede los límites ajustados en el parámetro "UCxx" o "OCxx"	Comprobar si este ajuste es correcto. Esta protección se puede desactivar
Reintento	La función de reintento no ha podido reorganizar después de un fallo	Comprobar el último mensaje "e1xx" y corregir. Comprobar que los reintentos se realizan correctamente

5-5. Comprobación de los tiristores

Cortocircuito

Comprobar con un lámpara de test entre fase de entrada y de salida el módulo de potencia supuestamente defectuoso.

Si la lámpara se enciende, por lo menos uno de los tiristores está cortocircuitado.

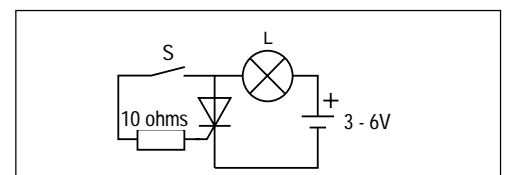
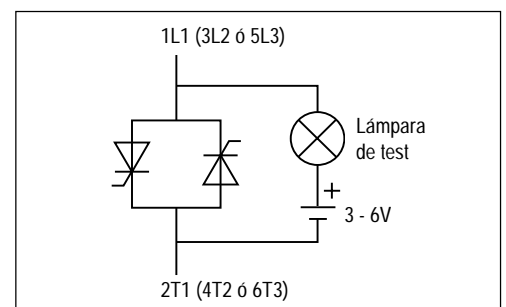
Comprobar con un téster la resistencia R entre fase de entrada y de salida (quitar antes el conector B de la carta de control).

Si $R < 50K\Omega$, por lo menos uno de los tiristores está defectuoso.

Tiristor abierto

Con el montaje simple de la figura adjunta, la lámpara L debe encenderse al cerrar el selector S y permanecer encendido al abrirlo.

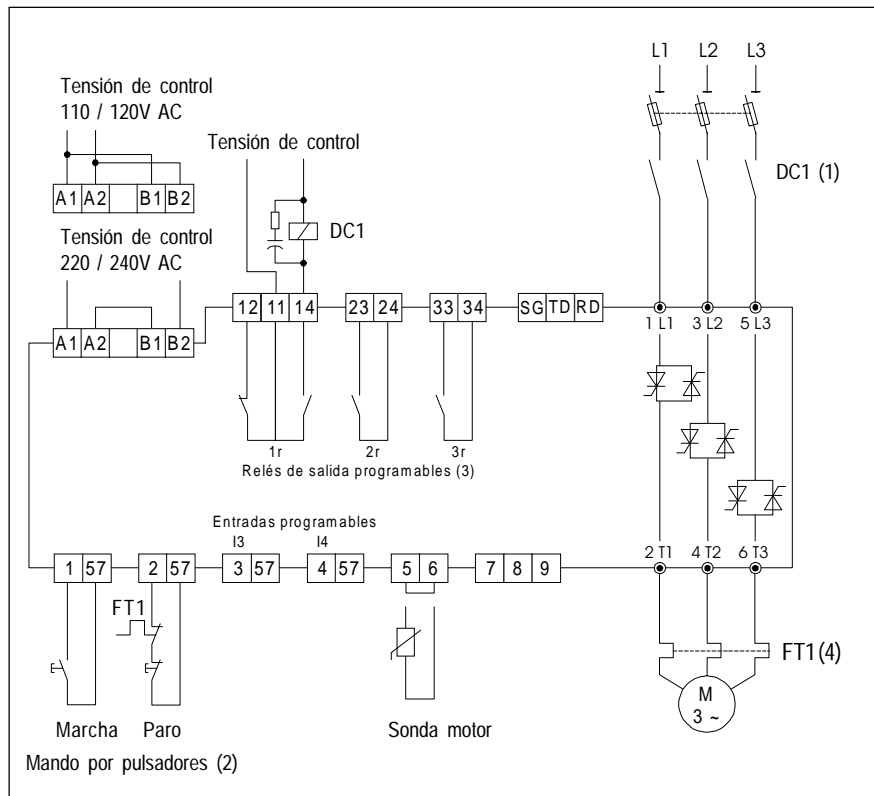
En caso contrario, el tiristor está defectuoso.



6. Apéndice

6-1. Esquemas de aplicación

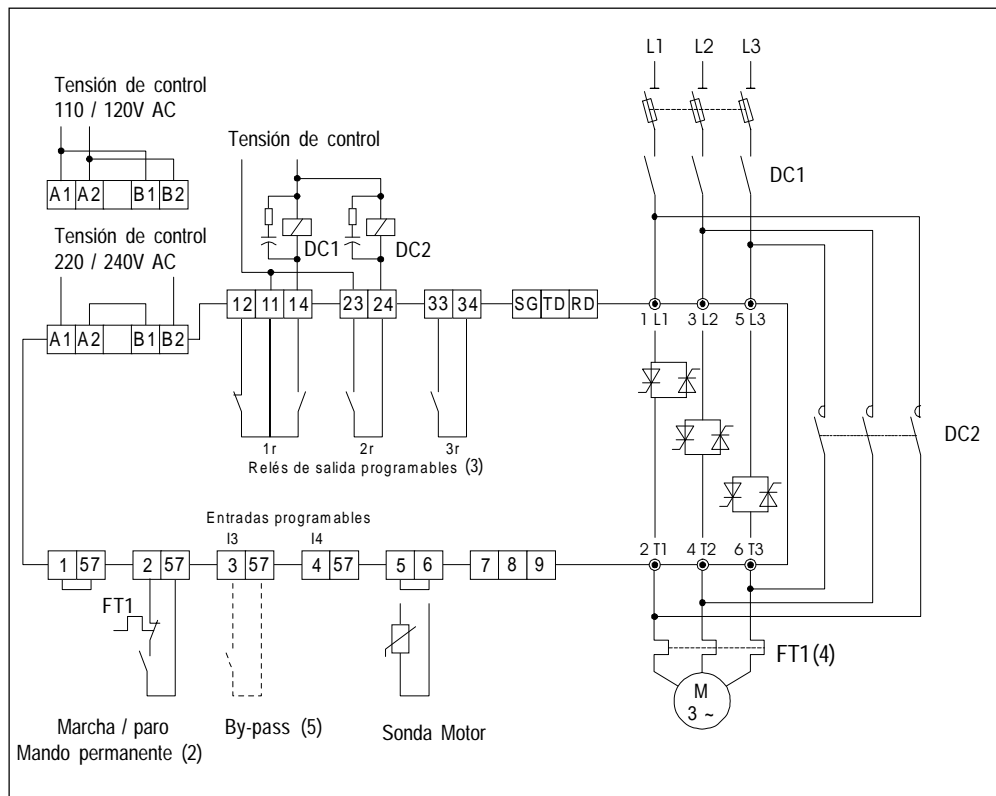
Esquema básico



COMENTARIOS:

- (1) El contactor de línea DC1, no es necesario para el funcionamiento del motor. Sin embargo, el contactor DC1 permite un aislamiento galvánico de la potencia aumentando la seguridad.
- (2) En este ejemplo, la orden marcha / paro se realiza mediante pulsadores. El mando permanente se realiza cableando 1, 2 y 57 como se muestra en la página 3-3.
- (3) Los relés de salida permiten el control de contactores de acuerdo a los rangos especificados en la página 3-2.
- (4) El IASTAT Plus incorpora una protección térmica electrónica del motor, que puede ser suficiente en muchas aplicaciones. Se debe utilizar una protección térmica externa si así lo indica la normativa local o para proteger al motor frente a desequilibrios de consumos entre fases.

Esquema básico con contactor de by-pass



COMENTARIOS:

- (1) El contactor de línea DC1, no es necesario para el funcionamiento del motor. Sin embargo, el contactor DC1 permite un aislamiento galvánico de la potencia aumentando la seguridad.
- (2) En este ejemplo, la orden marcha / paro se realiza mediante mando permanente. El mando por pulsadores se realiza cableando 1, 2 y 57 como en la página 3-3.
- (3) Los relés de salida permiten el control de contactores de acuerdo a los rangos especificados en la página 3-2.
- (4) PRECAUCION: En el modo de by-pass se debe utilizar un relé térmico de protección externo.
- (5) Control del by-pass utilizando la función "zxxx" y el contactor externo DC2.

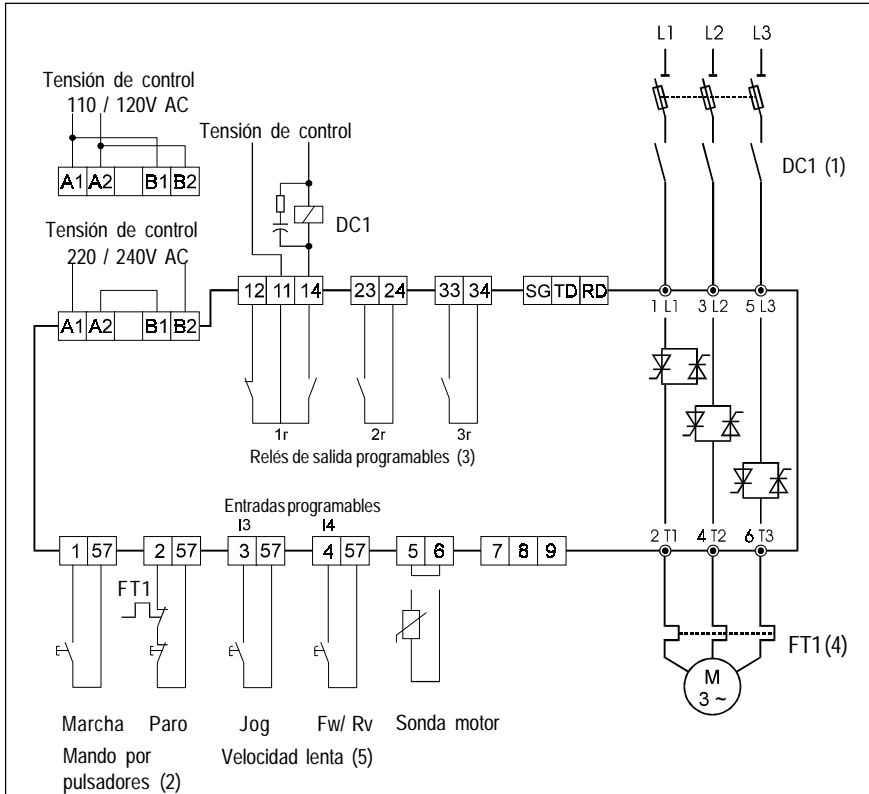
Función by-pass

1. Si la función de by-pass se activa mediante "zxxx" a ON, el by-pass se realiza automáticamente una vez finalizado el arranque. Si a "zxxx" se le asigna una entrada programable "I3" ó "I4", el by-pass puede ser controlado mediante una señal remota (5). Ver la sección 4-5-2.
2. Una vez que la función está activada, al relé 2r se le asigna esta función automáticamente (ver sección 4-6-3). El relé se debe utilizar para el control del contactor de by-pass.

6. Apéndice

6-1. Esquemas de aplicación

Esquema básico con velocidad lenta



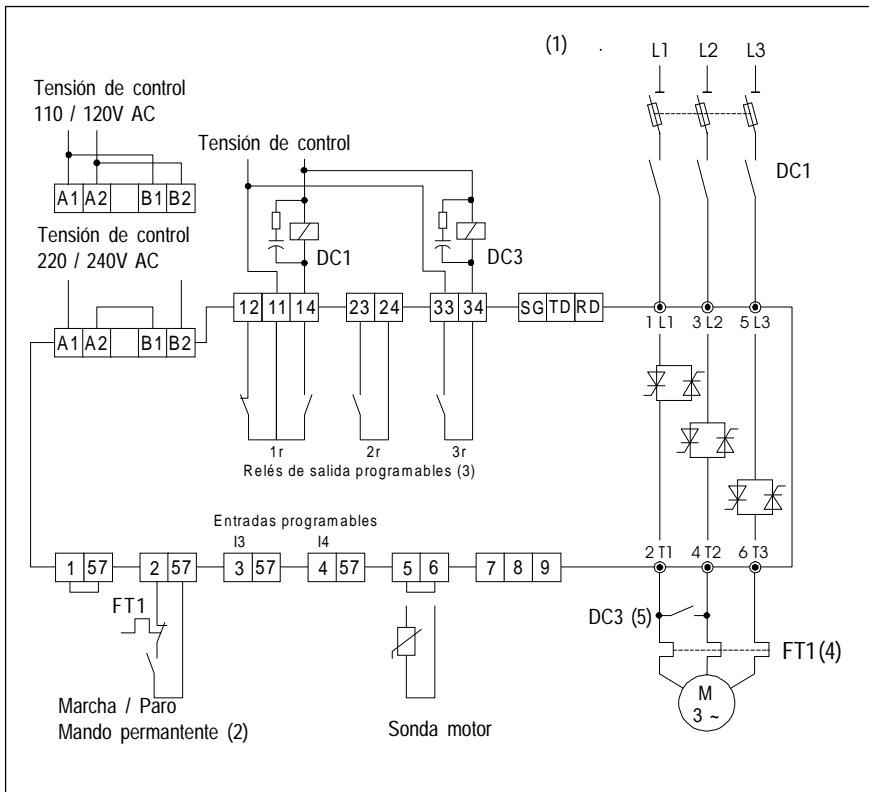
COMENTARIOS:

- (1) El contactor de línea DC1, no es necesario para el funcionamiento del motor. Sin embargo, el contactor DC1 permite un aislamiento galvánico de la potencia aumentando la seguridad.
- (2) En este ejemplo, la orden marcha / paro se realiza mediante pulsadores. El mando permanente se realiza cableando 1, 2 y 57 como se muestra en la página 3-3.
- (3) Los relés de salida permiten el control de contactores de acuerdo a los rangos especificados en la página 3-2.
- (4) El ISTAT Plus incorpora una protección térmica electrónica del motor, que puede ser suficiente en muchas aplicaciones. Se debe utilizar una protección térmica externa si así lo indica la normativa local o para proteger al motor frente a desequilibrios de consumos entre fases.
- (5) Velocidad lenta mediante la utilización de las entradas programables I3, I4.

Función Velocidad lenta

1. La función Velocidad lenta se activa con el parámetro "Jxxx" a I3. En este caso la Velocidad lenta se activa mediante los terminales 3-57 del ISTAT Plus. Es posible el giro en sentido inverso del motor ajustando "rxxx" a ON. Si se asigna "rxxx" a la entrada programable I4, el sentido de giro inverso puede ser controlado mediante una entrada externa (5). Ver sección 4-6-3.
2. La Velocidad lenta se puede ejecutar con el ISTAT Plus en estado stop. La Velocidad lenta y el comando de Run están asociados internamente.

Esquema básico con Frenado CC



COMENTARIOS:

- (1) El contactor de línea DC1, no es necesario para el funcionamiento del motor. Sin embargo, el contactor DC1 permite un aislamiento galvánico de la potencia aumentando la seguridad.
- (2) En este ejemplo, la orden marcha / paro se realiza por pulsadores. El mando permanente se realiza cableando 1, 2 y 57 como se muestra en la página 3-3.
- (3) Los relés de salida permiten el control de contactores de acuerdo a los rangos especificados en la página 3-2.
- (4) El ISTAT Plus incorpora una protección térmica electrónica del motor, que puede ser suficiente en muchas aplicaciones. Se debe utilizar una protección térmica externa si así lo indica la normativa local o para proteger al motor frente a desequilibrios de consumos entre fases.
- (5) El Frenado CC durante el paro se realiza mediante la función Frenado CC y un contactor externo DC3. PRECAUCION: Los 3 contactos del DC3 deben estar en paralelo entre las fases 2T1 y 4T2, de otra manera podría haber un cortocircuito.

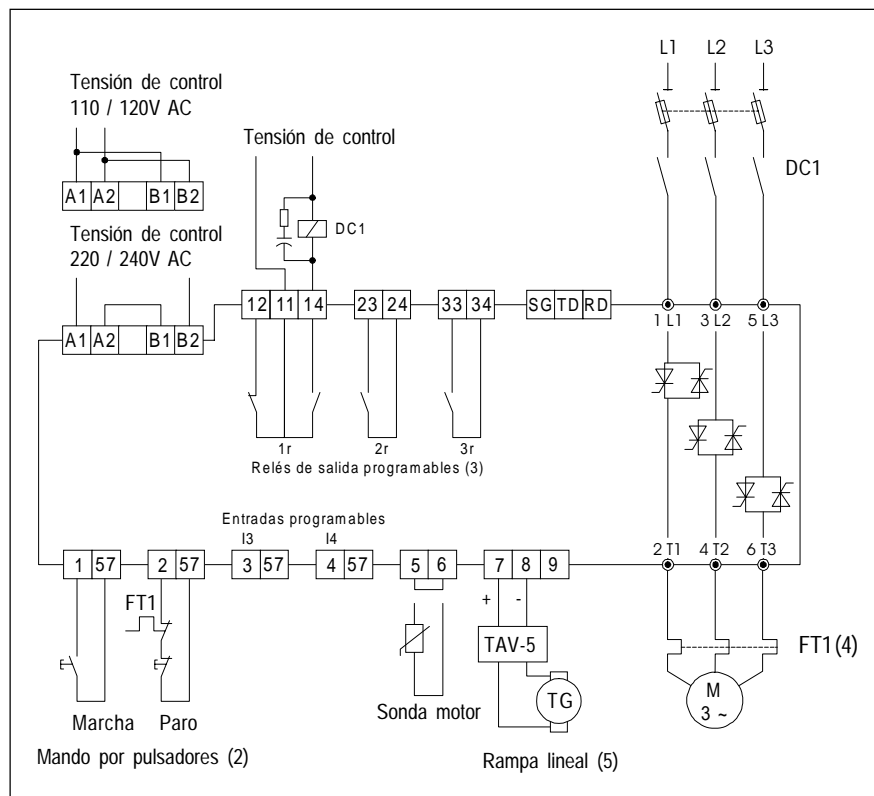
Función Frenado CC

1. El Frenado CC se activa mediante el parámetro "Bxxx" a ON.
2. Una vez que la función está activada, al relé 3r se le asigna automáticamente esta función. Este relé debe utilizarse para el control del contactor de Frenado CC. Para más detalles ver la sección 4-5-1 y 4-5-2.

6. Apéndice

6-1. Esquemas de aplicación

Esquema básico con rampa lineal



COMENTARIOS:

- (1) El contactor de línea DC1, no es necesario para el funcionamiento del motor. Sin embargo, el contactor DC1 permite un aislamiento galvánico de la potencia aumentando la seguridad.
- (2) En este ejemplo, la orden marcha / paro es mediante pulsadores. El mando permanente se realiza cableando 1, 2 y 57 como se muestra en la página 3-3.
- (3) Los relés de salida permiten el control de contactores de acuerdo a los rangos especificados en la página 3-2.
- (4) El IASTAT Plus incorpora una protección térmica electrónica del motor, que puede ser suficiente en muchas aplicaciones. Se debe utilizar una protección térmica externa si así lo indica la normativa local o para proteger al motor frente a desequilibrios de consumos entre fases.
- (5) Se activa la función Rampa lineal con "Dxxx". Se debe utilizar una dinamo tacométrica.

Función Rampa lineal

1. La función Rampa lineal se activa mediante el parámetro "Dxxx" a ON. En este caso, se realiza la rampa de forma lineal independiente de la carga. Esta función necesita la realimentación mediante una dinamo tacométrica con una fuente de alimentación externa. Más información en la sección 4-6-2.

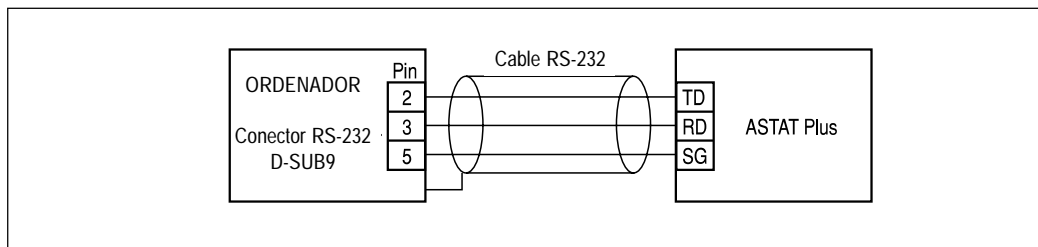
6. Apéndice

6-2. Comunicación Serie

El ASTAT Plus tiene la posibilidad de comunicación RS232C estándar. A través de la comunicación serie, el ASTAT puede arrancarse, pararse, programarse y chequearse.

Tanto la respuesta del ASTAT como una petición de comunicación se realizan mediante una serie de bytes en código ASCII.

6.2.1.- Conexión RS-232



6.2.2.- Formato dato transmisión

Para escribir un dato en un parámetro, el formato del comando es: Petición desde el ordenador: **Wxxxxyy**
Respuesta del ASTAT : **Wxxxxyy**

donde 'xxx' (3 bytes) es el nombre del parámetro e 'yyy' (3 bytes) es el valor escrito del parámetro.

Nota: no se permite modificar los parámetros con el arrancador en marcha.

Para leer un dato en un parámetro, el formato del comando es: Petición desde el ordenador: **Rxxx**
Respuesta del ASTAT : **Rxxxxyyy**

donde 'xxx' (3 bytes) es el nombre del parámetro e 'yyyyy' (responde 5 bytes) es el valor del parámetro.

Ejemplos:

- para arrancar el ASTAT, el comando es: **W060000**
- para parar el ASTAT, el comando es: **W060001**
- para ajustar la rampa de aceleración a 35seg., el comando es: **W005035**
- para saber que tipo de curva térmica está seleccionada, el comando es: **R016** ;
(si por ejemplo la respuesta es **R01600004**, esto significa que la curva de protección térmica seleccionada es IEC Clase 10).

La Tabla A es una completa referencia de los parámetros que pueden ser controlados mediante la Comunicación Serie.

Número parámetro	Nombre parámetro	Función	Leer/Escribir (L / E)	Rango	Comentario
000	Estado	Estado arrancador estático	L/-	0 - 14	0: ON 1: STOP 2: LOCK 3: Fallo (errores) 4: PULS 5: RAMP 6: FULL 7: SAVE 8: SOFT 9: DCBK 10: FULL (override) 11: No utilizado 12: INCH 13: TACH 14: PUMP
001	M	Corriente motor (%N o Amps, dependiendo del parámetro UF)	L/-		
002	N	Corriente nominal motor (% corriente ASTAT)	L/E	40-120	
003	L	Límite de corriente (% In)	L/E	100-700	
004	T	Par de arranque (% par DOL)	L/E	10-90	
005	a	Rampa aceleración (seg)	L/E	1-99	
006	d	Rampa deceleración (seg)	L/E	1-120	

6. Apéndice

6-2. Comunicación Serie

Número parámetro	Nombre parámetro	Función	Leer/Escribir (L / E)	Rango	Comentario
007	p	Tiempo Pulso de arranque (mseg)	L/E	0-999	
008	b	Tiempo Frenado CC (seg)	L/E	0-99	
009	l	Corriente Frenado CC (% In)	L/E	50-250	
010	S	Paro controlado	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
011	C	Control de bombas	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
012	P	Pulso de arranque	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
013	F	Override	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
014	B	Frenado CC	L/E	0-6	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4 4: PON 5: PI3 6: PI4
015	LK	Lockout (seg)	L/E	0-45	
016	o	Protección sobrecarga	L/E	0-5	0: OFF 1: N1 2: N2 3: N3 4: C1 5: C2
019	R	Lectura EEPROM	-/E	1	
021	v	Versión software	L/-	x x x	v x x x
024	1r	Relé programable 11-12-14	L/E	22-30	Ver funciones relé de salida en la página 4-8
025	2r	Relé programable 23-24	L/E	20,22-30	
026	3r	Relé programable 33-34	L/E	21-30	
027	OC	Sobrecorriente (%N)	L/E	0-50	0: OFF
028	oc	Tiempo sobrecorriente (seg)	L/E	0-99	
029	r	Velocidad lenta inversa	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
030	Y	Reintento	L/E	0-4	
031	y	Tiempo reintento (seg)	L/E	1-99	
032	UV	Baja tensión (%U)	L/E	0-50	0: OFF
033	uv	Tiempo baja tensión (seg)	L/E	0-99	
034	OV	Sobretensión (%U)	L/E	0-30	0: OFF
035	ov	Tiempo sobretensión (seg)	L/E	0-99	
036	UC	Baja corriente (%N)	L/E	0-99	0: OFF
037	uc	Tiempo baja corriente (seg)	L/E	0-99	
038	PF	Factor de potencia (%)	L/-	00-99	
039	U	Tensión de línea (voltios)	L/E	100-500	
040	V	Tensión alimentación (voltios)	L/-		
041	w	Potencia (KW*10)	L/-		

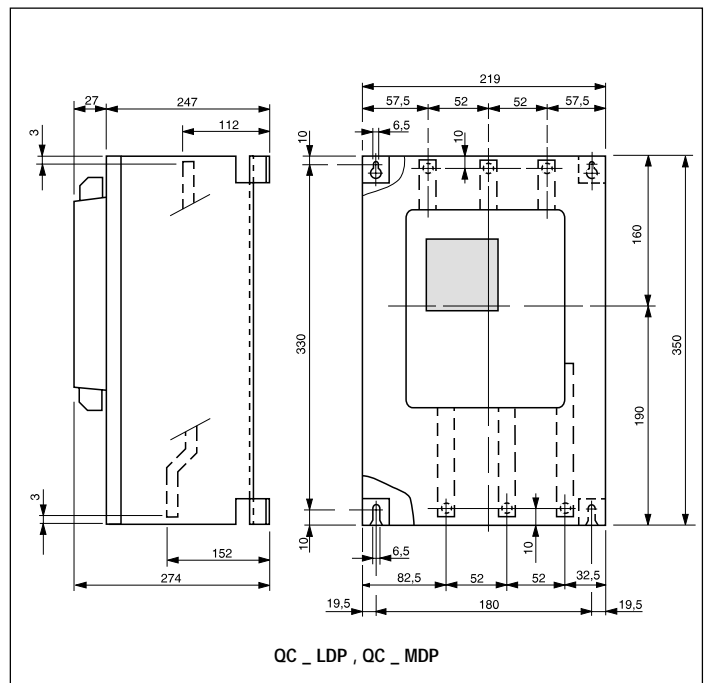
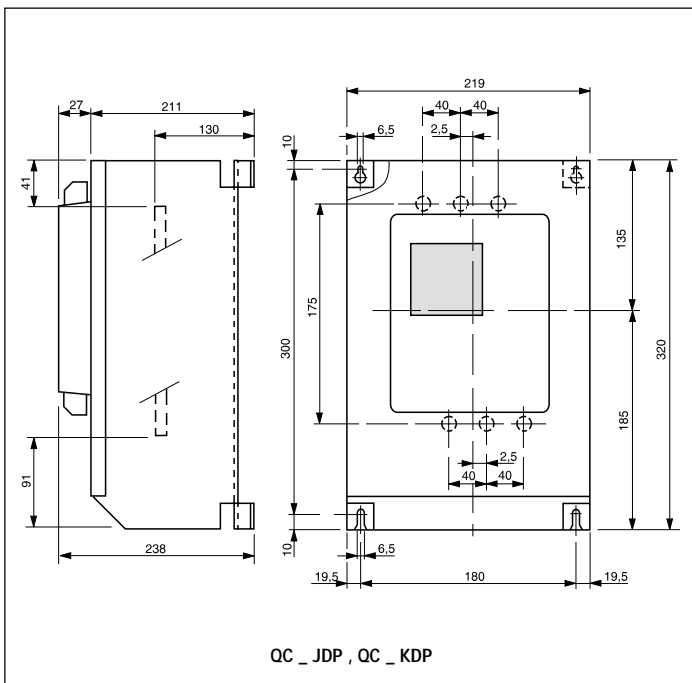
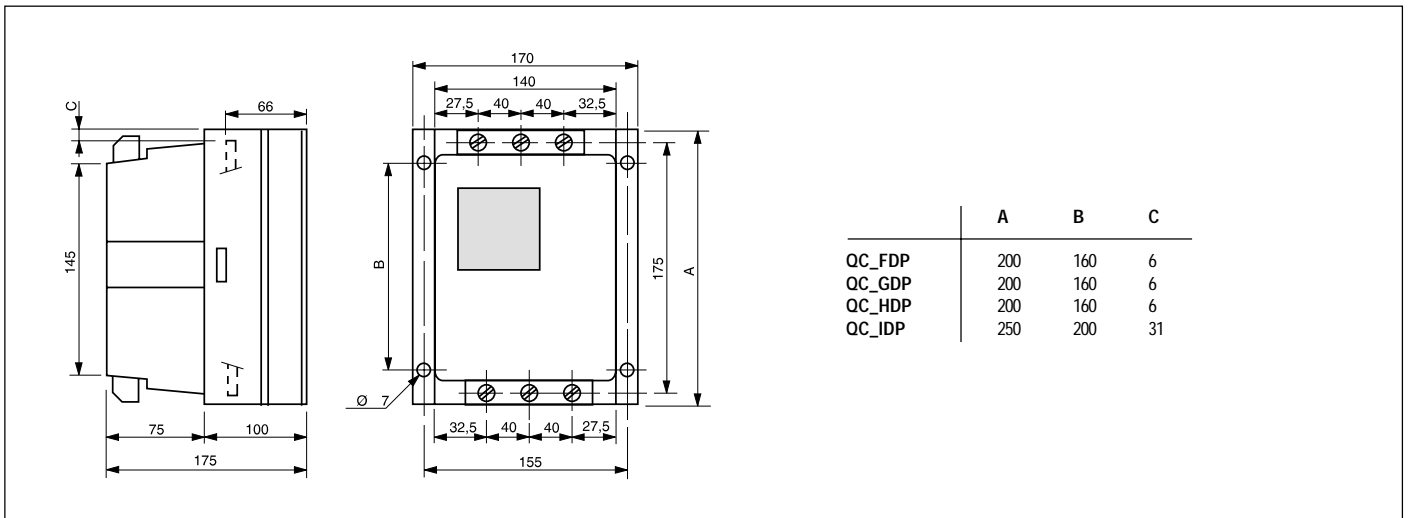
6. Apéndice

6-2. Comuniación Serie

Número parámetro	Nombre parámetro	Función	Leer/Escribir (L / E)	Rango	Comentario
042	X	Control remoto		0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
043	D	Rampa lineal	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
044	J	Velocidad lenta	L/E	0-2	0: OFF 1: I3 2: I4
045	j	Cambio velocidad	L/E	0-1	0: HI 1: LO
046	2a	Rampa aceleración secundaria (seg)	L/E	1-99	
047	2d	Rampa deceleración secundaria (seg)	L/E	1-99	
048	A	Segundo motor	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
049	UF	Calibre unidad	L/E	0-16	0: no definido 1 a 16: calibres F a X
050	E	Tiempo conexión (horas)	L/-		
052	Q	Ajuste de fábrica	-/E	1	
053	2T	Par de arranque secundario (par %DOL)	L/E	10-90	
056	z	By-pass	L/E	0-3	0: OFF 1: ON 2: I3 3: I4
058	f	Factor de servicio (%N)	L/E	100-130	
060	MARCHA / PARO	Orden Marcha / Paro	-/E		0: MARCHA 1: PARO
065	e0xx	fallo e0	L/-		xx: código fallo
066	e1xx	fallo e1	L/-		xx: código fallo
067	e2xx	fallo e2	L/-		xx: código fallo
068	e3xx	fallo e3	L/-		xx: código fallo

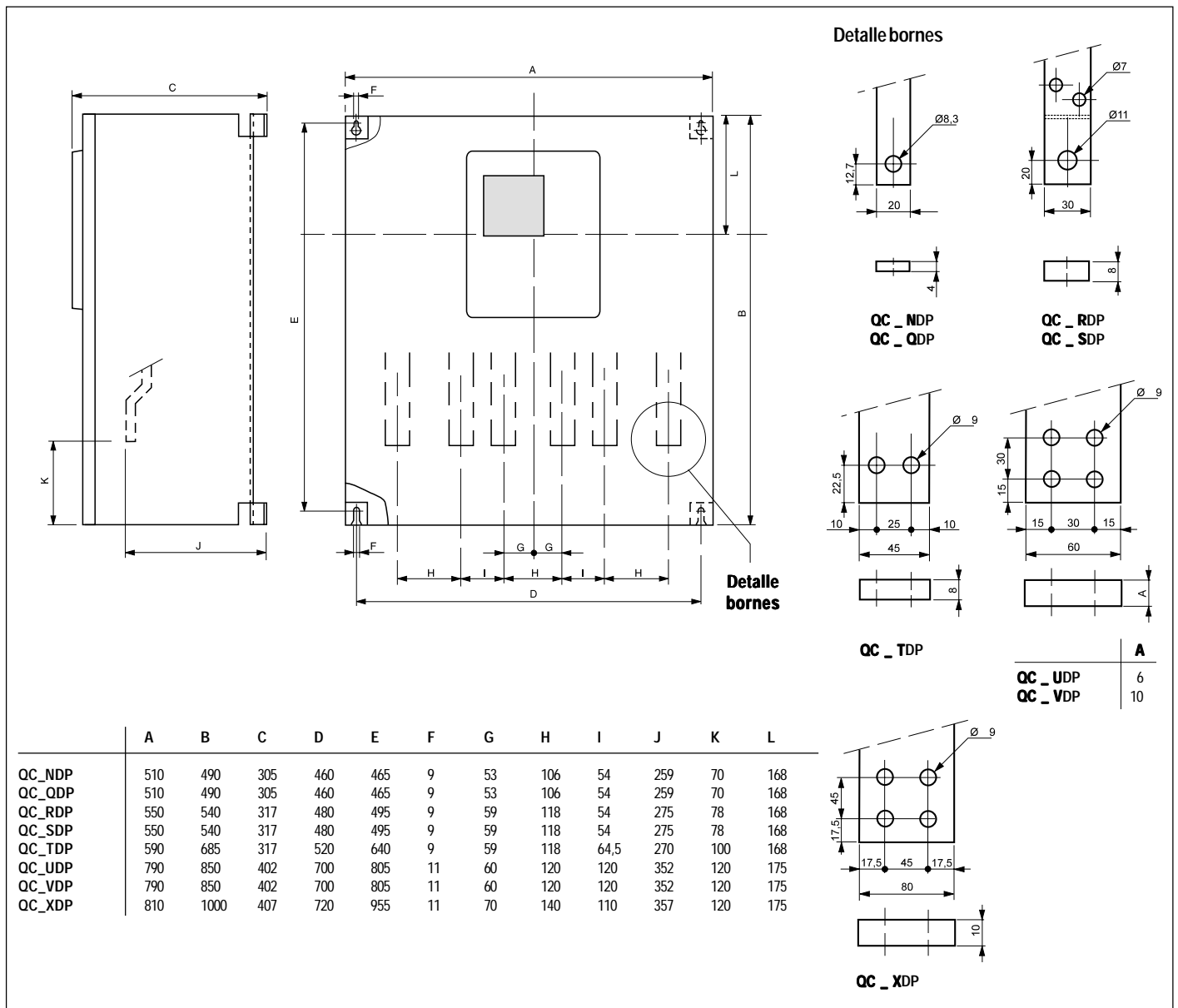
6. Apéndice

6-3. Dimensiones



6. Apéndice

6-3. Dimensiones



6-4. Circuitos electrónicos

