

ÍNDICE



A

Accesorios,	A-1
Acel/desacel ajustada automáticamente,	4-40
Aceleración de curva 2,	4-12
Apoyo Técnico,	1-2

B

Banda de saltos de frecuencia,	4-15
Bits de Multi-velocidad,	4-37
Bloqueo base para búsqueda de velocidad,	4-42
Bloqueo de parámetros,	4-47
Bloques de distribución de comunicación,	A-5

C

Cableado Externo,	2-12
Cableado principal de circuito,	2-7
Cableado,	2-5 a 2-12
Capacidad de cortocircuito,	2-6
Circulación de aire,	2-3
Código de los modelos,	1-5
Códigos aplicables,	2-6
Códigos de falla,	6-3
Comando de dirección de giro,	4-49
Comando de frecuencia,	5-14
Compatibilidad de PLC DirectLogic,	B-2
Compensación de deslizamiento,	4-18
Comunicándose con equipos de terceros,	5-16
Comunicándose con PLCs DirectLogic,	5-6
Condiciones ambientales,	2-2

Conexiones de comunicaciones,	5-6
Conexiones de módulos de PLCs	B-7
Conexiones del variador,	2-5
Configuración de Multi-velocidad,	4-37
Configuración de parámetros,	3-4
Contenido del embalaje,	1-3
Corriente deseada,	4-28
Corriente nominal en la placa de motor,	4-9
Curva S de aceleración,	4-12
Curva S de desaceleración,	4-13

D

Datos nominales del circuito de potencia,	2-7
Desaceleración,	4-12
Desactivar el giro reverso,	4-38
Descripción de parámetros,	4-9
Desempaque,	1-3
Deslizamiento,	4-18
Desvío de entrada análoga,	4-30
Desvío de señal,	4-30
Detección de falla en tiempo de espera de respuesta (timeout),	4-47
Detección de torque excesivo,	4-40
Diagrama de cableado del variador,	2-11
Dimensiones,	2-4
Dirección de esclavo,	4-46
Direcciones de estado del variador,	5-4
Dispositivos de protección del circuito,	A-2

E

Ejemplo de torque constante,	3-5
Ejemplo de torque variable,	3-9
Ejemplos de entrada análoga,	4-31
Especificaciones de fusibles,	A-2 hasta A-3
Especificaciones de los variadores,	1-5
Etiqueta del variador,	1-5
Explicación de como entender el modelo,	1-5

F

Factor de escala de frecuencia,	4-45
Falla (externa),	4-49
Falla de energía momentánea,	4-38
Falla, Reponer	4-49
Falta momentánea de energía,	4-38
Formato de datos ASCII,	5-17
Frecuencia básica del motor,	4-10
Frecuencia de punto medio,	4-18
Frecuencia deseada,	4-28
Frecuencia inferior de motor,	4-10
Frecuencia límite máxima de salida,	4-43
Frecuencia límite mínima de salida,	4-43
Frecuencia Mínima de salida,	4-18
Frecuencia Portadora de PWM,	4-19
Frecuencias de salto,	4-15
FUNCIONAR (RUN),	4-49, 5-13
Funciones de las teclas,	3-2
Funciones de las teclas,	3-2
Funciones del Visor,	4-45
Fusibles,	2-12, A-2, A-3

G

Ganancia de entrada análoga,	4-30
------------------------------	------

I

Información de la placa de identificación,	1-3
Información de los modelos,	4-50
Información de modelo del fabricante,	4-50

Inhibir el giro reverso,	4-38
Inspección anual,	6-2
Inspección mensual,	6-2
Instalación,	2-3
Interfase Ethernet,	A-4
Interruptor,	A-3
Introducción al variador,	1-3
Inyección de CC durante la parada,	4-16
Inyección de CC durante la partida,	4-16
Inyección de CC, punto de inicio,	4-16
Inyección de corriente continua,	4-16

J

JOG (Pulsar),	4-37
JOG (Pulsar), comando	4-49
Juegos de fusibles,	A-2

L

Límite inferior de la frecuencia de salida,	4-43
Límite superior de frecuencia de la salida,	4-43
Localización de fallas,	6-3

M

Mantenión,	6-2
Mensajes de advertencia,	6-6
Métodos de parada,	4-11
MODBUS ASCII,	5-16
MODBUS RTU,	5-16
Modo de detección de torque excesivo,	4-40
Módulos de PLCs,	B-2
Mostrar el estado del variador,	3-3

N

Nivel actual de la búsqueda de velocidad máxima,	4-42
Nivel de corriente continua para inyección CC,	4-16
Nivel de detección de torque excesivo,	4-40

Nivel para inyección CC durante partida,	4-16	Protocolo de comunicación,	4-46
Nivel para inyección CC durante parada,	4-16	Publicaciones suplementarias,	1-2
Número de Serie de variadores GS,	4-50	Pulsar (JOG),	4-37
O			
Origen de comando de frecuencia,	4-29	R	
Origen de comando de la operación,	4-20	Recomenzar después de una falla,	4-38
P			
Parada, Métodos,	4-11	Referencia de velocidad RS485,	4-49
Parada, comando,	5-13	Refuerzo de torque en la partida,	4-18
Parámetros análogos,	4-29	Registro de la falla corriente,	4-44
Parámetros de comunicación,	4-46, 5-2	Registro de las fallas,	4-44
Parámetros, configuración de referencias	4-37	Regulación de voltaje,	4-39
Parámetros de E/S discretas,	4-20	Reponer falla,	4-49
Parámetros de protección,	4-38	Reponga a valor original,	4-47
Parámetros de rampas,	4-11	Resumen de parámetros,	4-2
Parámetros de referencias,	4-37	RUN (FUNCIONAR),	4-49, 5-13
Parámetros de transferencia en bloque,	4-47	S	
Parámetros de Volt/Hertz,	4-17	Salto, frecuencias de,	4-15
Parámetros del motor,	4-9	Seleccionar el método para 2da	
Parámetros del visor,	4-45	Acel/desaceleración,	4-14
Parámetros, descripción,	4-9	Separaciones mínimas en la instalación,	2-3
Parámetros, lista	4-2	Sobrecarga térmica electrónica,	4-38
Partes externas,	1-4	Sobrecorriente, prevención,	4-41
Partida rápida,	3-5	Solución de problemas,	6-3
Pérdida de la señal de ACI,	4-36	Supervisor de estado,	5-4
Permiso para giro reverso,	4-30	T	
Placa de identificación del motor	4-9	Teclado del variador,	3-2
PLCs DirectLOGIC,	B-2	Teclas de funciones,	3-2
Polaridad del desvío de entrada análoga,	4-29	Terminales de control,	2-10
Prevención de desconexión de sobrecorriente		Terminales entrada de función múltiple,	4-20
durante aceleración,	4-41	Terminales de salida,	4-27
Prevención de desconexión de sobrecorriente		Tiempo de aceleración 1	4-11
durante operación estable,	4-41	Tiempo de aceleración 2,	4-13
Prevención desconexión por sobretensión,	4-39	Tiempo de bloque base para búsqueda de	
Programación MODBUS en DirectLOGIC	5-9	velocidad,	4-42
Programación, procedimiento	3-4	Tiempo de desaceleración 1,	4-12
Protección contra acceso a parámetros,	4-47	Tiempo de desaceleración 2,	4-13
		Tiempo de Detección de torque excesivo,	4-40

Tiempo de espera de respuesta,	4-47
Tiempo máximo de falta de energía,	4-42
Timeout,	4-47
Topología de red MODBUS,	5-3
Torque al partir,	4-18
Torque constante,	3-5
Torque excesivo,	4-4-
Torque variable,	3-9
Transferencia en bloque,	4-47, 5-10
Transferencia en bloque,	5-10, 5-12
Transición de frecuencia de desaceleración 1 a 2,	4-14
Transición de frecuencias para aceleración 1 a 2,	4-14
Tratamiento de fallas de transmisión datos,	4-47

V

Valor original, reponga a,	4-47
Variador GS1,	1-3
Velocidad de transmisión de datos,	4-46
Velocidad máxima del motor,	4-10
Velocidad nominal del motor,	4-10
Visor de estado del variador,	3-3
Volt/Hertz,	4-17
Voltaje de la placa de identificación del motor,	4-9
Voltaje del punto medio,	4-18
Voltaje mínimo de salida,	4-19
Voltaje nominal de la placa de motor,	4-9
Voltaje, Regulación de,	4-39
Voltaje del punto medio,	4-18
Voltaje mínimo de salida,	4-19
Voltaje nominal de la placa de motor,	4-9
Voltaje, regulación de,	4-39
Volver a girar después de la falla,	4-38

¿Ideas? Comentarios? Sugerencias?

Por favor concédanos un poco de su tiempo para saber como podemos servirles mejor.

Tratamos continuamente de mejorar nuestro servicio, nuestros productos y nuestra documentación. Le pedimos enviarnos sus comentarios.

Ud puede devolver este formulario a nuestro correo electrónico informacion@automationdirect.com o por fax a 770-889-7876 en USA

Gracias

Nombre :.....

Compañía :.....

Dirección :.....

Ciudad :.....

Estado :.....

País :.....

Código postal:.....

Teléfono : (incluya códigos del país):.....

Fax :.....

Correo electrónico.....

¿Que productos ha comprado?

¿ Como obtuvo los productos? Comprado directamente.....

Parte de una maquinaOtra forma:.....

¿Cuales son sus proveedores para PLCs?.....

.....

¿Cumplió el producto sus expectativas?

Si no, ¿que debemos hacer para mejorarlo?.....

Manuales:

¿Ayudó este manual a usar este producto?.....

¿Pudo encontrar fácilmente la información?.....

¿Que podemos hacer para mejorar los manuales.....

Comentarios generales

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....