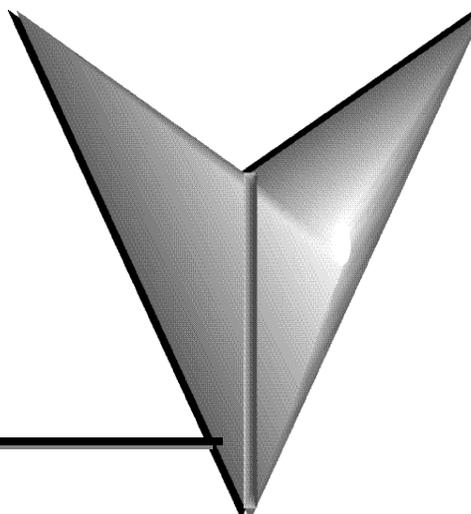


INDICE



A		Condiciones Ambientales	2-2
Acel 1 a Acel 2 transición de frecuencia	4-20	Conexiones del Circuito	2-11
Acel/Desacel automática	4-48	Conexiones del Filtro EMI	A-26
Adaptador de panel remoto GS3-BZL	A-38	Conexiones del módulo del PLC	B-7
Ajustes de Multi-velocidad	4-45	Contactador	2-25
Ajustes de Volts/Hertz	4-23	Contenido del embalaje	1-3
Alarma de desvío de PID	4-33	Control derivativo	4-56
Apoyo Técnico	1-2	Control Integral	4-56, 4-64
		Control Proporcional	4-56, 4-64
		Copy keypad	3-42
B		Corriente deseada	4-35
Banda de salto de frecuencia	4-21	Corriente sin carga del motor	4-16
Bits de Multi-velocidad	4-45	Cte. de tiempo de filtro derivativa	4-58
Búsqueda de fallas	6-3	Cte. de tiempo para el torque	4-24
		Cubierta del variador	1-4
C		Curva S de desaceleración	4-19
Cable de configuración	A-37	Curva S de aceleración	4-18
Cableado externo	2-25 2-26	D	
Cableado Principal del Circuito	2-19 2-20	Decel 1 a 2 transición de frecuencias	4-20
Cables del teclado	A-37	Descripción del manual	1-2
Capacidad de cortocircuito del variador	2-12	Desempaquetando	1-3
Circulación de aire en el variador	2-3	Designaciones de terminales de control	2-22
Códigos aplicables a variador	2-12	Desvío de la entrada análoga	4-37
Comando de dirección con MODBUS	4-64	Desvío de la referencia PID	4-55
Comando de JOG con MODBUS	4-62	Detalles de parámetros	4-14
Comando RUN con MODBUS	4-64	Detección de pérdida de encoder	4-65
Compensación de entrada análoga	4-37	Diagrama básico eléctrico de GS3-FB	A-33
Comunicación, velocidad transmisión	4-61		
Comunicándose con PLCs DirectLogic	5-13		

Diagrama eléctrico de potencia	2-19	G	
Diagramas de control del variador	2-23	Ganancia de la entrada análoga	4-38
Diagramas terminales	2-13,2-14,2-15,2-16	Ganancia de la referencia de PID	4-56
Dimensiones resistencia de frenado	A-11	Ganancia de la Regeneración de PID	4-56
Dimensiones	2-4,2-5,2-6,2-7,2-8,2-9,2-10	Ganancia de la salida Análoga	4-44
Dirección de esclavo de comunicación	4-59	Ganancia	4-38
Direcciones de estados	5-11	GS3-BZL	A-38
Direcciones de memoria de parámetros	5-5	Gs3-KPD	A-37
		Gs-EDRV	A-35
E		GSOFT	A-36
Ejemplos de entradas análogas	4-38	GS-RS485-4 y Gs-RS485-8	A-39
Entrada Análoga	4-36		
Entrada análoga, permiso giro reverso	4-37	I	
Enumeración de artículos accesorios	A-2	Identificación, Información de placa	1-3
Especificaciones de variadores	1-7	Identificación, placa del motor	3-7
Exhibición del estado del variador	3-4	Información modelo del fabricante	4-63
Explicación del Modelo del variador	1-5	Inhibición de giro inverso	4-47
		Inicio de inyección de corriente CC	4-22
		Inspección del variador	6-2
F		Instalación del variador	2-3
Factor de frecuencia	4-36	Interface Ethernet GS-EDRV	A-35
Falla (externa) com MODBUS	4-64	Introducción al variador de frecuencia	1-3
Falla, Recomenzar después de una,	4-47	Inyección de C.C.	4-22
Fallas Reset com MODBUS	4-64		
Fallas tecla de Reset	3-3	J	
Filtro de RF	A-18, A-30	JOG	4-44
Filtro EMI	2-25	Juego de fusibles	A-27
Filtros EMI de Entrada	A-18		
Frecuencia base del motor	4-14	K	
Frecuencia de salida mínima	4-24	Kits de Fusibles	A-27
Frecuencia de salto	4-21		
Frecuencia del punto medio	4-24	L	
Frecuencia deseada	4-35	Límite de frecuencia de salida inferior	4-52
Frecuencia, origen del comando	4-36	Límite de frecuencia de salida PID	4-57
Frecuencia Portadora de PWM	4-25	Límite de frecuencia de salida superior	4-52
Frenado, resistencia de	2-25	Límite de velocidad de salida de control	4-64
Frenado resistencia de,	A-10	Límite superior de control Integral	4-56
Fuente de Alimentación	2-25	Límite superior de frecuencia de salida	4-52
Función de copia con teclado	3-16	Límite superior para control integral	4-56
Función del visor	4-58	Lista de parámetros de comunicación	5-2
Fusibles	2-25	Localizando fallas	6-3

M		Parámetros del motor	4-14
Maestros Comunes de MODBUS RTU	5-26	Parámetros del visor	4-58
Mantenición del variador	6-2	Parámetros, Lista de	4-2
Máximo RPM del motor	4-15	Pérdida de la señal AI2	4-43
Medición de valores del motor	4-15	Pérdida momentánea de energía	4-50
Mensajes de alerta	6-7	Placa de identificación	1-5
Mensajes de Falla	6-3	PLCs <i>Direct</i> LOGIC	B-2
Métodos de parada	4-17	Polaridad del desvío de PID	4-56
Misceláneos	A-37	Polaridad del vesvío análogo	4-37
MODBUS ASCII	5-26	Precauciones de operación de motores	2-12
MODBUS RTU	5-19	Prevención de parada por sobrecorriente en la aceleración	4-50
Modo de Control del variador	4-25	Prevención de Parada por sobretensión	4-48
Módulos del PLC	B-2	Procedimiento de medición automática	3-14
		Protección de sobrecarga	4-46
		Protocolo de comunicación	4-59
N			
Nivel de desvío de PID	4-35		
Nivel de prevención de parada por Sobretensión	4-53		
Nivel del voltaje de frenado	4-51		
Número de Modelo	1-3		
Número de serie GS	4-65		
O			
Operación de pérdida de señal PV PID	4-57		
Origen de comando de operación	4-26		
Origen de referencia de PID	4-54		
Origen del comando de frecuencia	4-36		
Origen del comando de operación	4-26		
P			
Parámetro de Copy Keypad	4-64		
Parámetros Análogos	4-36		
Parámetros de comunicación	4-59		
Parámetros de PID	4-54		
Parámetros de protección	4-46		
Parámetros de rampa	4-17		
Parámetros de transferencia en bloque	4-60		
Parámetros de Transferencia-en bloque	4 60		
Parámetros de valores trefinidos	4-44		
Parámetros de variables discretas	4-26		
Parámetros de Volts/Hertz	4-23		
		Reactor	2-25
		Reactores	A-2
		Referencia de velocidad con MODBUS	4-64
		Referencia PID del teclado	4-56
		Refuerzo de torque al partir	4-24
		Regeneración de PID	4-59
		Registros de falla,	4-52
		Regulación Automática de Voltaje	4-47
		Resetear las fallas com MODBUS	4-62
		Resetear las fallas	3-2
		Resistencia línea a línea R1del motor	4-16
		Restore a valor original	4-60
S			
		Selección de método de Acel/Desacel 2	4-20
		Señal de salida análoga	4-44
		Separaciones mínimas del variador	2-3
		Símbolos Especiales	1-2
T			
		Tarjeta de realimentación GS3-FB	A-31
		Teclado 3-2, A-37	

Indice

Teclas de operación	3-3
Temporizador de la luz del visor	4-58
Terminales de entrada de potencia	1-4
Terminales de funciones múltiples	4-26
Tiempo de aceleración 1	4-17
Tiempo de aceleración 2	4-19
Tiempo de detección de torque excesivo	4-49
Tiempo del desvío de PID	4-35
Tiempo permitido de falla de energía	4-51
Tipos de encoders	A-34
Transferencia en bloque	5-20
U	
Unidad de frenado dinámico	A-7
V	
Valor del 100% de PV	4-55
Visor LCD	3-2
Voltaje de salida mínimo	4-25
Voltaje del Punto medio	4-24
Vuelva parámetros a valor original	4-60
Z	
ZL-CMRJ12	A-40



¿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 máquina Otra 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