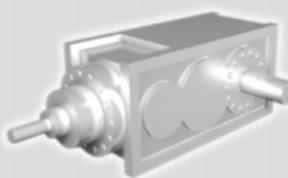
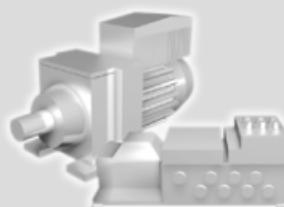
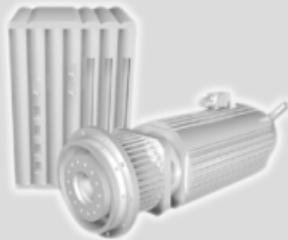
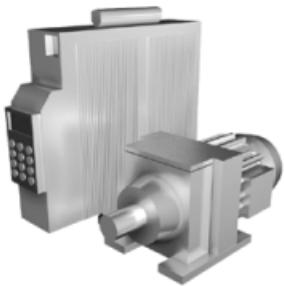




**SEW  
EURODRIVE**



**MOVIDRIVE® *compact*  
MCF/MCV/MCS4\_A**

Edición 11/2006

11535091 / ES

Instrucciones de funcionamiento



**SEW**  
EURODRIVE



<b>1 Estructura de las notas de seguridad .....</b>	<b>5</b>
<b>2 Notas de seguridad .....</b>	<b>6</b>
2.1 Información general .....	6
2.2 Grupo de destino .....	6
2.3 Uso indicado .....	6
2.4 Transporte, almacenamiento .....	7
2.5 Instalación .....	7
2.6 Conexión eléctrica .....	7
2.7 Desconexión segura .....	8
2.8 Funcionamiento .....	8
<b>3 Estructura del equipo .....</b>	<b>9</b>
3.1 Designación de modelo, placa de características y contenido de suministro.....	9
3.2 Tamaño 1 MCF/MCV/MCS4_A.....	11
3.3 Tamaño 2 MCF/MCV/MCS4_A.....	12
3.4 Tamaño 3 MCF/MCV/MCS4_A.....	13
3.5 Tamaño 4 MCF/MCV/MCS4_A.....	14
3.6 Tamaño 5 MCF/MCV/MCS4_A.....	15
<b>4 Instalación .....</b>	<b>16</b>
4.1 Instrucciones de instalación de la unidad básica.....	16
4.2 Indicaciones de instalación de la interface PROFIBUS-DP (MC_41A)...	22
4.3 Instalación conforme a UL .....	25
4.4 Bornas de apantallado .....	25
4.5 Protección contra contacto accidental .....	27
4.6 Esquema de conexiones del equipo básico.....	28
4.7 Quitar la unidad de conexión .....	33
4.8 Asignación de resistencias de frenado, reactancias y filtros.....	34
4.9 Instalación del bus de sistema (SBus).....	37
4.10 Conexión de la opción USS21A (RS232 y RS485).....	39
4.11 Conexión opción adaptador de interfaces USB11A / opción DKG11A... <td>40</td>	40
4.12 Conexión del encoder del motor y del encoder externo.....	42
<b>5 Puesta en marcha .....</b>	<b>52</b>
5.1 Indicaciones generales para la puesta en marcha.....	52
5.2 Trabajos previos y material necesario .....	54
5.3 Puesta en marcha con la consola de programación DBG11B.....	55
5.4 Puesta en marcha con PC y MOVITOOLS® .....	62
5.5 Arranque del motor .....	63
5.6 Lista de parámetros completa.....	67
5.7 Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC_41A) .....	74
<b>6 Funcionamiento.....</b>	<b>89</b>
6.1 Indicaciones de funcionamiento MC_40A (sin bus de campo) .....	89
6.2 Indicaciones de funcionamiento MC_41A (PROFIBUS-DP).....	90
6.3 Consola de programación DBG11B.....	91



## Índice

---

<b>7</b>	<b>Servicio .....</b>	<b>95</b>
7.1	Información de fallos .....	95
7.2	Lista de fallos .....	96
7.3	Servicio técnico electrónico de SEW .....	99
7.4	Almacenamiento prolongado .....	100
7.5	Eliminación .....	100
<b>8</b>	<b>Datos técnicos.....</b>	<b>101</b>
8.1	Homologación CE, aprobación UL y certificación C-Tick.....	101
8.2	Datos técnicos generales.....	102
8.3	MOVIDRIVE® <i>compact</i> MCF/MCV/MCS4_A...-5_3 (unidades de 400/500 VCA).....	103
8.4	MOVIDRIVE® <i>compact</i> MCF/MCV/MCS4_A...-2_3 (unidades de 230 VCA).....	113
8.5	Datos electrónicos MOVIDRIVE® <i>compact</i> MCF/MCV/MCS .....	121
8.6	Dimensiones MOVIDRIVE® <i>compact</i> .....	123
<b>9</b>	<b>Índice .....</b>	<b>128</b>



## 1 Estructura de las notas de seguridad

Las notas de seguridad en estas instrucciones de funcionamiento están estructuradas del siguiente modo:

Pictograma	⚠ ¡PALABRA DE SEÑAL!
	<p>Tipo del peligro y su fuente.</p> <p>Possible(s) consecuencia(s) si no se respeta.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Medida(s) para la prevención del peligro.</li> </ul>

Pictograma	Palabra de señal	Significado	Consecuencias si no se respeta
<p>Ejemplo:</p> <p></p> <p>Peligro general</p> <p></p> <p>Peligro específico, p. ej. electrocución</p>	⚠ ¡PELIGRO!	Advierte de un peligro inminente	Lesiones graves o fatales
	⚠ ¡ADVERTENCIA!	Possible situación peligrosa	Lesiones graves o fatales
	⚠ ¡PRECAUCIÓN!	Possible situación peligrosa	Lesiones leves
	¡ALTO!	Posibles daños materiales	Daños en el sistema de accionamiento o en su entorno
	NOTA	Indicación o consejo útil. Facilita el manejo del sistema de accionamiento.	

Pictograma	⚠ ¡PRECAUCIÓN!
	<p>Atenerse a las <b>instrucciones de funcionamiento</b> es el <b>requisito previo para que no surjan problemas</b> y el cumplimiento de posibles derechos de reclamación en caso de defectos del producto. <b>Por esto, lea las instrucciones de funcionamiento</b> antes de utilizar el aparato.</p> <p>Cerciórese de que los responsables de la instalación o de operación, así como las personas que trabajan en el equipo bajo responsabilidad propia tienen acceso a las instrucciones de funcionamiento en estado legible.</p>

### Exclusión de responsabilidad:

Atenerse a las instrucciones de funcionamiento es el requisito previo básico para el funcionamiento seguro de los variadores vectoriales MOVIDRIVE® compact y para alcanzar las propiedades del producto y las características de rendimiento. SEW-EURODRIVE no asume ninguna responsabilidad por los daños personales, materiales o financieros que se produzcan por la no observación de las instrucciones de funcionamiento. La responsabilidad por deficiencias materiales queda excluida en tales casos.



## 2 Notas de seguridad

Las siguientes notas de seguridad fundamentales sirven para prevenir daños personales y materiales. El usuario debe garantizar que se tengan en cuenta y se respeten las notas de seguridad fundamentales. Cerciórese de que los responsables de la instalación o de operación, así como las personas que trabajan en el equipo bajo responsabilidad propia han leído y entendido completamente las instrucciones de funcionamiento. En caso de dudas o necesidad de más información, diríjase a SEW-EURODRIVE.

### 2.1 Información general

Nunca instale o ponga en funcionamiento productos dañados. Informe inmediatamente de la existencia de desperfectos a la empresa transportista.

Durante el funcionamiento y correspondiendo a su tipo de protección, los variadores vectoriales pueden presentar partes sometidas a tensión, sin protección y en algunos casos móviles e incluso superficies a altas temperaturas.

Pueden ocurrir lesiones graves o daños en las instalaciones como consecuencia de la extracción no autorizada de la cubierta, uso inadecuado o instalación o manejo incorrecto.

Encontrará información adicional en la documentación.

### 2.2 Grupo de destino

Todos los trabajos relacionados con la instalación, puesta en marcha, subsanación de fallos y mantenimiento deben ser realizados **por electricistas especializados** (a tener en cuenta: IEC 60364 o CENELEC HD 384 o DIN VDE 0100 e IEC 60664 o DIN VDE 0110 y normativa nacional de prevención de accidentes).

En lo concerniente a estas normas básicas de seguridad, se considera electricista especializado a todas aquellas personas familiarizadas con la instalación, montaje, puesta en marcha y funcionamiento del producto y que además cuenten con la cualificación adecuada a la tarea que realicen.

Todos los trabajos en los demás ámbitos de transporte, almacenamiento, funcionamiento y eliminación de residuos deben ser efectuados por personas instruidas de una manera adecuada.

### 2.3 Uso indicado

Los variadores vectoriales se han concebido como componentes para su instalación en sistemas eléctricos o máquinas.

En el caso de instalación en máquinas, queda terminantemente prohibido poner en marcha el variador vectorial (concretamente el inicio del funcionamiento conforme a lo prescrito) hasta haber constatado que las máquinas cumplen la directiva CE 98/37/CE (directiva sobre máquinas); debe tenerse en cuenta EN 60204.

Se autoriza la puesta en marcha (concretamente el inicio del funcionamiento conforme a lo prescrito) únicamente cuando se cumpla la directiva de Compatibilidad Electromagnética (89/336/CEE).

Los variadores vectoriales cumplen los requisitos de la directiva de baja tensión 73/23/CEE. Se aplican las normas armonizadas de la serie EN 61800-5-1/VDE T105 en combinación con EN 60439-1/VDE 0660 parte 500 y EN 60146/VDE 0558 a los variadores vectoriales.

Los datos técnicos y las indicaciones para las condiciones de conexión los encontrará en la placa de características y en la documentación.



**Funciones de seguridad**

Los variadores vectoriales MOVIDRIVE®*compact* no pueden cumplir funciones de seguridad sin disponer de sistemas de seguridad superiores. Utilice sistemas de seguridad de orden superior para garantizar la protección de las máquinas y de las personas.

## **2.4 Transporte, almacenamiento**

Es imprescindible atenerse a las indicaciones para el transporte, almacenamiento y manejo adecuado. Deben cumplirse las condiciones climáticas según cap. "Datos técnicos generales".

## **2.5 Instalación**

La instalación y refrigeración de los aparatos ha de realizarse de acuerdo con la normativa incluida en la documentación correspondiente.

Los variadores vectoriales deberán protegerse de esfuerzos no autorizados. Deberá prestarse especial cuidado para no deformar ningún componente y/o modificar las distancias de aislamiento durante el transporte y el manejo. Debido a esto se recomienda evitar el contacto con los componentes electrónicos y contactos.

Los variadores vectoriales contienen componentes sensibles a descargas electrostáticas que pueden resultar fácilmente dañados a consecuencia del manejo indebido. Los componentes eléctricos no deben ser dañados o destruidos mecánicamente (en ocasiones puede suponer un peligro para la salud!).

A menos que se especifique expresamente lo contrario, queda prohibido:

- la aplicación en áreas en las que existe peligro de explosión
- la aplicación en entornos expuestos a aceites, ácidos, gases, vapores, polvo, irradiaciones nocivas, etc.
- la aplicación en el caso de utilización móvil en la que se produzcan cargas mecánicas instantáneas o vibrantes que excedan el requisito de la Norma EN 50178.

## **2.6 Conexión eléctrica**

Durante los trabajos en variadores vectoriales sometidos a tensión debe observarse la normativa nacional de prevención de accidentes en vigor (p. ej. BGV A3).

Deberá llevarse a cabo la instalación eléctrica siguiendo la normativa adecuada (p. ej. secciones de cable, protección, montaje del conductor de puesta a tierra). Indicaciones adicionales están incluidas en la documentación.

Puede encontrar las instrucciones para la instalación conforme a las medidas de compatibilidad electromagnética (CEM) tales como apantallado, puesta a tierra, disposición de filtros e instalación del cableado, en la documentación de los variadores vectoriales. Dichas instrucciones han de ser tenidas en cuenta asimismo en el caso de variadores vectoriales que cuenten con el distintivo CE. El cumplimiento de los valores límite requeridos por la regulación CEM es responsabilidad del fabricante de la instalación o de la máquina.

Asegúrese de que las medidas preventivas y los instrumentos de protección se corresponden con la normativa vigente (p. ej. EN 60204 o EN 61800-5-1).

Medida de protección necesaria: Conexión a tierra del aparato.



## 2.7 Desconexión segura

La unidad satisface todos los requisitos sobre desconexión segura de conexiones de potencia y conexiones electrónicas de acuerdo con la norma EN 61800-5-1. A fin de garantizar esta desconexión, todos los circuitos de corriente conectados deberán cumplir también los requisitos para la desconexión segura.

## 2.8 Funcionamiento

Todas aquellas instalaciones en las que se hayan integrado recuperadores de corriente deberán equiparse con dispositivos de vigilancia y protección adicionales conforme a la normativa de seguridad aplicable a cada caso, p. ej. ley sobre medios técnicos de trabajo, normas de prevención de accidentes, etc. Modificaciones de los variadores vectoriales con el software de manejo están permitidas.

Inmediatamente tras desconectar los variadores vectoriales de la tensión de alimentación, evite entrar en contacto con las piezas sometidas a tensión y con las conexiones de potencia debido a que los condensadores pueden encontrarse posiblemente cargados. En este caso deben tenerse en cuenta las correspondientes etiquetas de instrucciones del variador vectorial.

Durante el funcionamiento deben mantenerse cerradas todas las cubiertas y puertas.

Aunque el LED de funcionamiento y los demás elementos de indicación estén apagados, esto no es un indicador de que el aparato esté desconectado de la red y sin corriente.

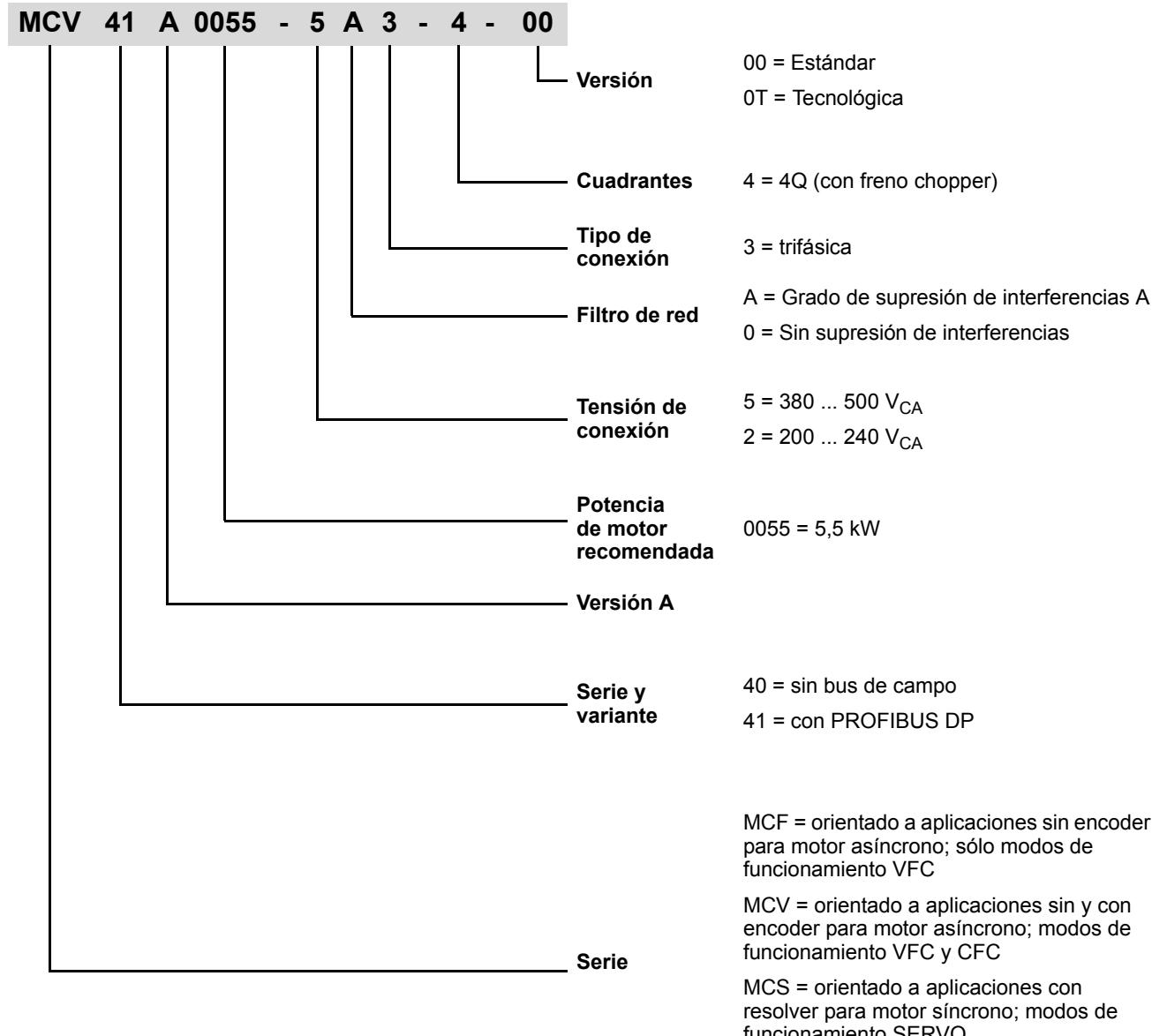
Las funciones de seguridad internas de la unidad o el bloqueo mecánico pueden provocar la parada del motor. La subsanación de la causa de la anomalía o el reajuste pueden ocasionar el reencendido automático del motor. Si por motivos de seguridad esto no estuviera permitido con la unidad activada, desconéctela del sistema de alimentación antes de iniciar la subsanación de la anomalía.



### 3 Estructura del equipo

#### 3.1 Designación de modelo, placa de características y contenido de suministro

##### Ejemplo de designación de modelo





## Estructura del equipo

Designación de modelo, placa de características y contenido de suministro

### **Ejemplo de placa de características**

La placa de características completa está colocada en el lateral del aparato.



EN 55011 B  
VDE 0558



Typ MCF40A0370-503-4-00  
Sach. Nr. 8267480      Serien Nr. 03352



01318AXX

*Fig. 1: Placa de características completa*

Adicionalmente está colocada en la parte delantera sobre el equipo de control (encima del zócalo TERMINAL) una etiqueta de características de modelo.

TYP: **MCF40A0370-503-4-00**  
SACH.-NR.: **8267480**      SERIEN-NR.: **03352**

01322AXX

*Fig. 2: Etiqueta de características de modelo*

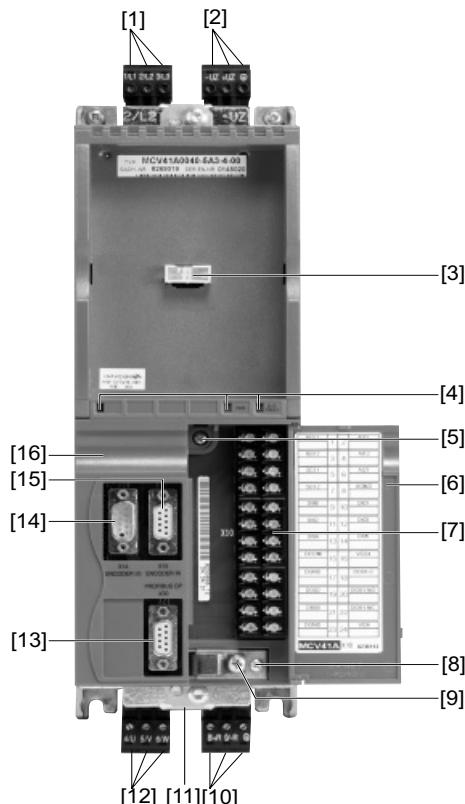
### **Contenido de suministro**

- Adicionalmente para tamaño 1: Carcasa del conector para las bornas de potencia (X1 ... X4), conectada.
- Adicionalmente para tamaño 1 y 2: Borna de apantallado para etapa de potencia.
- Adicionalmente para tamaño 4 y 5: Protección de las bornas de potencia contra contacto accidental.



### 3.2 Tamaño 1 MCF/MCV/MCS4\_A

MCF/MCV/MCS4\_A...-5A3 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>): 0015 ... 0040  
MCF/MCV/MCS4\_A...-2A3 (unidades de 230 V<sub>CA</sub>): 0015 ... 0037



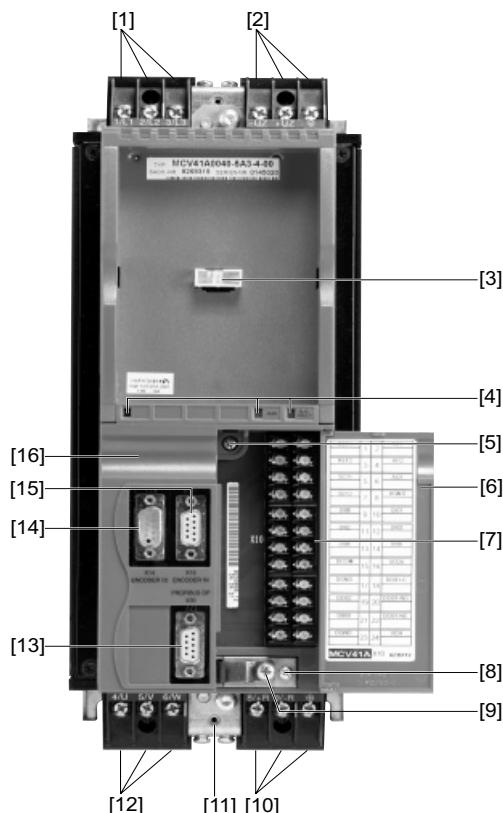
60117AXX

- [1] X1: Conexión a red 1/L1, 2/L2, 3/L3, separable
- [2] X4: Conexión al circuito intermedio –U<sub>Z</sub>+U<sub>Z</sub> y conexión de puesta a tierra, separable
- [3] TERMINAL: zócalo para consola de programación DBG u opción USS21A/USB11A
- [4] V1: LED de funcionamiento y LEDs de diagnóstico PROFIBUS (sólo para MCF/MCV/MCS41A)
- [5] Tornillo de fijación A de la unidad de conexión
- [6] Tapa de la unidad de conexión con casilla de rotulación
- [7] X10: Regleta de bornas de electrónica
- [8] Tornillo de fijación B de la unidad de conexión
- [9] Tornillo para sujeción de la borna de apantallado del equipo de control
- [10] X3: Conexión de la resistencia de frenado 8/+R, 9/-R y conexión de puesta a tierra, separable
- [11] Conexión para borna de apantallado de la unidad de potencia (no visible)
- [12] X2: Conexión de motor 4/U, 5/V, 6/W
- [13] Sólo para MCV/MCS41A X30: Conexión PROFIBUS-DP (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [14] Sólo para MCV/MCS4\_A X14: Salida de simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo (conector macho sub-D de 9 polos)
- [15] Sólo para MCV/MCS4\_A X15: Entrada encoder de motor (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [16] Unidad de conexión, de quita y pon



### 3.3 Tamaño 2 MCF/MCV/MCS4\_A

MCF/MCV/MCS4\_A...-5A3 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>): 0055 ... 0110  
MCF/MCV/MCS4\_A...-2A3 (unidades de 230 V<sub>CA</sub>): 0055 / 0075



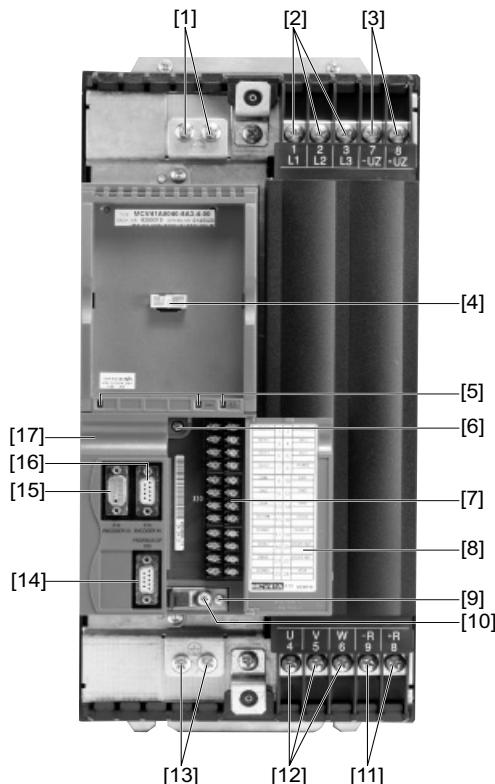
60118AXX

- [1] X1: Conexión a red 1/L1, 2/L2, 3/L3
- [2] X4: Conexión al circuito intermedio –U<sub>Z</sub>/+U<sub>Z</sub> y conexión de puesta a tierra, separable
- [3] TERMINAL: zócalo para consola de programación DBG u opción USS21A/USB11A
- [4] V1: LED de funcionamiento y LEDs de diagnóstico PROFIBUS (sólo para MCF/MCV/MCS41A)
- [5] Tornillo de fijación A de la unidad de conexión
- [6] Tapa de la unidad de conexión con casilla de rotulación
- [7] X10: Regleta de bornas de electrónica
- [8] Tornillo de fijación B de la unidad de conexión
- [9] Tornillo para sujeción de la borna de apantallado del equipo de control
- [10] X3: Conexión de la resistencia de frenado 8/+R, 9/-R y conexión de puesta a tierra, separable
- [11] Conexión para borna de apantallado de la unidad de potencia (no visible)
- [12] X2: Conexión de motor 4/U, 5/V, 6/W
- [13] Sólo para MCV/MCS41A X30: Conexión PROFIBUS-DP (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [14] Sólo para MCV/MCS4\_A X14: Salida de simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo (conector macho sub-D de 9 polos)
- [15] Sólo para MCV/MCS4\_A X15: Entrada encoder de motor (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [16] Unidad de conexión, de quita y pon



### 3.4 Tamaño 3 MCF/MCV/MCS4\_A

MCF/MCV/MCS4\_A...-503 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>): 0150 ... 0300  
MCF/MCV/MCS4\_A...-203 (unidades de 230 V<sub>CA</sub>): 0110 / 0150



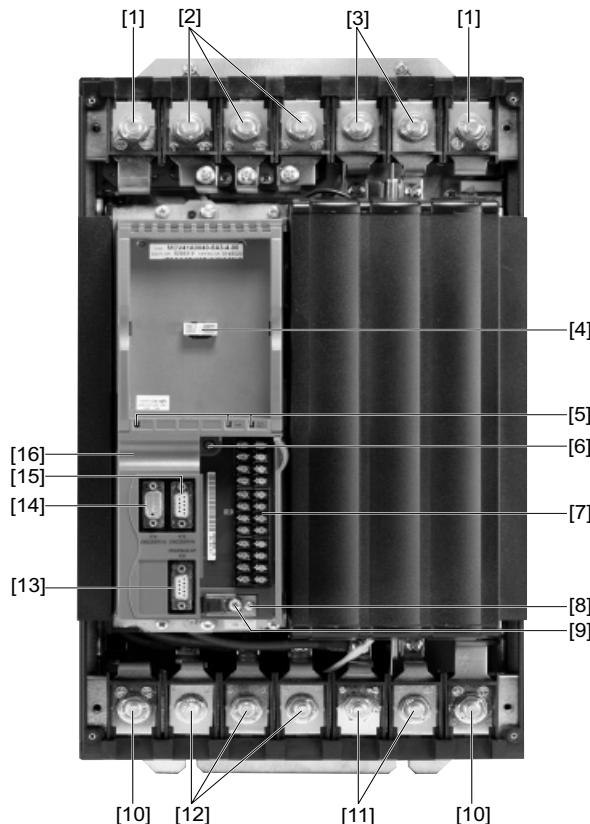
60119AXX

- [1] Conexiones de puesta a tierra
- [2] X1: Conexión a red 1/L1, 2/L2, 3/L3
- [3] X4: Conexión al circuito intermedio -U<sub>Z</sub> / +U<sub>Z</sub>
- [4] TERMINAL: zócalo para consola de programación DBG u opción USS21A/USB11A
- [5] V1: LED de funcionamiento y LEDs de diagnóstico PROFIBUS (sólo para MCF/MCV/MCS41A)
- [6] Tornillo de fijación A de la unidad de conexión
- [7] X10: Regleta de bornas de electrónica
- [8] Tapa de la unidad de conexión con casilla de rotulación
- [9] Tornillo de fijación B de la unidad de conexión
- [10] Tornillo para sujeción de la borna de apantallado del equipo de control
- [11] X3: Conexión de la resistencia de frenado 8/+R, 9/-R y conexión de puesta a tierra, separable
- [12] X2: Conexión de motor 4/U, 5/V, 6/W
- [13] Conexiones de puesta a tierra
- [14] Sólo para MCV/MCS41A X30: Conexión PROFIBUS-DP (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [15] Sólo para MCV/MCS4\_A X14: Salida de simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo (conector macho sub-D de 9 polos)
- [16] Sólo para MCV/MCS4\_A X15: Entrada encoder de motor (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [17] Unidad de conexión, de quita y pon



### 3.5 Tamaño 4 MCF/MCV/MCS4\_A

MCF/MCV/MCS4\_A...-503 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>): 0370 / 0450  
 MCF/MCV/MCS4\_A...-203 (unidades de 230 V<sub>CA</sub>): 0220 / 0300



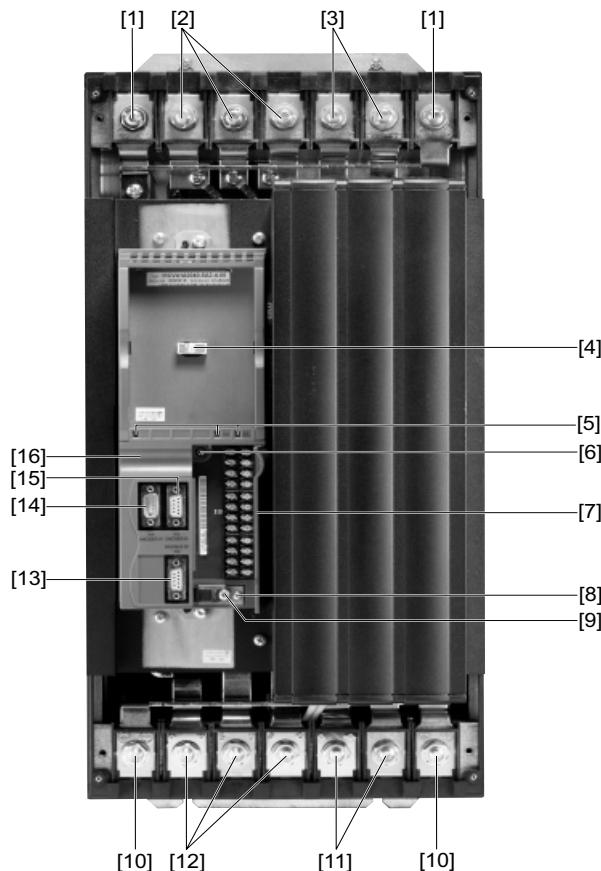
60120AXX

- [1] Conexiones de puesta a tierra
- [2] X1: Conexión a red 1/L1, 2/L2, 3/L3
- [3] X4: Conexión al circuito intermedio -U<sub>Z</sub> / +U<sub>Z</sub>
- [4] TERMINAL: zócalo para consola de programación DBG u opción USS21A/USB11A
- [5] V1: LED de funcionamiento y LEDs de diagnóstico PROFIBUS (sólo para MCF/MCV/MCS41A)
- [6] Tornillo de fijación A de la unidad de conexión
- [7] X10: Regleta de bornas de electrónica
- [8] Tornillo de fijación B de la unidad de conexión
- [9] Tornillo para sujeción de la borna de apantallado del equipo de control
- [10] Conexiones de puesta a tierra
- [11] X3: Conexión de la resistencia de frenado 8/+R, 9/-R y conexión de puesta a tierra, separable
- [12] X2: Conexión de motor 4/U, 5/V, 6/W
- [13] Sólo para MCV/MCS41A X30: Conexión PROFIBUS-DP (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [14] Sólo para MCV/MCS4\_A X14: Salida de simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo (conector macho sub-D de 9 polos)
- [15] Sólo para MCV/MCS4\_A X15: Entrada encoder de motor (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [16] Unidad de conexión, de quita y pon



### 3.6 Tamaño 5 MCF/MCV/MCS4\_A

MCF/MCV/MCS4\_A...-503 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>): 0550 / 0750



60121AXX

- [1] Conexiones de puesta a tierra
- [2] X1: Conexión a red 1/L1, 2/L2, 3/L3
- [3] X4: Conexión al circuito intermedio -U<sub>Z</sub> / +U<sub>Z</sub>
- [4] TERMINAL: zócalo para consola de programación DBG u opción USS21A/USB11A
- [5] V1: LED de funcionamiento y LEDs de diagnóstico PROFIBUS (sólo para MCF/MCV/MCS41A)
- [6] Tornillo de fijación A de la unidad de conexión
- [7] X10: Regleta de bornas de electrónica
- [8] Tornillo de fijación B de la unidad de conexión
- [9] Tornillo para sujeción de la borna de apantallado del equipo de control
- [10] Conexiones de puesta a tierra
- [11] X3: Conexión de la resistencia de frenado 8/+R, 9/-R y conexión de puesta a tierra, separable
- [12] X2: Conexión de motor 4/U, 5/V, 6/W
- [13] Sólo para MCV/MCS41A X30: Conexión PROFIBUS-DP (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [14] Sólo para MCV/MCS4\_A X14: Salida de simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo (conector macho sub-D de 9 polos)
- [15] Sólo para MCV/MCS4\_A X15: Entrada encoder de motor (conector hembra sub-D de 9 polos)
- [16] Unidad de conexión, de quita y pon



## Instalación

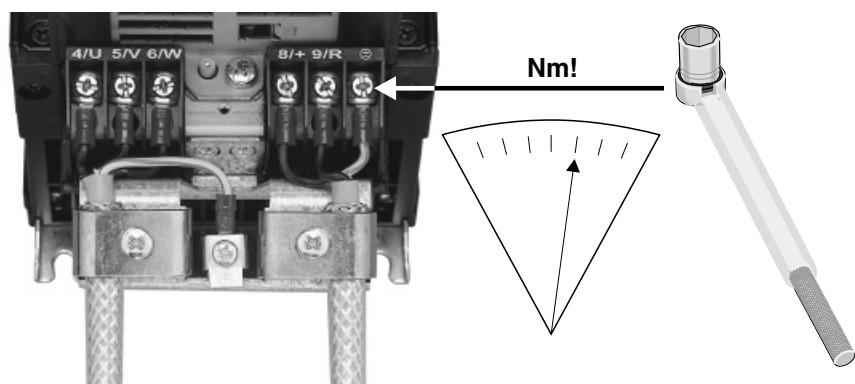
### Instrucciones de instalación de la unidad básica

## 4 Instalación

### 4.1 Instrucciones de instalación de la unidad básica

#### Pares de apriete

- Utilice únicamente **elementos de conexión originales**. Respete los **pares de apriete permitidos** en las bornas de potencia del MOVIDRIVE®.
  - Tamaño 1 → 0,6 Nm
  - Tamaño 2 → 1,5 Nm
  - Tamaño 3 → 3,5 Nm
  - Tamaños 4 y 5 → 14 Nm



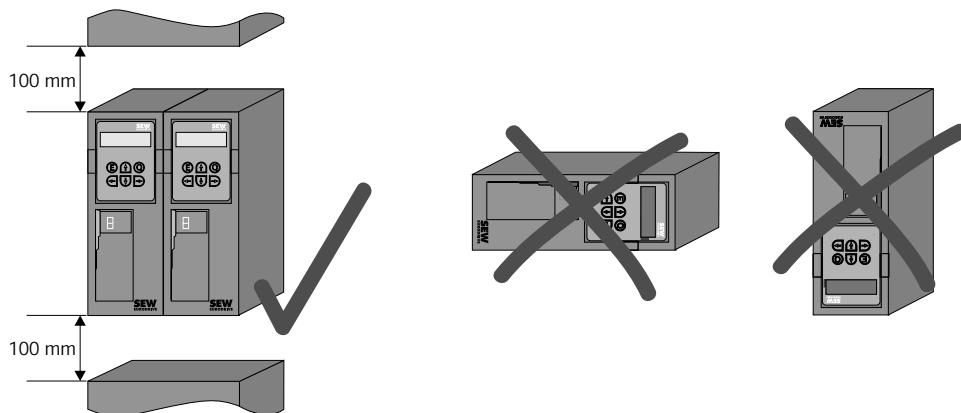
59847AXX

*Fig. 3: Obsérvense los pares de apriete*

- El **par de apriete permitido para las bornas de señal** es de 0,6 Nm.

#### Espacio mínimo libre y posición de montaje

- A fin de que la unidad pueda ventilarse adecuadamente deberá dejarse un **espacio libre de 100 mm tanto en la parte superior como en la parte inferior**. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro. En los tamaños 4 y 5 no deberán instalarse componentes sensibles al calor en un espacio de 300 mm por encima del aparato. Coloque los equipos siempre en posición **vertical**. Queda prohibido montar las unidades horizontal, transversalmente o invertidas.



60136AXX

*Fig. 4: Espacio libre mínimo y posición de montaje de los aparatos*

**Bandejas de cables separadas**

- Coloque los **cables de potencia y las conducciones electrónicas en bandejas de cables separadas.**

**Fusibles e interruptor diferencial**

- Instale los **fusibles al comienzo de la línea de alimentación de red** antes del contactor de red (→ Esquema de conexiones del equipo básico, etapa de potencia y freno).
- SEW-EURODRIVE recomienda renunciar al uso de interruptores diferenciales. Si, no obstante, está prescrito el uso de un interruptor de corriente de defecto (FI) para la protección de contacto accidental directo o indirecto, se ha de **observar la indicación siguiente según EN 61800-5-1:**

	<b>¡ADVERTENCIA!</b>
	<p>Uso de interruptor de corriente de defecto de tipo erróneo. Lesiones graves o fatales.</p> <p>MOVIDRIVE® puede causar una corriente continua en el conductor de puesta a tierra. Si se utiliza un interruptor de corriente de defecto (FI) en el caso de protección contra contacto accidental directa o indirecta, <b>se permite en el lado de la alimentación de corriente del MOVIDRIVE® sólo un interruptor de corriente de defecto (FI) de tipo B.</b></p>

**Contactores de red y de frenado**

- Como contactores de red y de frenado utilice **exclusivamente contactores de la categoría AC-3** (EN 60947-4-1).

	<b>NOTAS</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>No utilice el <b>contactor de red K11</b> (→ Cap. "Esquema de conexiones equipo básico") para el modo manual, sino <b>sólo para conectar y desconectar el variador</b>. Utilice para el modo manual los comandos "Habilitación/Parada", "Dcha/Parada" o "Izda/Parada".</li> <li>Para el contactor de red K11 deberá mantenerse un tiempo mínimo de desconexión de 10 s.</li> </ul>

**Más de cuatro unidades**

- Más de cuatro unidades** conectadas a un **contactor de red** apto para la corriente total: **intercale una reactancia de red trifásica** para limitar la corriente de entrada.

**Conexión a red de puesta a tierra (→ EN 61800-5-1)**

- Con una **línea de alimentación de red < 10 mm<sup>2</sup>**: Tienda un **segundo conductor de puesta a tierra con la misma sección que la línea de alimentación de red** en paralelo al conductor de puesta a tierra a través de bornas separadas o utilice un **conductor de puesta a tierra de cobre con una sección de 10 mm<sup>2</sup>**.
- Con una **línea de alimentación de red de 10 mm<sup>2</sup> ... 16 mm<sup>2</sup>**: Tienda un **conductor de puesta a tierra de cobre con la misma sección de la línea de alimentación de red**.
- Con una **línea de alimentación de red de 16 mm<sup>2</sup> ... 35 mm<sup>2</sup>**: Tienda un **conductor de puesta a tierra de cobre con una sección de 16 mm<sup>2</sup>**.
- Con una **línea de alimentación de red > 35 mm<sup>2</sup>**: Tienda un **conductor de puesta a tierra de cobre con la mitad de la sección de la línea de alimentación de red**.

**Redes IT**

- SEW-EURODRIVE recomienda utilizar en las redes de tensión con punto neutro no conectado a tierra (**redes IT**) **protección diferencial contra fugas a base de sensores de impulsos**. Esto evita disparos erróneos del diferencial debido a la capacitancia a tierra del variador. Los **valores límite de compatibilidad electromagnética para la emisión de interferencias** no están **especificados en las redes de alimentación sin un punto de neutro conectado a tierra (sistemas IT)**.



## Instalación

### Instrucciones de instalación de la unidad básica

#### Secciones

- Línea de alimentación de red: **sección conforme a la corriente nominal de entrada  $I_{\text{Red}}$**  con carga nominal.
- Línea de alimentación del motor: **sección conforme a la corriente nominal de salida  $I_N$** .
- Líneas electrónicas MCF/MCV/MCS:
  - en caso de conductor individual 0,20...2,5 mm<sup>2</sup> (AWG24...12)
  - en caso de conductor doble 0,20...1 mm<sup>2</sup> (AWG24...17)

#### Salida del aparato

	<p><b>¡ALTO!</b></p> <p>Si conecta cargas capacitivas, puede destruirse el MOVIDRIVE®.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Conecte <b>únicamente cargas resistivas o inductivas (motores)</b>.</li> <li>• ¡No conecte en ningún caso cargas capacitivas!</li> </ul>
--	--

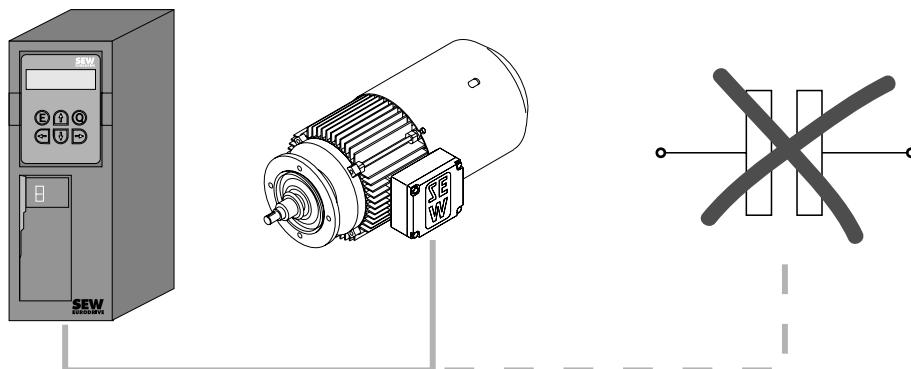


Fig. 5: Conectar únicamente cargas resistivas o inductivas, nunca capacitivas.

60135AXX

#### Conexión de las resistencias de frenado

- Utilice **dos cables trenzados adyacentes o un cable de potencia apantallado de 2 conductores**. Sección conforme a la corriente nominal de salida del variador.
- Proteja la resistencia de frenado con un **relé bimetálico / relé de sobrecarga térmica** (→ Esquema de conexiones de equipo básico, etapa de potencia y freno). Ajuste la **corriente de disparo** en función de los **datos técnicos de la resistencia de frenado**. SEW-EURODRIVE recomienda usar relés de sobrecorriente de la clase de disparo 10 ó 10A según EN 60947-4-1.
- En las resistencias de frenado de las series **BW...-T / BW...-P** se puede conectar, **como alternativa** a un relé bimetálico, el **interruptor térmico / relé de sobrecorriente integrado con un cable apantallado de 2 conductores**.
- Monte las **resistencias de frenado de construcción plana** con la correspondiente **protección contra contacto accidental**.

#### Montaje de resistencias de frenado **BW... / BW..-T / BW...-P**

- Montaje permitido:
  - en superficies horizontales
  - en superficies verticales con bornas abajo y chapa perforada arriba y abajo
- Montaje no permitido:
  - en superficies verticales con bornas arriba, a la derecha o izquierda



**Funcionamiento  
de las resistencias  
de frenado**

- En funcionamiento normal, las líneas de alimentación a las resistencias de frenado llevan **alta tensión continua de commutación**.



**! ¡ADVERTENCIA!**

Las superficies de las resistencias de frenado cargadas con  $P_N$  alcanzan temperaturas elevadas.

Peligro de quemaduras y de incendio.

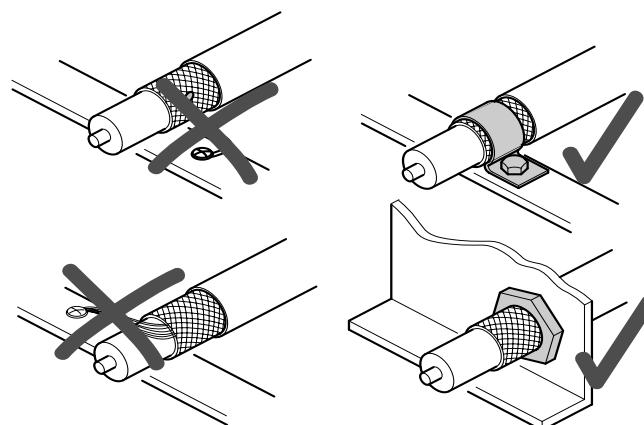
- Seleccione un lugar de instalación adecuado. Generalmente, las resistencias de frenado se montan encima del armario de conexiones.
- No tocar la resistencia de frenado.

**Entradas y  
salidas binarias**

- Las **entradas binarias** están **aisladas** mediante optoacopladores.
- Las **salidas binarias** son **resistentes a los cortocircuitos** y a las **tensiones externas hasta los 30 V<sub>CC</sub>**. ¡Una tensión externa superior a este valor podría dañarlas seriamente!

**Instalación  
conforme a la  
normativa de  
compatibilidad  
electromagnética**

- Utilice únicamente **cables de control apantallados**.
- Todos los cables salvo el de alimentación de red deben **estar apantallados**. En el caso del cable del motor puede emplear para alcanzar el valor límite de emisión de interferencias la opción de anillo de ferrita HD.. como alternativa al apantallado.
- Si se utilizan cables del motor apantallados, p. ej. cables del motor prefabricados de SEW-EURODRIVE, tiene que **ejecutar lo más cortos posible los conductores no apantallados entre colocación de pantalla y borna de conexión del variador**.
- Coloque el **apantallado de la manera más directa con contacto amplio a tierra en ambos lados**. A fin de evitar bucles de corriente, es posible conectar a tierra un extremo del apantallado a través de un condensador antiparasitario (220 nF / 50 V). En el caso de una línea de apantallado doble, conecte a tierra el apantallado exterior en el lado del variador y el apantallado interior en el otro extremo.



60028AXX

Fig. 6: Conexión correcta de apantallado con abrazadera de metal (borna de apantallado) o prensaestopas

- Para el **apantallado** de las líneas puede utilizar asimismo **canales de chapa conectados a tierra** o **tubos de metal**. **Tienda las líneas de potencia y de control por separado**.
- Conecte a tierra el **variador** y **todos los equipos adicionales de acuerdo con las exigencias de alta frecuencia** (superficie de contacto amplia y metálica entre la carcasa del equipo y la tierra, por ejemplo, placa de montaje del armarios de conexiones sin pintar).



## Instalación

### Instrucciones de instalación de la unidad básica



#### NOTA

- Este producto es de disponibilidad restringida según IEC 61800-3. Este producto puede causar interferencias en el ámbito doméstico. En este caso puede que el usuario deba adoptar las medidas adecuadas.
- En la documentación "CEM en la tecnología de accionamiento" de SEW-EURODRIVE encontrará información detallada acerca de la instalación conforme a CEM.

#### Filtro de red

- Los **tamaños 1 y 2** incorporan **de serie** un **filtro de red**. Con este filtro de red **se cumple la clase de valor límite A del lado de la red**. Con el fin de cumplir con la clase de valor límite B se ha de usar opcionalmente un filtro de red NF...-...
- Para los **tamaños 3 a 5** se **precisa** para la clase de valor límite A y B la **opción de filtro de red NF...-...**
- Monte el **filtro de red cerca del variador** pero fuera del espacio libre mínimo necesario para la refrigeración.
- Entre filtro de red y MOVIDRIVE® no debe comutarse.
- Límite el **cable entre el filtro de entrada y el variador a la longitud absolutamente necesaria** sin que supere un máximo de 400 mm. Será suficiente emplear cables trenzados y sin apantallar. Como línea de alimentación de red utilice asimismo cables no apantallados.
- Si se conectan **varios variadores a un filtro de red**, este filtro de red debe montarse **o directamente en la entrada del armario de conexiones o en las inmediaciones de los variadores**. La selección del filtro de red se hace en función de la corriente total de los variadores conectados.
- Los **valores límite de compatibilidad electromagnética para la emisión de interferencias no están especificados** en los **sistemas de alimentación sin un punto de neutro conectado a tierra** (sistemas IT). La **efectividad de los filtros de red** en las redes IT está **fuertemente limitada**.

#### Emisión de interferencias

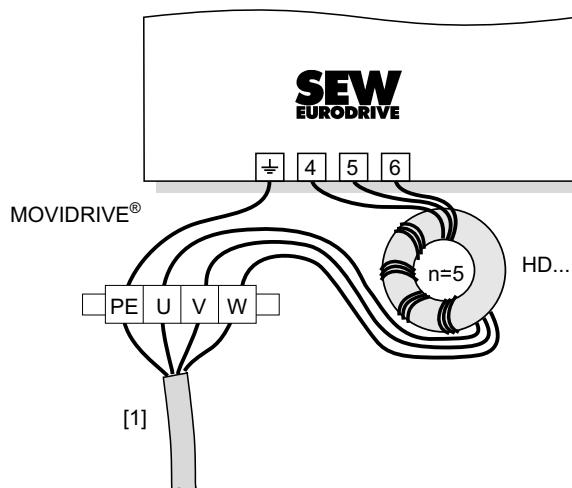
Para **atenerse a la clase de valor límite A y B** SEW-EURODRIVE recomienda tomar las siguientes medidas de **compatibilidad electromagnética en la salida**:

- Cable de motor apantallado
- Opción anillo de ferrita HD...



Anillo de ferrita  
HD...

- Monte el **anillo de ferrita cerca del variador** pero fuera del espacio libre mínimo necesario para la refrigeración.
- Conduzca **todas las tres fases del cable de motor [1] conjuntamente a través del anillo de ferrita**. Con el fin de alcanzar un efecto de filtración superior, **¡no conduzca el conductor de puesta a tierra a través del anillo de ferrita!**



60029AXX

(1) Cable de motor



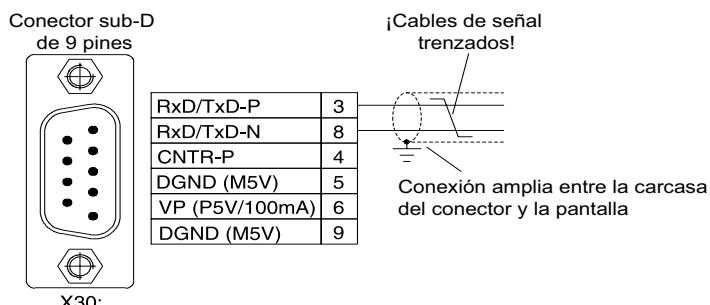
## Instalación

### Indicaciones de instalación de la interface PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### 4.2 Indicaciones de instalación de la interface PROFIBUS-DP (MC\_41A)

##### Asignación de contactos

La conexión a la red del PROFIBUS se realiza con un conector sub-D de 9 polos según IEC 61158 (→ figura siguiente). La conexión T del bus debe realizarse utilizando un conector con la configuración correspondiente.



02893AES

Generalmente, la conexión del variador vectorial MOVIDRIVE® *compact* al sistema PROFIBUS se lleva a cabo a través de un cable de dos hilos trenzado y apantallado. Al seleccionar el conector del bus, tenga en cuenta la velocidad de transmisión máxima admisible.

La conexión del cable de dos hilos al conector del PROFIBUS se lleva a cabo a través del pin 3 (RxD/TxD-P) y del pin 8 (RxD/TxD-N). La comunicación se establece a través de estos dos contactos. Las señales RS485 RxD/TxD-P y RxD/TxD-N deben tener los mismos contactos en todas las unidades PROFIBUS. De lo contrario, no hay posibilidad de comunicación a través del bus. A través del pin 4 (CNTR-P), la interfaz de PROFIBUS suministra una señal de control TTL para un repetidor o un adaptador de fibra óptica (referencia = pin 9).

##### Apantallado y tendido de los cables de bus

La interfaz de PROFIBUS es compatible con la técnica de transmisión RS485 y requiere como medio físico el tipo de cable A especificado para el PROFIBUS de conformidad con la norma IEC 61158; es decir, un cable de dos hilos trenzados y apantallado.

Un apantallamiento adecuado del cable del bus atenúa las interferencias eléctricas que pueden surgir en los entornos industriales. Tenga en cuenta las siguientes instrucciones para obtener un apantallamiento óptimo:

- Apriete manualmente los tornillos de sujeción de los conectores, los módulos y los cables de conexión equipotencial.
- Utilice exclusivamente conectores con carcasa metálica o metalizada.
- Conecte el apantallamiento al conector con una superficie de contacto lo más amplia posible.
- Coloque el apantallamiento del cable del bus en ambos extremos.
- No tienda los cables de señal y los cables del bus paralelos a los cables de potencia (cables del motor). Tiéndalos en canaletas de cables separadas.
- En los entornos industriales, utilice bandejas para cables metálicas y conectadas a tierra.
- Coloque el cable de señal y la conexión equipotencial correspondiente a poca distancia el uno de la otra y siguiendo el recorrido más corto posible.
- Evite prolongar los cables del bus mediante conectores de enchufe.
- Tienda los cables del bus cerca de las superficies de tierra existentes.

#### NOTA

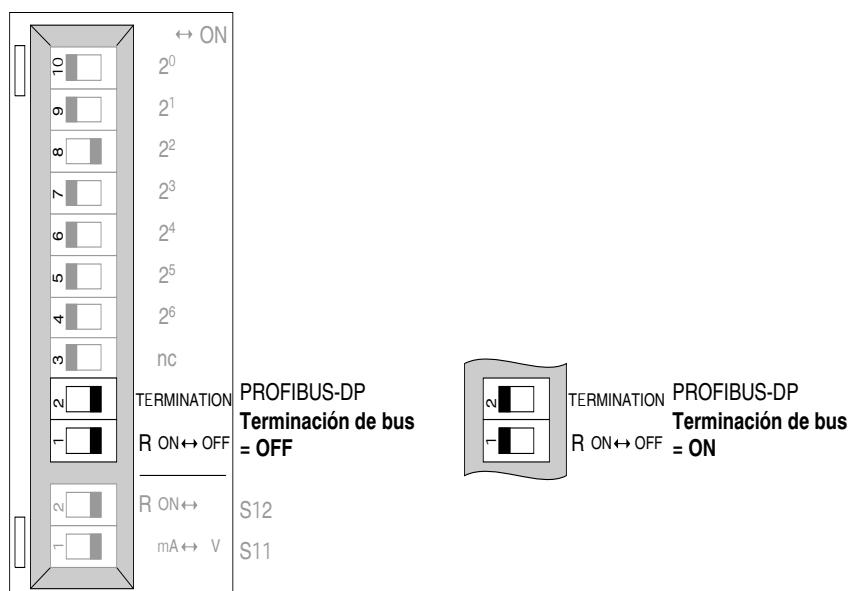


En caso de producirse oscilaciones en el potencial de tierra, puede fluir una corriente compensatoria por el apantallamiento conectado a ambos lados y al potencial de tierra (PE). En ese caso, asegúrese de que existe una conexión equipotencial suficiente conforme a las normas VDE vigentes.


**Terminación de bus con MCF/MCV/MCS41A**

Si el variador vectorial MOVIDRIVE® *compact* se encuentra al inicio o al final de un segmento PROFIBUS, por regla general, la conexión a la red PROFIBUS no se lleva a cabo a través de una conexión del bus T con línea PROFIBUS de entrada y de salida, sino directamente con una línea PROFIBUS. Para evitar fallos del sistema de bus provocados por reflexiones, etc., el segmento PROFIBUS debe limitarse en el primer y último participante físico con las resistencias de terminación para el bus.

Debido a que las resistencias de terminación para el bus se pueden conectar en el variador (interruptores DIP debajo de la unidad de conexión → cap. "Quitar la unidad de conexión" en la página 33), no es necesario el uso de un conector sub-D con resistencias de terminación integradas.



02894AES

Fig. 7: Activar la terminación del bus en MCF/MCV/MCS41A con los interruptores DIP

	<b>NOTA</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Deben conectarse siempre ambos interruptores DIP (TERMINATION 1 y 2).</li> <li>La terminación de bus es compatible con el tipo de cable A según la norma IEC 61158.</li> <li>Si utiliza los conectores sub-D con resistencia de terminación de bus integradas, no deberá conectar las resistencias de terminación en el variador.</li> </ul>
--	---



## Instalación

### Indicaciones de instalación de la interface PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### Ajustar la dirección de estación para MCF/MCV/MCS41A

La dirección de estación de PROFIBUS se ajusta con los interruptores DIP 4 ... 10 (valor  $2^6 \dots 2^0$ ) debajo de la unidad de conexión (→ Cap. "Quitar la unidad de conexión" en la página 33). MOVIDRIVE® compact es compatible con el rango de direcciones entre 0 y 125.

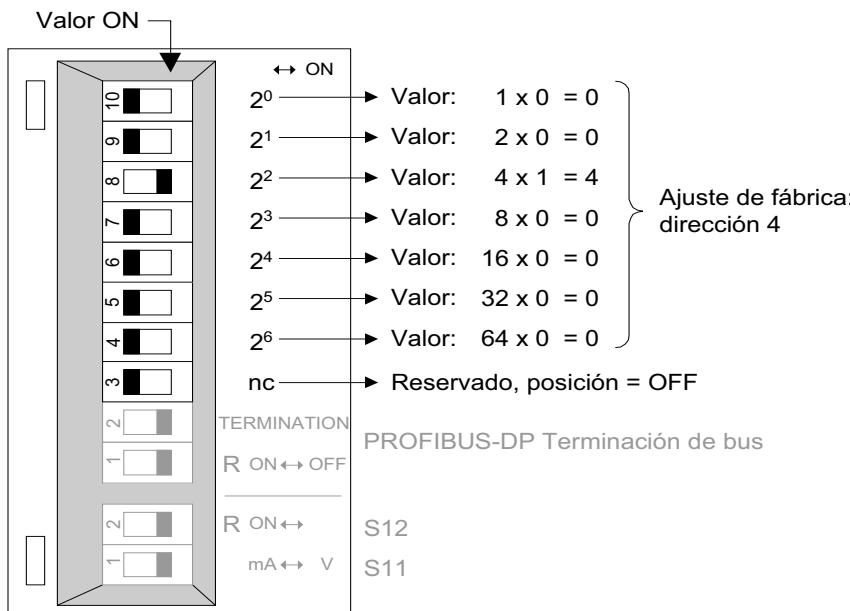


Fig. 8: Ajuste de la dirección de estación de PROFIBUS para MCF/MCV/MCS41A

La dirección de estación de PROFIBUS sólo puede ajustarse mediante los interruptores DIP con la unidad de conexión quitada. Por tanto, la dirección no puede modificarse durante el funcionamiento. La modificación es efectiva una vez que se haya vuelto a conectar el variador vectorial (red + 24 V<sub>CC</sub> OFF/ON). El variador vectorial muestra la dirección de estación actual en el parámetro del monitor del bus de campo P092 "Dirección del bus de campo" (indicación con DBG11B o MOVITOOLS/SHELL).

#### Ejemplo: Ajuste de la dirección de estación 17

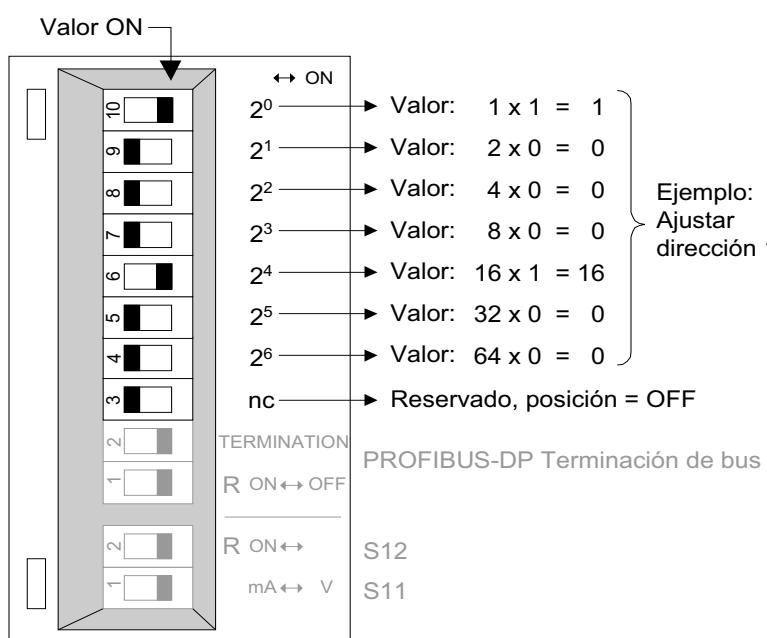


Fig. 9: Ajuste de la dirección de estación 17



### 4.3 Instalación conforme a UL

Para realizar la instalación conforme a UL obsérvense las siguientes indicaciones:

- Utilice como cable de conexión únicamente cables de cobre con los **siguientes valores nominales de temperatura**:
  - MOVIDRIVE® compact MC\_4\_A0015 ... 0300: valor nominal de temperatura 60 °C / 75 °C
  - MOVIDRIVE® compact MC\_4\_A0370 ... 0750: valor nominal de temperatura 75 °C
- Los **pares de apriete permitidos** de las bornas de potencia del MOVIDRIVE® compact son:
 

– Tamaño 1	→ 0,6 Nm
– Tamaño 2	→ 1,5 Nm
– Tamaño 3	→ 3,5 Nm
– Tamaños 4 y 5	→ 14 Nm
- Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® compact son **adecuados para el funcionamiento en redes de tensión con punto neutro conectado a tierra** (redes TN y TT) que puedan suministrar la corriente máxima según las siguientes tablas y que tengan una tensión máxima de 240 V<sub>CA</sub> para MOVIDRIVE® compact MC\_4\_A...-2\_3 (unidades de 230 V<sub>CA</sub>) y de 500 V<sub>CA</sub> para MOVIDRIVE® compact MC\_4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>). Los datos de potencia de los fusibles no deberán exceder los valores indicados en las tablas.

#### Unidades de 400/500 V

MOVIDRIVE® compact MC_4_A...5_3	Corriente de alimentación máx.	Tensión de alimentación máx.	Fusibles
0015/0022/0030/0040	10000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	35 A / 600 V <sub>CA</sub>
0055/0075/0110	5000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	30 A / 600 V <sub>CA</sub>
0150/0220	5000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	175 A / 600 V <sub>CA</sub>
0300	5000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	225 A / 600 V <sub>CA</sub>
0370/0450	10000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	350 A / 600 V <sub>CA</sub>
0550/0750	10000 A <sub>CA</sub>	500 V <sub>CA</sub>	500 A / 600 V <sub>CA</sub>

#### Unidades de 230 V

MOVIDRIVE® compact MC_4_A...2_3	Corriente de alimentación máx.	Tensión de alimentación máx.	Fusibles
0015/0022/0037	5000 A <sub>CA</sub>	240 V <sub>CA</sub>	30 A / 250 V <sub>CA</sub>
0055/0075	5000 A <sub>CA</sub>	240 V <sub>CA</sub>	110 A / 250 V <sub>CA</sub>
0110	5000 A <sub>CA</sub>	240 V <sub>CA</sub>	175 A / 250 V <sub>CA</sub>
0150	5000 A <sub>CA</sub>	240 V <sub>CA</sub>	225 A / 250 V <sub>CA</sub>
0220/0300	10000 A <sub>CA</sub>	240 V <sub>CA</sub>	350 A / 250 V <sub>CA</sub>

#### NOTAS



- Como fuente de tensión externa de -24 V DC utilice únicamente aparatos comprobados con tensión limitada de salida ( $U_{\text{máx}} = 30 \text{ V DC}$ ) y **corriente limitada de salida** ( $I \leq 8 \text{ A}$ ).
- La certificación UL no es válida para el funcionamiento en redes de tensión con puntos neutros sin conectar a tierra (redes IT).

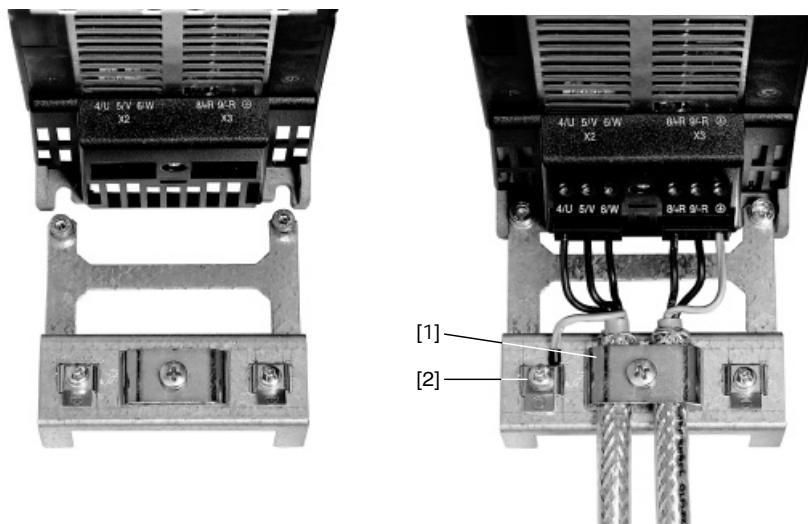


#### 4.4 Bornas de apantallado

Por medio de las bornas de apantallado para las etapas de potencia es posible montar de forma sumamente cómoda el apantallado de la línea de alimentación del motor y de la resistencia de frenando. Coloque la pantalla y el cable de puesta a tierra tal y como se muestra en la imagen.

**Borna de  
apantallado  
para etapa de  
potencia,  
tamaño 1**

En los MOVIDRIVE® compact tamaño 1 se suministra de serie una borna de apantallado para la etapa de potencia. Monte esta borna de apantallado junto con los tornillos de sujeción del aparato.



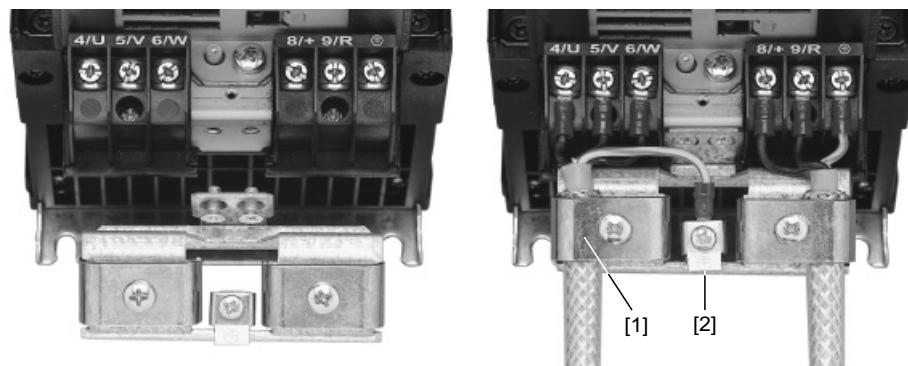
02012CXX

Fig. 10: Fijación de la borna de apantallado de la etapa de potencia (MOVIDRIVE® compact tamaño 1)

- [1] Borna de apantallado
- [2] Conexión de puesta a tierra (⏚)

**Borna de  
apantallado  
para etapa de  
potencia,  
tamaño 2**

En los MOVIDRIVE® compact tamaño 2 se suministra de serie una borna de apantallado para la etapa de potencia con 2 tornillos de sujeción. Monte esta borna de apantallado con los dos tornillos de sujeción.



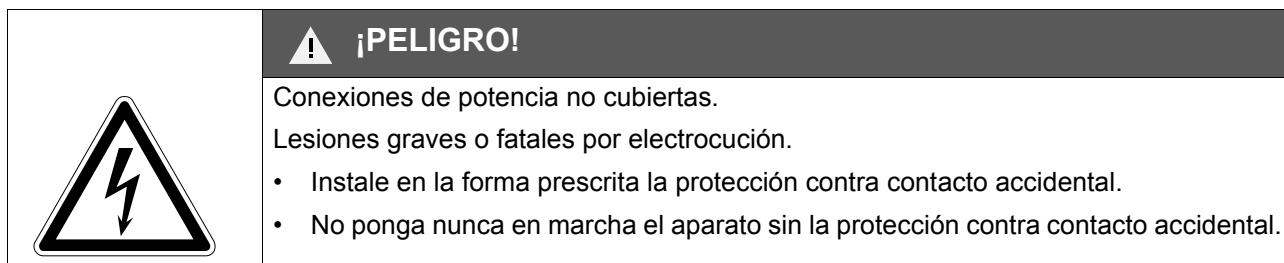
59874AXX

Fig. 11: Fijación de la borna de apantallado de la etapa de potencia (MOVIDRIVE® compact tamaño 2)

- [1] Borna de apantallado
- [2] Conexión de puesta a tierra (⏚)



#### 4.5 Protección contra contacto accidental



Con la protección contra contacto accidental montada, los aparatos MOVIDRIVE® *compact* de tamaño 4 y 5 alcanzan el tipo de protección IP10, y sin protección contra contacto accidental el tipo IP00.

Para MOVIDRIVE® *compact*, de tamaño 4 y de tamaño 5 se suministran de serie 2 protecciones contra contacto accidental junto con 8 tornillos de sujeción. Monte la protección contra contacto accidental en ambas cubiertas para las bornas de la etapa de potencia.

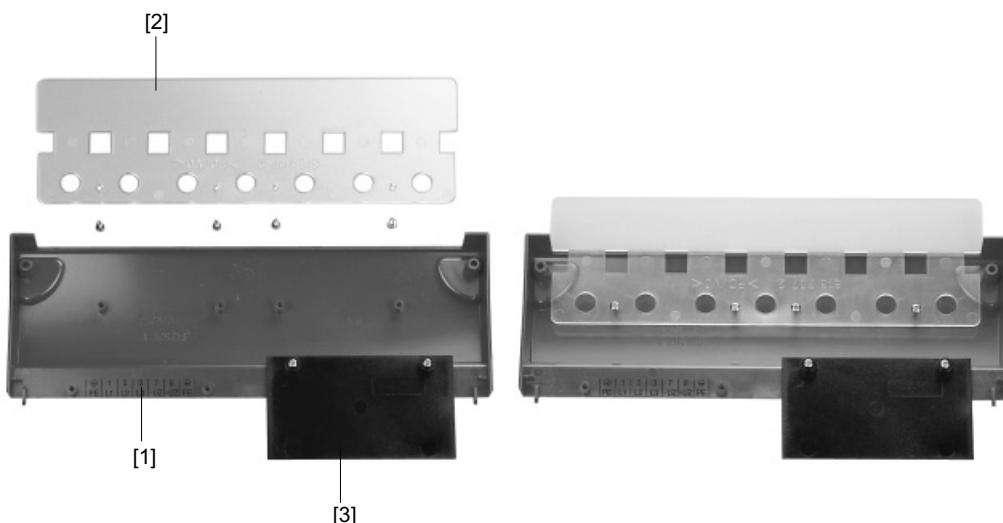


Fig. 12: Protección contra contacto accidental para MOVIDRIVE® *compact* tamaños 4 y 5 06624AXX

- [1] Cubierta
- [2] Cubierta para las conexiones
- [3] Deflector



## Instalación

### Esquema de conexiones del equipo básico

#### 4.6 Esquema de conexiones del equipo básico

##### Conexión de la etapa de potencia y del freno

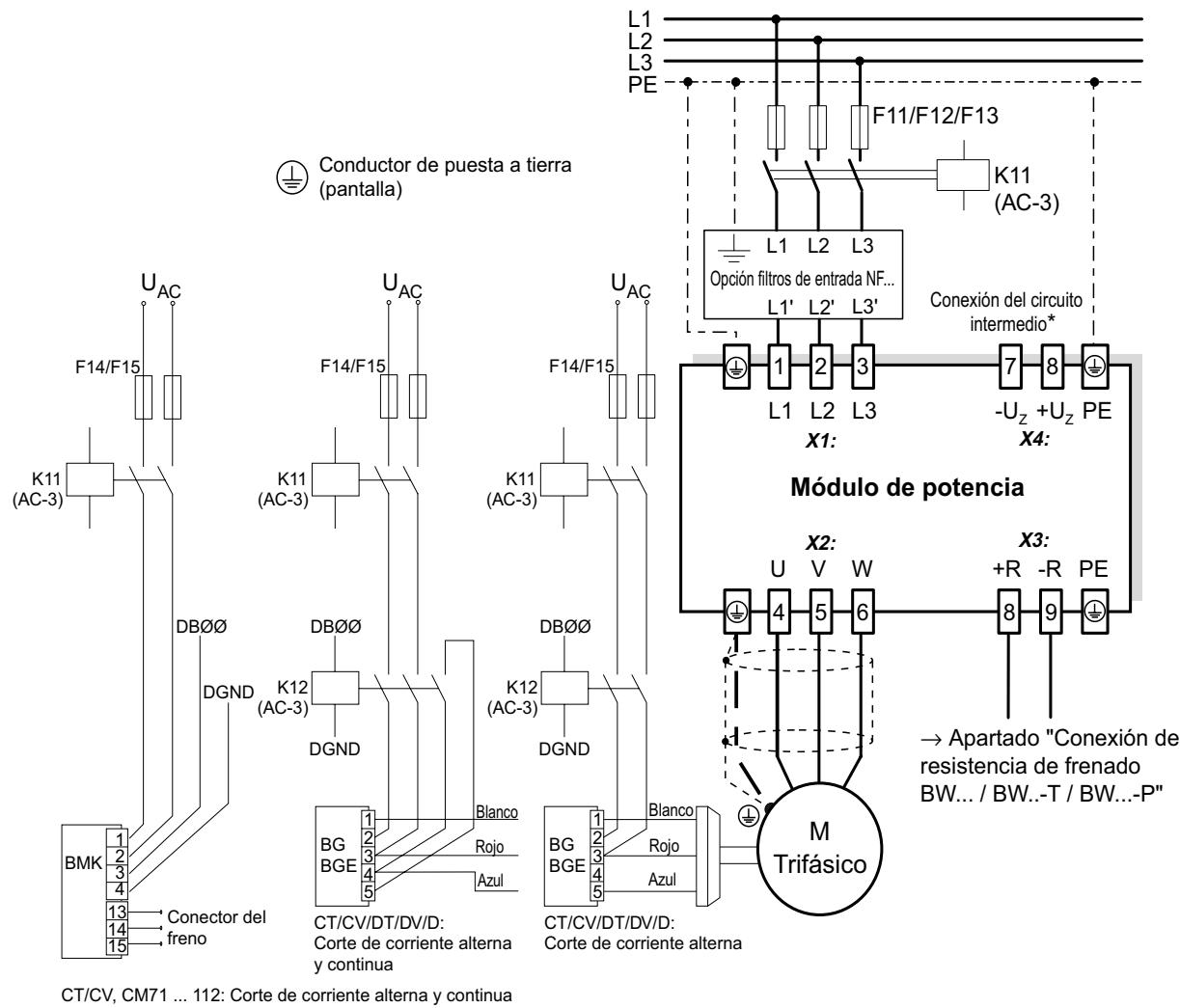


Fig. 13: Esquema de conexiones de la etapa de potencia y del freno

55310CES

- \* En los tamaños 1 y 2 no se dispone de una conexión de puesta a tierra junto con las bornas de conexión a la red y al motor (X1, X2). En este caso emplee la borna de puesta a tierra junto con la conexión del circuito intermedio (X4).

**Importante:** Respete para la conexión del freno las instrucciones de funcionamiento de los motores utilizados.

 <b>¡ALTO!</b>	<p>Si el rectificador de freno se conecta a través del cable de alimentación de red, el funcionamiento del freno está restringido.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Conecte el rectificador del freno a través de un cable de alimentación de red separado.</li> <li>• ¡No está permitida la alimentación a través de la tensión del motor!</li> </ul>
-------------------	--

Utilice siempre la desconexión de corriente continua y de corriente alterna del freno en

- todas las aplicaciones de elevación,
- accionamientos que requieran un tiempo rápido de respuesta de frenado y
- en los modos de funcionamiento CFC y SERVO.



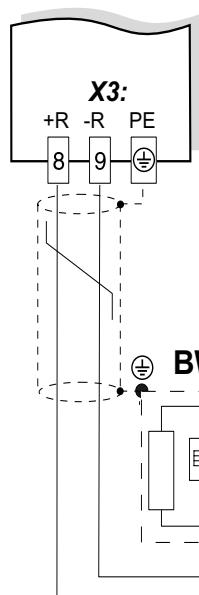
## Esquema de conexiones del equipo básico

*Rectificador del freno en el armario de conexiones*

Al instalar el rectificador del freno en el armario de conexiones, tienda los cables de unión entre el rectificador y el freno separados de los restantes cables de potencia. El tendido conjunto está permitido únicamente si los cables de potencia están apantallados.

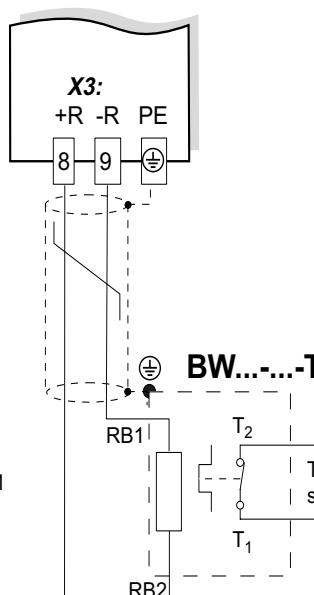
**Conexión de resistencia de frenado BW... / BW...-....T / BW...-....P**

## Etapa de potencia



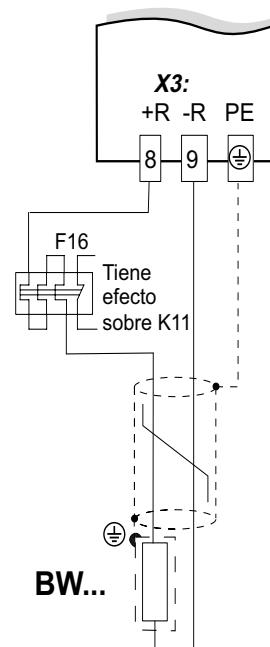
Si se dispara el contacto auxiliar, deberá abrirse K11 y DI00 "Bloqueo regulador" deberá recibir una señal "0". ¡No deberá interrumpirse el circuito de resistencia!

## Etapa de potencia



Si se dispara el interruptor térmico interno, deberá abrirse K11 y DI00 "Bloqueo regulador" deberá recibir una señal "0". ¡No deberá interrumpirse el circuito de resistencia!

## Etapa de potencia



Si se dispara el relé bimetálico externo (F16), deberá abrirse K11 y DI00 "Bloqueo regulador" deberá recibir una señal "0". ¡No deberá interrumpirse el circuito de resistencia!

59500AES

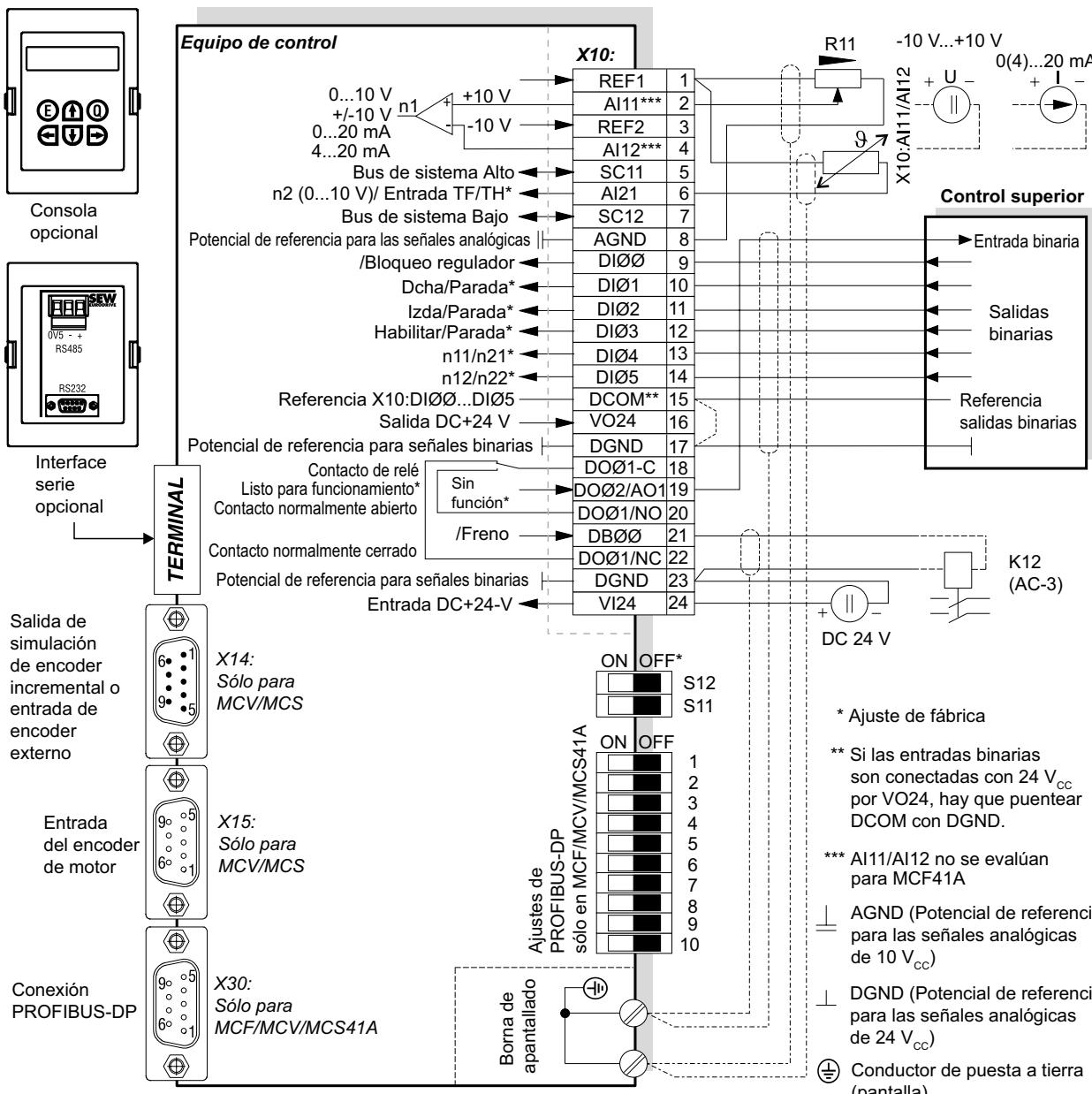
Tipo de resistencia de frenado	Protección contra sobrecarga		
	Especificado por el diseño	Interruptor térmico interno (..T)	Relé bimetálico externo (F16)
BW...	-	-	Necesario
BW...-....T	-	Es necesaria una de las dos opciones (interruptor térmico interno / relé bimetálico externo).	
BW...-003 / BW...-005	Suficiente	-	Permitido



## Instalación

### Esquema de conexiones del equipo básico

#### MCF/MCV/MCS4\_A: Esquema de conexiones del equipo de control



59873AES

- MCF/MCV/MCS41A (con PROFIBUS-DP):** SEW-EURODRIVE recomienda efectuar la alimentación de estas unidades siempre con 24 V<sub>CC</sub> a la borna X10:24 (VI24). Esta alimentación de tensión externa de 24 V<sub>CC</sub> debe ser capaz de suministrar una potencia constante de 50 W y una potencia máxima (1 s) de 100 W.
- La entrada analógica AI21 (X10:6) puede usarse opcionalmente como entrada de tensión de 10 V o como entrada TF/TH. La conmutación se lleva a cabo con parámetro P120.
- Los interruptores DIP S11, S12 y 1 ... 10 sólo son accesibles después de quitar la unidad de conexión (→ Cap. "Quitar la unidad de conexión").
- La función de los interruptores DIP 1 ... 10 se explica en los capítulos "Terminación de bus" y "Ajuste de la dirección de estación".
- El cable TF/TH debe estar apantallado o colocarse por separado de los cables de potencia (por ejemplo, cables de motor o de freno) con una distancia mínima de 0,2 m. Al utilizar cable híbrido para cables de motor y conexión TF/TH, debe estar apantallado por separado el cable TF/TH.

**MCF/MCV/MCS4\_A: Descripción de función de las bornas de la unidad básica**

Borna	Funcióñ
X1:1/2/3 X2:4/5/6 X3:8/9 X4:	L1/L2/L3 (PE) U/V/W (PE) +R/-R (PE) +Uz/-Uz (PE)
X10:1 X10:2/4	REF1 AI11/12
X10:3 X10:5/7 X10:6 X10:8	REF2 SC11/SC12 AI21 AGND
X10:9 X10:10 X10:11 X10:12 X10:13 X10:14	DI0Ø DI01 DI02 DI03 DI04 DI05
X10:15	DCOM
X10:18 X10:19	DO01-C DO02/AO1
X10:20	DO01-NO
X10:21	DB0Ø
X10:22	DO01-NC
X10:23 X10:24	DGND VI24
X14:1 X14:2 X14:3 X14:4 X14:5 X14:6 X14:7 X14:8 X14:9	Entrada de encoder externo o salida de simulación de encoder incremental
X15:1 X15:2 X15:3 X15:4 X15:5 X15:6 X15:7 X15:8 X15:9	Entrada del encoder de motor
X30:	MCF/MCV/MCS41A: Conexión PROFIBUS-DP, conector hembra sub-D de 9 polos, asignación de contactos → página 22
1 ... 10	Interruptores DIP para los ajustes de PROFIBUS → página 23
S11: S12:	Comutación señal I (0(4)...20 mA <sub>CC</sub> ) ↔ señal U (-10 V...0...10 V, 0...10 V <sub>CC</sub> ), ajuste de fábrica señal U Conectar/desconectar resistencia de terminación para el bus del sistema, ajuste de fábrica: desconectado
TERMINAL	Zócalo para opción DBG11B u opciones USS21A / USB11A



## Instalación

### Esquema de conexiones del equipo básico



#### NOTA

**Tenga en cuenta en caso de MCS4\_A:** Si se conecta un TH/TH a X15:5 y X15:9, no puede conectarse a X10:1 y X10:6 ningún TF/TH. La borna X10:6 no puede usarse en este caso, ni como entrada de tensión de 10 V<sub>CC</sub>. Ponga en MOVITOOLS® P120 a "TF" y ajuste con P835 la reacción de fallo correspondiente.

#### Salida analógica AO1

Con MOVIDRIVE® MCF40A/MCV/MCS40A se puede utilizar la salida binaria DO02 (X10:19) también como salida analógica AO1 de 0(4)...20 mA. La comutación se lleva a cabo con los parámetros P621 "Salida binaria DO02" y P642 "Modo funcin. AO1".

Función de X10:19	P621 "Salida binaria DO02"	P642 "Modo funcin. AO1"
Salida binaria DO02	≠ Ajustar SIN FUNCION	= Ajustar DESCONECTADO
Salida analógica AO1	= Ajustar SIN FUNCION	≠ Ajustar DESCONECTADO
	≠ Ajustar SIN FUNCION	≠ Ajustar DESCONECTADO
Sin función	= Ajustar SIN FUNCION	= Ajustar DESCONECTADO

#### MCV41A: Asignación de bornas electrónicas y casilla de rotulación

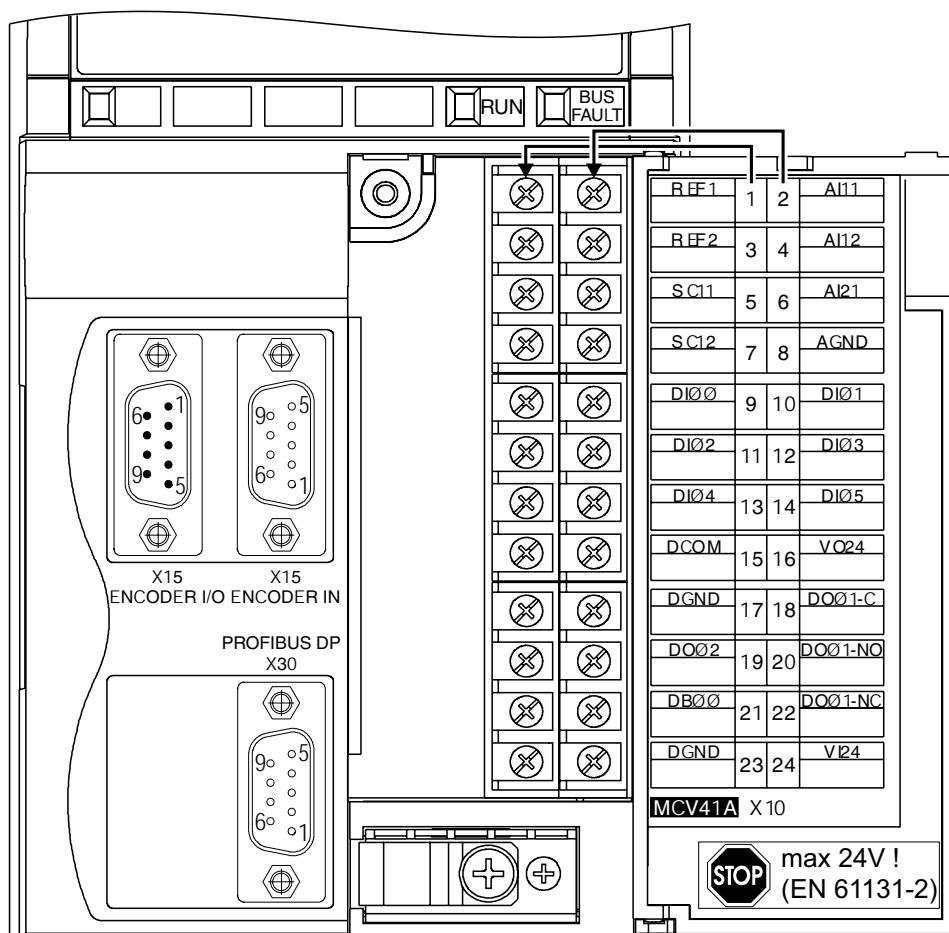


Fig. 14: Bornas electrónicas y casilla de rotulación en base al ejemplo de MCV41A

59896AXX



#### 4.7 Quitar la unidad de conexión

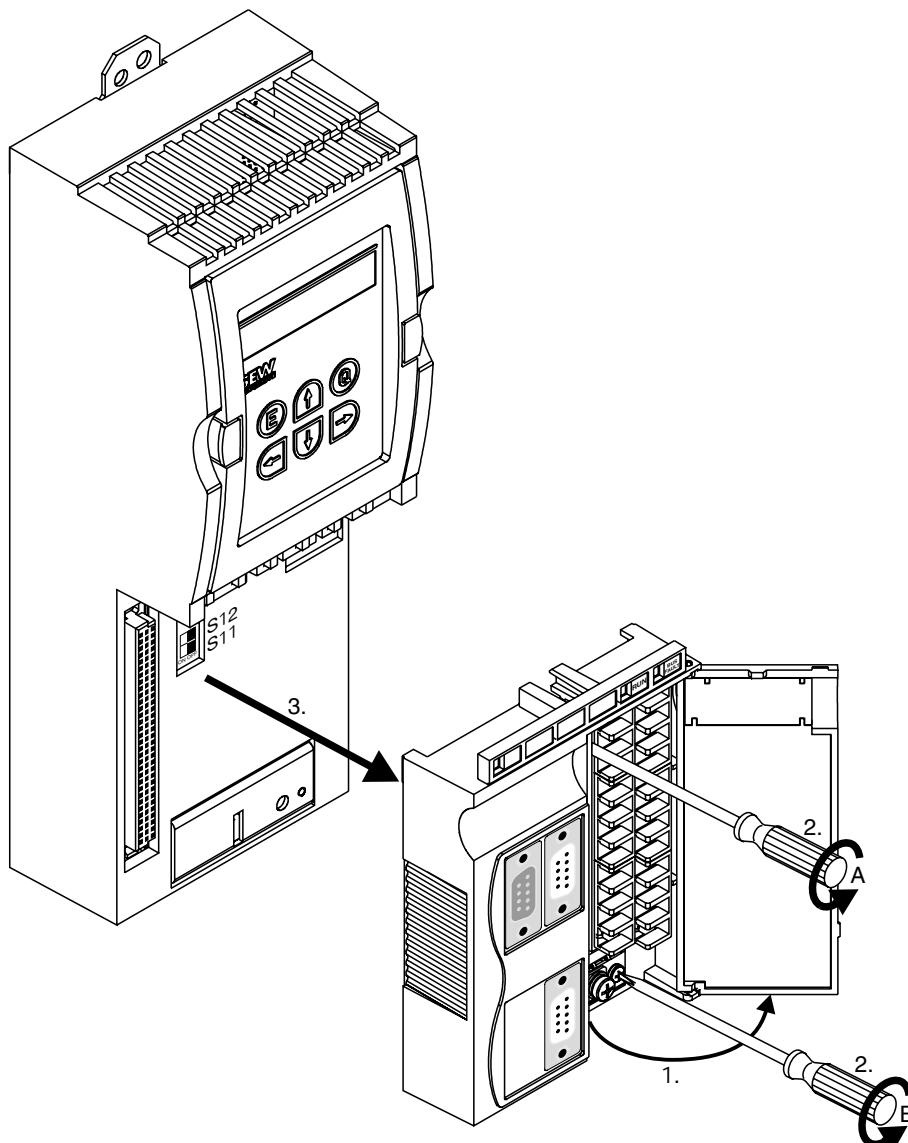


##### NOTA

Desconecte primero la tensión de red y la tensión de apoyo de 24 V<sub>CC</sub> antes de quitar la unidad de conexión.

Para facilitar la instalación de los cables de control puede quitar la unidad de conexión completa del equipo de control. Para ajustar los interruptores DIP para PROFIBUS (1 ... 10), INTERBUS (S1...S6), conmutación de señal n1 (S11) y resistencia de terminación SBUS (S12), tiene que quitar la unidad de conexión. Proceda para ello de la siguiente forma:

1. Abra la tapa de la unidad de conexión.
2. Suelte los tornillos de fijación A y B, son imperdibles y no pueden caerse.
3. Retire la unidad de conexión del equipo de control.



60111AXX

Para colocar la unidad de conexión, proceda siguiendo el orden inverso.



## Instalación

### Asignación de resistencias de frenado, reactancias y filtros

#### 4.8 Asignación de resistencias de frenado, reactancias y filtros

Unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>, tamaños 1 y 2

MOVIDRIVE® compact MC_4A...-5A3				0015	0022	0030	0040	0055	0075	0110	
Tamaño				1				2			
Resistencias de frenado BW... / BW...-T	Corriente de disparo	Referencia BW...	Referencia BW...-T								
BW100-005	I <sub>F</sub> = 0.8 A <sub>RMS</sub>	826 269 1									
BW100-006/ BW100-006-T	I <sub>F</sub> = 2.4 A <sub>RMS</sub>	821 701 7	1820 419 8								
BW168/BW168-T	I <sub>F</sub> = 3.4 A <sub>RMS</sub>	820.604 X	1820 133 4								
BW268/BW268-T	I <sub>F</sub> = 4.2 A <sub>RMS</sub>	820 715 1	1820 417 1								
BW147/BW147-T	I <sub>F</sub> = 5 A <sub>RMS</sub>	820 713 5	1820 134 2								
BW247/BW247-T	I <sub>F</sub> = 6.5 A <sub>RMS</sub>	820 714 3	1820 084 2								
BW347/BW347-T	I <sub>F</sub> = 9.2 A <sub>RMS</sub>	820 798 4	1820 135 0								
BW039-012/ BW039-012-T	I <sub>F</sub> = 5.5 A <sub>RMS</sub>	821 689 4	1820 136 9								
BW039-026-T	I <sub>F</sub> = 8.1 A <sub>RMS</sub>		1820 415 5								
BW039-050-T	I <sub>F</sub> = 11.3 A <sub>RMS</sub>		1820 137 7								
Reactancias de red			Referencia								
ND020-013	$\Sigma I_{\text{Red}} = 20 \text{ A}_{\text{CA}}$	826 012 5									
ND045-013	$\Sigma I_{\text{Red}} = 45 \text{ A}_{\text{CA}}$	826 013 3									
Filtro de red			Referencia								
NF009-503	$U_{\text{máx}} = 550 \text{ V}_{\text{CA}}$	827 412 6						A			
NF014-503		827.116 X						B		A	
NF018-503		827 413 4							B		
NF035-503		827 128 3									
Anillos de ferrita	Diámetro interior	Referencia									
HD001	d = 50 mm	813 325 5		para secciones de cable 1,5 ... 16 mm <sup>2</sup> (AWG 16 ... 6)							
HD002	d = 23 mm	813 557 6		para secciones de cable ≤ 1.5 mm <sup>2</sup> (AWG 16)							
HD003	d = 88 mm	813 558 4		para secciones de cable > 16 mm <sup>2</sup> (AWG 6)							
Filtros de salida (sólo en modo de funcionamiento VFC)			Referencia								
HF015-503		826 030 3			A						
HF022-503		826 031 1		B	A						
HF030-503		826.032 X			B	A					
HF040-503		826 311 6				B	A				
HF055-503		826 312 4					B	A			
HF075-503		826 313 2						B	A		
HF023-403		825 784 1							B	A	
HF033-403		825.785 X								B	

A En funcionamiento nominal (100 %)

B Con par variable (125 %)

**Unidades de 400/500 V<sub>CA</sub>, tamaños 3 a 5**

MOVIDRIVE® compact MC_4_A...-503 Tamaño					0150 3	0220	0300	0370 4	0450	0550 5	0750
Resistencias de frenado BW... / BW...---T BW...---P	Corriente de disparo	Referencia BW...	Referencia BW...---T	Referencia BW...---P							
BW018-015/ BW018-015-P	$I_F = 9.1 \text{ A}_{\text{RMS}}$	821 684 3		1820 416 3				C	C		
BW018-035-T	$I_F = 13.9 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 138 5					C	C		
BW018-075-T	$I_F = 20.4 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 139 3					C	C		
BW915-T	$I_F = 32.6 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 413 9								
BW012-025/ BW012 025 P	$I_F = 14.4 \text{ A}_{\text{RMS}}$	821 680 0		1820 414 7							
BW012-050-T	$I_F = 20.4 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 140 7								
BW012-100-T	$I_F = 28.8 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 141 5								
BW106-T	$I_F = 47.4 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 083 4								
BW206-T	$I_F = 54.7 \text{ A}_{\text{RMS}}$		1820 412 0								
Reactancias de red		Referencia									
ND045-013	$\Sigma I_{\text{Red}} = 45 \text{ A}_{\text{CA}}$	826 013 3			A						
ND085-013	$\Sigma I_{\text{Red}} = 85 \text{ A}_{\text{CA}}$	826 014 1			B			A			
ND150-013	$\Sigma I_{\text{Red}} = 150 \text{ A}_{\text{CA}}$	825 548 2						B			
Filtro de red		Referencia									
NF035-503		827 128 3			A						
NF048-503		827 117 8			B	A					
NF063-503		827 414 2			B	A					
NF085-503		827 415 0				B		A			
NF115-503		827 416 9						B	A		
NF150-503		827 417 7							B		
NF210-503		827 418 5									
Anillos de ferrita	Diámetro interior	Referencia									
HD001	d = 50 mm	813 325 5									
HD003	d = 88 mm	813 558 4									
Filtro de salida (sólo en modo de funcionamiento VFC)		Referencia									
HF033-403		825.785 X			A	B / D	A / D				
HF047-403		825 786 8			B	A					
HF450-503		826 948 3					B		E	D	D

A En funcionamiento nominal (100 %)

B Con par variable (125 %)

C Conectar en paralelo dos resistencias de frenado, en F16 ajustar la corriente de disparo al doble ( $2 \times I_F$ )

D Conectar en paralelo dos filtros de salida

E En funcionamiento nominal (100 %): un filtro de salida  
Con par variable (125%): Conectar en paralelo dos filtros de salida



## Instalación

### Asignación de resistencias de frenado, reactancias y filtros

**Unidades de 230 V<sub>CA</sub>, tamaños 1 a 4**

MOVIDRIVE® compact MC_4_A...-2_3				0015 1	0022 2	0037 2	0055 2	0075 2	0110 3	0150 3	0220 4	0300 4
<b>Tamaño</b>												
Resistencias de frenado BW....-/BW....-T	Corriente de disparo	Referencia BW...	Referencia BW....-T									
BW039-003	I <sub>F</sub> = 2.7 A <sub>RMS</sub>	821 687 8										
BW039-006	I <sub>F</sub> = 3.9 A <sub>RMS</sub>	821 688 6										
BW039-012 BW039-012-T	I <sub>F</sub> = 5.5 A <sub>RMS</sub>	821 689 4	1 820 136 9									
BW039-026-T	I <sub>F</sub> = 8.1 A <sub>RMS</sub>		1 820 415 5									
BW027-006	I <sub>F</sub> = 4.7 A <sub>RMS</sub>	822 422 6										
BW027-012	I <sub>F</sub> = 6.6 A <sub>RMS</sub>	822 423 4										
BW018-015-T	I <sub>F</sub> = 9.1 A <sub>RMS</sub>		1 820 416 3						C	C	C	C
BW018-035-T	I <sub>F</sub> = 13.9 A <sub>RMS</sub>		1 820 138 5						C	C	C	C
BW018-075-T	I <sub>F</sub> = 20.4 A <sub>RMS</sub>		1 820 139 3						C	C	C	C
BW915-T	I <sub>F</sub> = 32.6 A <sub>RMS</sub>		1 820 413 9						C	C	C	C
BW012-025-T	I <sub>F</sub> = 14.4 A <sub>RMS</sub>		1 820 414 7									
BW012-050-T	I <sub>F</sub> = 20.4 A <sub>RMS</sub>		1 820 140 7									
BW012-100-T	I <sub>F</sub> = 28.8 A <sub>RMS</sub>		1 820 141 5									
BW106-T	I <sub>F</sub> = 47.4 A <sub>RMS</sub>		1 820 083 4							C	C	
BW206-T	I <sub>F</sub> = 54.7 A <sub>RMS</sub>		1 820 412 0							C	C	
<b>Reactancias de red</b>												
ND020-013	Σ I <sub>Red</sub> = 20 A <sub>CA</sub>	826 012 5		A								
ND045-013	Σ I <sub>Red</sub> = 45 A <sub>CA</sub>	826 013 3		B		A						
ND085-013	Σ I <sub>Red</sub> = 85 A <sub>CA</sub>	826 014 1				B			A			
ND150-013	Σ I <sub>Red</sub> = 150 A <sub>CA</sub>	825 548 2							B			
<b>Filtro de red</b>												
NF009-503	U <sub>máx</sub> = 550 V <sub>CA</sub>	827 412 6		A								
NF014-503		827 116 X		B	A							
NF018-503		827 413 4			B							
NF035-503		827 128 3										
NF048-503		827 117 8							A			
NF063-503		827 414 2							B			
NF085-503		827 415 0								A		
NF115-503		827 416 9								B		
<b>Anillos de ferrita</b>												
HD001	Diámetro interior d = 50 mm	813 325 5		para secciones de cable 1,5 ... 16 mm <sup>2</sup> (AWG 16 ... 6)								
HD002	d = 23 mm	813 557 6		para secciones de cable ≤ 1.5 mm <sup>2</sup> (AWG 16)								
HD003	d = 88 mm	813 558 4		para secciones de cable > 16 mm <sup>2</sup> (AWG 6)								

**A** En funcionamiento nominal (100 %)

**B** Con par variable (125 %)

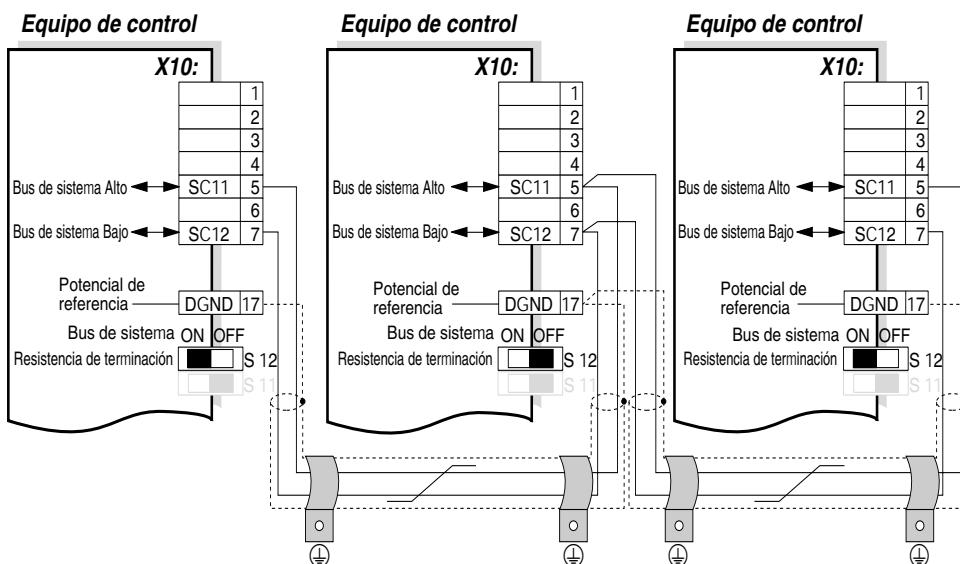
**C** Conectar en paralelo dos resistencias de frenado, en F16 ajustar la corriente de disparo al doble (2 × I<sub>F</sub>)



## 4.9 Instalación del bus de sistema (SBus)

	<b>NOTA</b> <b>Sólo si P884 "SBus baud rate" = 1000 kbaudios:</b> En la combinación de bus del sistema no es posible combinar aparatos MOVIDRIVE® compact MCH4_A con otros aparatos MOVIDRIVE®. En el caso de velocidades en baudios ≠ 1000 kbaudios es posible combinar las unidades.
---	---

### Esquema de conexiones SBus MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A



02411AES

#### Especificación del cable

- Utilice un cable de cobre apantallado de 2 conductores trenzados (cable de transmisión de datos con pantalla de malla de cobre). El cable deberá cumplir las siguientes especificaciones:
    - Sección del conductor 0,75 mm<sup>2</sup> (AWG 18)
    - Resistencia específica 120 Ω a 1 MHz
    - Capacitancia ≤ 40 pF/m a 1 kHz
- Son adecuados, por ejemplo, los cables del bus CAN o DeviceNet.

#### Apantallado

- Colocar la pantalla a ambos lados y con una gran superficie de contacto en la borna electrónica de apantallado del variador o del control master y unir de forma adicional los extremos de la pantalla con DGND.

#### Longitud de cable

- La longitud total del conductor permitida depende de la velocidad media de transferencia ajustada del SBus (P816):
 

– 125 kbaudios	→	320 m
– 250 kbaudios	→	160 m
<b>– 500 kbaudios</b>	→	<b>80 m</b>
– 1000 kbaudios	→	40 m

#### Resistencia de terminación

- Conecte tanto al comienzo como al final de la unión del bus de sistema la resistencia de terminación del bus de sistema (S12 = ON). Desconecte en las otras unidades la resistencia de terminación (S12 = OFF).



## Instalación

### Instalación del bus de sistema (SBus)



#### ¡ALTO!

Entre los equipos conectados mediante el SBus no debe producirse ninguna diferencia de potencial. El funcionamiento de los aparatos no debe ser perjudicado por ello.

Evite las diferencias de potencial tomando las medidas necesarias, por ejemplo, mediante la conexión de las masas de los equipos con un cable separado.

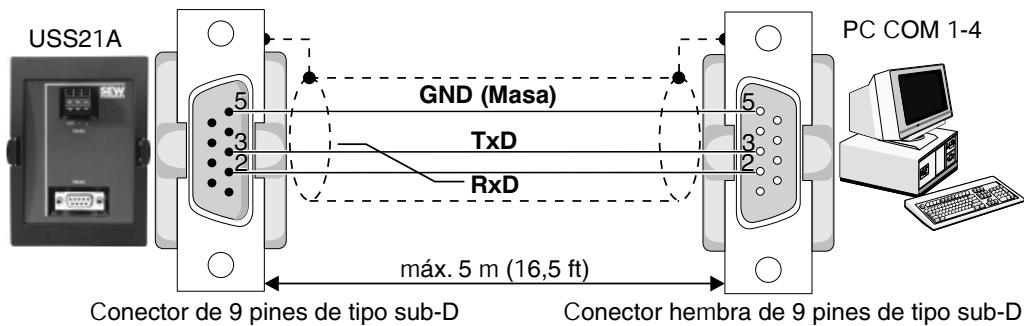


#### 4.10 Conexión de la opción USS21A (RS232 y RS485)

**Referencia** Opción interface USS21A: 822 914 7

**Puerto RS232**

- Para la conexión de la interface RS232 utilice un cable de interface estándar apantallado con conexión 1:1.



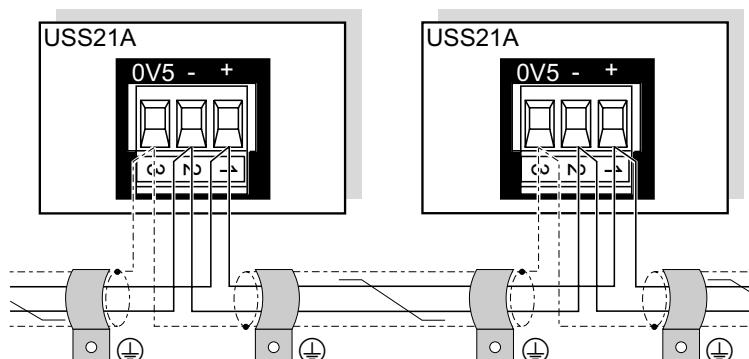
02399AES

Fig. 15: Cable de conexión USS21A-PC (conexión 1:1)

**Puerto RS485**

Obsérvense las siguientes indicaciones de conexión:

- Utilice un cable de cobre apantallado de 2 conductores trenzados (cable de transmisión de datos con pantalla de malla de cobre). El cable deberá cumplir las siguientes especificaciones:
  - Sección del conductor 0,5 ... 0,75 mm<sup>2</sup> (AWG 20 ... 18)
  - Resistencia específica 100 ... 150 Ω a 1 MHz
  - Capacitancia ≤ 40 pF/m a 1 kHz
- Coloque la pantalla a ambos lados con una gran superficie de contacto en la borna electrónica de apantallado del variador y conecte adicionalmente los extremos del apantallado a DGND.



00997CXX

Fig. 16: Interface RS485 de la USS21A

**Estándar EIA**

La interface RS485 de la USS21A cumple el estándar EIA:

- Velocidad de transmisión máx. 9600 baudios
- Máx. 32 unidades (cada aparato con USS21A se considera como 2 unidades)
- Longitud de cable máxima 200 m en total
- Resistencia dinámica de terminación instalada de forma fija



## Instalación

### Conexión opción adaptador de interfaces USB11A / opción DKG11A

#### 4.11 Conexión opción adaptador de interfaces USB11A / opción DKG11A

##### Referencia

- 824 831 1 Adaptador de interfaces USB11A
- 819 558 7 Cable de interface serie DKG11A (longitud 3 m)

##### Descripción

La opción de USB11A permite conectar un PC o un portátil con puerto USB a la interface TERMINAL de MOVIDRIVE® *compact*. El adaptador de interfaces USB11A es compatible con USB1.1 y USB2.0.

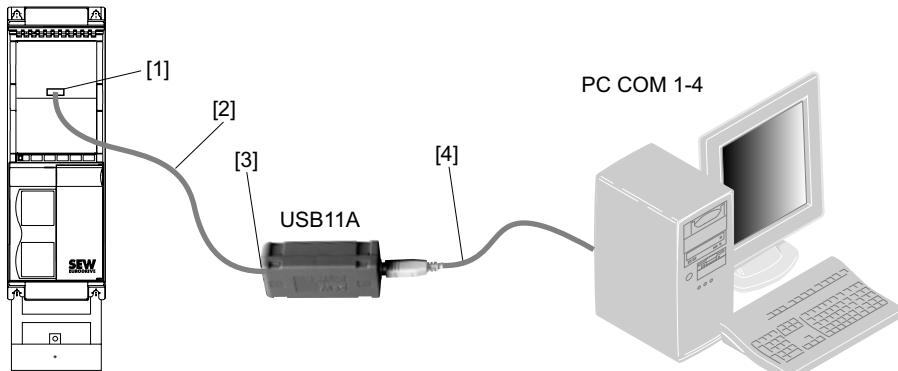
##### Contenido de suministro

- El contenido de suministro del USB11A incluye los elementos siguientes:
  - Adaptador de interfaces USB11A
  - Cable de conexión USB PC - USB11A (tipo USB A-B)
  - CD-ROM con drivers y MOVITOOLS®
- El adaptador de interfaces USB11A es compatible con USB 1.1 y USB 2.0.
- El contenido de suministro del USB11A **no** incluye:
  - Cable de conexión DKG11A (longitud 3 m, N° de ref. 819 558 7) para la conexión MOVIDRIVE® *compact* - USB11A.

##### Conexión MOVIDRIVE® - USB11A - PC

- La conexión MOVIDRIVE® *compact* - USB11A (cable RJ10-TERMINAL) se establece con el cable de interface serie de tipo DKG11A (longitud 3 m, N° de ref. 819 558 7).
- La conexión USB11A - PC se establece con un cable de conexión USB apantallado comercial de tipo USB A-B.

MOVIDRIVE® *compact*



59901AXX

- [1] Conexión TERMINAL a MOVIDRIVE® *compact*
- [2] Cable de la interface DKG11A, longitud 3 m
- [3] Adaptador de interfaces USB11A
- [4] Cable de conexión USB tipo USB A-B



### Dimensiones

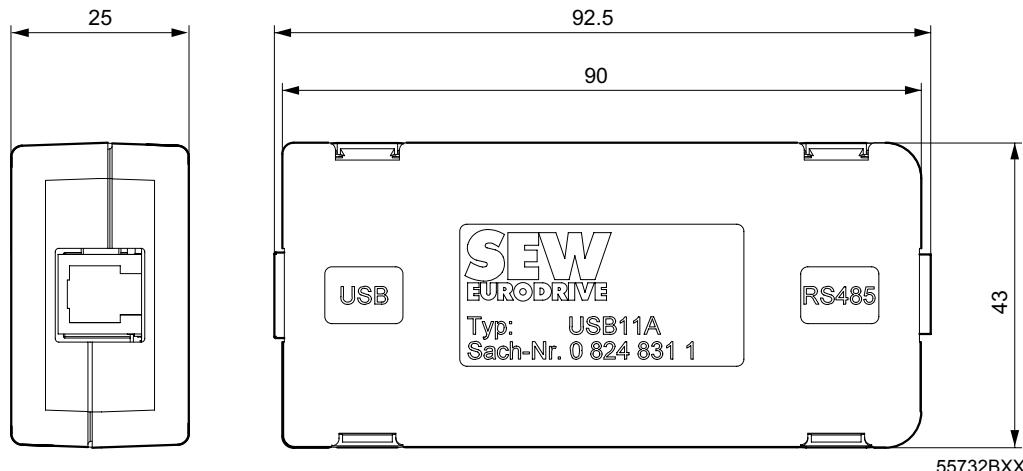


Fig. 17: Dimensiones USB11A, medidas en mm

### Datos técnicos

USB11A	
Referencia	824 831 1
Temperatura ambiente	0 ... 40 °C
Temperatura de almacenamiento	-25 °C ... +70 °C (según EN 60721-3-3, clase 3K3)
Tipo de protección	IP20
Peso	300 g
Dimensiones	92.5 x 43 x 25 mm



## Instalación

### Conexión del encoder del motor y del encoder externo

#### 4.12 Conexión del encoder del motor y del encoder externo

	<p><b>NOTA</b></p> <p>Todos los esquemas de conexiones no muestran la vista al extremo del cable, sino la vista a la conexión al motor o MOVIDRIVE®.</p> <p>Los colores de los conductores indicados en los esquemas de conexiones de acuerdo al código de colores según IEC 757 corresponden a los colores de los conductores del cable prefabricado de SEW.</p> <p>Para obtener información más detallada consulte el manual "Sistemas de encoders de SEW" que puede obtener de SEW-EURODRIVE.</p>
---	--

#### Indicaciones generales de instalación

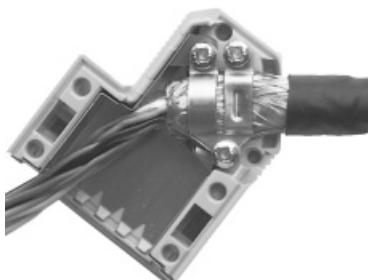
- Longitud máx. del cable variador - encoder: 100 m con una capacitancia de  $\leq 120 \text{ nF / km}$ .
- Sección del conductor  $0,20 \dots 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 24 ... 20)
- Si corta un conductor del cable encoder, aísle el extremo del conductor cortado.
- Utilice cables apantallados con pares trenzados y coloque la pantalla en ambos lados y con una gran superficie de contacto:
  - en el encoder en el prensaestopas o en el conector del encoder
  - en el variador en la carcasa del enchufe sub D y en la borna de apantallado de la electrónica del variador
- Utilice conectores de encoder y conectores sub D con carcasa metálica.
- Tienda el cable de encoder separado de los cables de potencia.
- Encoder con prensaestopas: Observe el diámetro de cable de encoder permitido para el funcionamiento adecuado del prensaestopas.

#### Apantallado

##### En el variador

Coloque la pantalla del cable de encoder/resolver con una gran superficie de contacto.

Coloque la pantalla en el lado del variador en la carcasa del conector de tipo sub-D (→ figura siguiente).



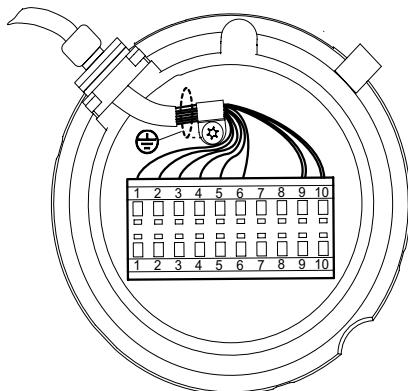
01939BXX



## Conexión del encoder del motor y del encoder externo

**En el encoder/  
resolver**

Coloque la pantalla en la parte del encoder/resolver únicamente en las correspondientes abrazaderas de puesta a tierra (→ figura siguiente). Si se utiliza un prensaestopas CEM, coloque la pantalla con una gran superficie de contacto en el prensaestopas. En el caso de accionamientos con conector enchufable, coloque la pantalla en el conector del encoder.



55513AXX

**Cables  
prefabricados**

Para la conexión del encoder/resolver SEW-EURODRIVE ofrece cables prefabricados. Recomendamos utilizar estos cables prefabricados.

**Encoder de motor**

A X15 de los aparatos MOVIDRIVE® *compact* puede conectar los siguientes encoders de motor:

- MCV4\_A
  - Encoder sen/cos de alta resolución con tensión de señal 1 V<sub>CA</sub> (de punta a punta)
  - Encoder TTL con nivel de señal según RS422
  - Encoder HTL
  
- MCS4\_A
  - Resolver de 2 polos, 7 V<sub>CA ef</sub> / 7 kHz



05232AXX

*Fig. 18: Encoder SEW con conector o bornas de conexión*

**Alimentación de  
tensión**

Conecte los encoders con tensión de alimentación de 12 ... 24 V<sub>CC</sub> (máx. 180 mA<sub>CC</sub>) directamente a X15. Estos encoders reciben su alimentación del variador.

Los encoders con tensión de alimentación de 5 V<sub>CC</sub> deben conectarse a través de la opción “Alimentación de encoder de 5 V<sub>CC</sub> tipo DWI11A” (ref. de pieza 822 759 4).



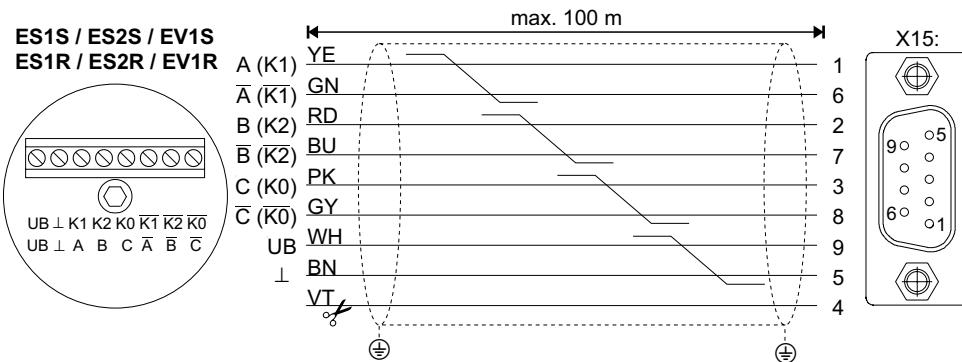
## Instalación

### Conexión del encoder del motor y del encoder externo

#### Encoder sen/cos

Los encoders sen/cos de alta resolución ES1S, ES2S o EV1S se recomiendan para el uso con MOVIDRIVE® *compact* MCV4\_A. Conecte el encoder sen/cos de la siguiente manera:

#### Conexión a MCV4\_A



59849AXX

*Fig. 19: Conectar el encoder sen/cos como encoder de motor a MCV4\_A*

Recorte el conductor violeta (VT) del cable en el lado del encoder.

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

- Para tendidos fijos: 198 829 8
- Para tendidos flexibles: 198 828 X



## Conexión del encoder del motor y del encoder externo

**Encoder TTL**

Los encoders TTL de SEW-EURODRIVE están disponibles con tensión de alimentación de 12...24 V<sub>CC</sub> y 5 V<sub>CC</sub>.

**Alimentación de tensión de 12...24 V<sub>CC</sub>**

Conecte los encoders TTL de 12 ... 24 V<sub>CC</sub> de tensión de alimentación ES1R, ES2R o EV1S del mismo modo que los encoders sen/cos de alta resolución.

**Alimentación de tensión de 5 V<sub>CC</sub>**

Los encoders TTL con alimentación de tensión de 5 V<sub>CC</sub> ES1T, ES2T o EV1T deberán conectarse a través de la opción "Alimentación del encoder de 5 V<sub>CC</sub> tipo DWI11A" (ref. de pieza 822 759 4). Para ajustar la tensión de alimentación del encoder deberá conectarse también el cable del sensor. Conecte estos encoders de la siguiente forma:

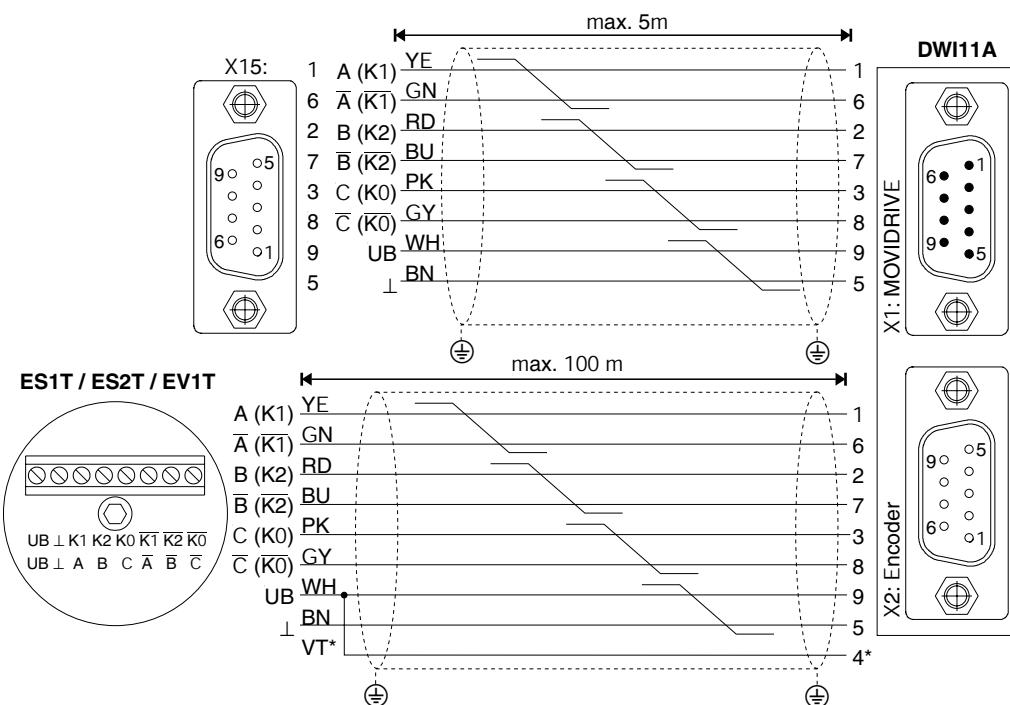
**Conexión a MCV4\_A**

Fig. 20: Conectar el encoder TTL a través de DWI11A como encoder de motor a MCV4\_A

59851AXX

- \* Colocar el cable del sensor (VT) en el lado del encoder sobre UB, ¡no lo puentee a DWI11A!

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

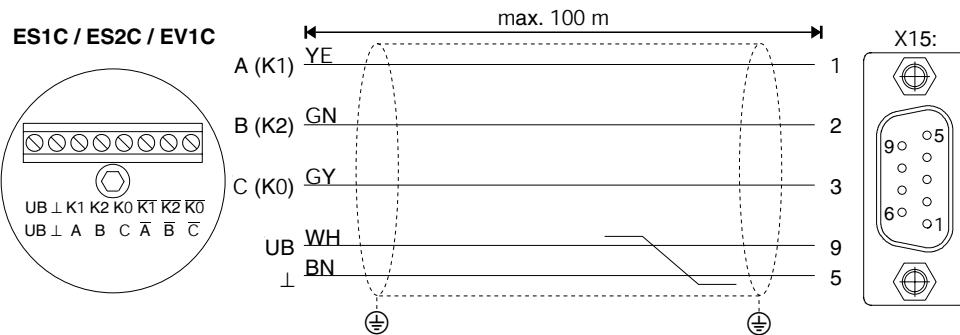
- MOVIDRIVE® compact MCV4\_A, X15: → DWI11A X1:MOVIDRIVE
  - Sólo tendidos fijos: 814 344 7
- Encoder ES1T / ES2T / EV1T → DWI11A X2:encoder
  - Para tendidos fijos: 198 829 8
  - Para tendidos flexibles: 198 828 X



## Instalación

### Conexión del encoder del motor y del encoder externo

**Encoder HTL (sólo en MCV4\_A)** Si utiliza un **encoder HTL ES1C, ES2C o EV1C**, no debe conectar los canales negados A (K1), B (K2) y C (K0).



59853AXX

Fig. 21: Conectar el encoder HTL como encoder de motor a MCV4\_A

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

- Para tendidos fijos: 198 932 4
- Para tendidos flexibles: 198 931 6



## Conexión del encoder del motor y del encoder externo

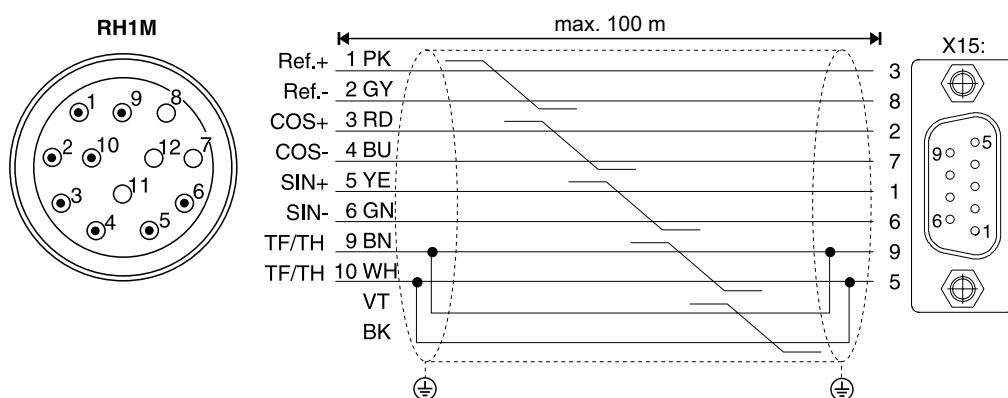
**Resolver (sólo en MCS4\_A)**

En función del tipo y la versión del motor puede conectar un resolver mediante conector enchufable o caja de bornas.

**DS56, CM71...112 con conector enchufable**

Las conexiones del resolver se encuentran en un conector enchufable.

Conector enchufable DS56, CM: empresa Intercontec, tipo ASTA021NN00 10 000 5 000



59857AXX

Fig. 22: Conexión del resolver a motores DS56 y CM con conector enchufable

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

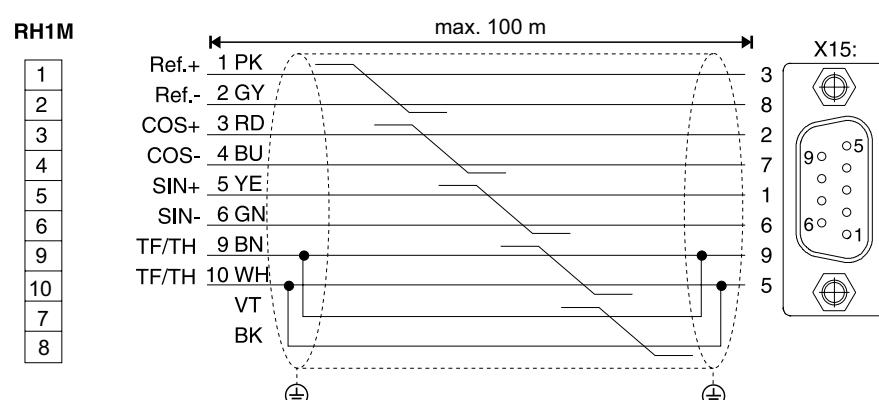
- Para tendidos fijos: 199 487 5
- Para tendidos flexibles: 199 319 4

Ref. de pieza de los cables de prolongación prefabricados:

- Para tendidos fijos: 199 542 1
- Para tendidos flexibles: 199 541 3

**DS56, CM71...112 con caja de bornas**

Las conexiones del resolver se encuentran en la caja de bornas en la regleta de bornas Phoenix de 10 polos.



59858AXX

Fig. 23: Conexión del resolver a motores DS y CM con caja de bornas

Recorte el conductor violeta (VT) del cable en el lado del encoder.

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

- Para tendidos fijos: 199 589 8
- Para tendidos flexibles: 199 590 1



## Instalación

### Conexión del encoder del motor y del encoder externo

#### Encoders externos

A X14 de los aparatos MOVIDRIVE® *compact* MCV/MCS4\_A puede conectar los siguientes encoders de motor:

- Encoder TTL de 5 V<sub>CC</sub> con nivel de señal según RS422

#### Alimentación de tensión

Conecte los encoders con tensión de alimentación de 12/24 V<sub>CC</sub> (máx. 180 mA) directamente a X14. Estos encoders reciben su alimentación del variador.

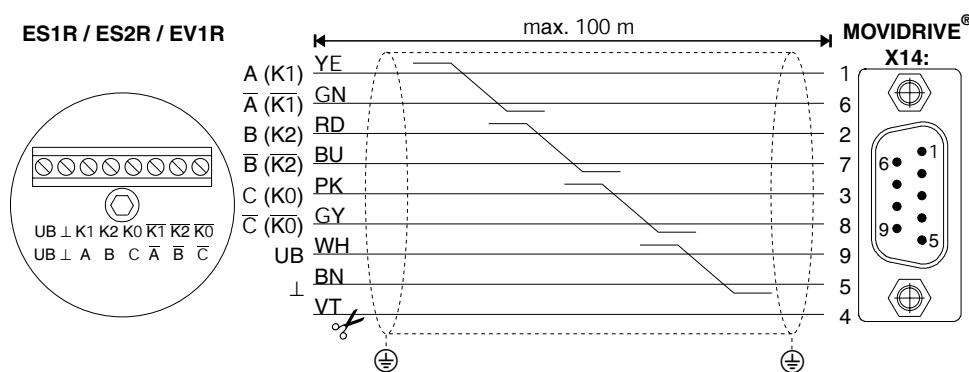
Los encoders con tensión de alimentación de 5 V<sub>CC</sub> deben conectarse a través de la opción “Alimentación de encoder de 5 V<sub>CC</sub> tipo DWI11A” (ref. de pieza 822 759 4).

#### Encoder TTL de 5 V<sub>CC</sub>

Los encoders TTL de 5 V<sub>CC</sub> de SEW-EURODRIVE están disponibles con tensión de alimentación de 24 V<sub>CC</sub> y 5 V<sub>CC</sub>.

#### Alimentación de tensión de 24 V<sub>CC</sub>

Conexión a MCV/MCS4\_A:



59859AXX

Fig. 24: Conectar el encoder TTL como encoder externo a MCV/MCS4\_A

Recorte el conductor violeta (VT) del cable en el lado del encoder.

Referencias de pieza del cable prefabricado:

- Sólo tendidos fijos: 815 354 X



## Conexión del encoder del motor y del encoder externo

*Alimentación de tensión de 5 V<sub>CC</sub>*

Los encoders TTL de 5 V<sub>CC</sub> con alimentación de tensión de 5 V<sub>CC</sub> ES1T, ES2T o EV1T deberán conectarse a través de la opción "Alimentación del encoder de 5 V<sub>CC</sub> tipo DWI11A" (ref. de pieza 822 759 4). Para ajustar la tensión de alimentación del encoder deberá conectarse también el cable del sensor.

Conexión a MCV/MCS4\_A:

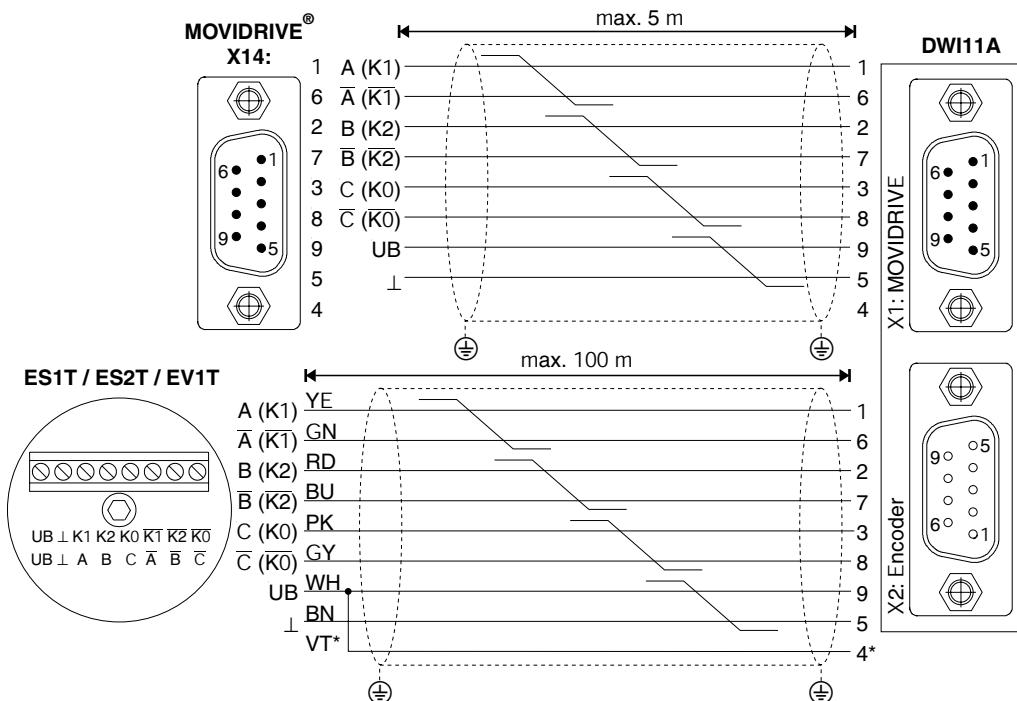


Fig. 25: Conectar el encoder TTL como encoder externo a MCV/MCS4\_A a través de DWI11A

- \* Colocar el cable del sensor (VT) en el lado del encoder sobre UB, ¡no lo puentee a DWI11A!

Ref. de pieza de los cables prefabricados:

- Encoder ES1T / ES2T / EV1T → DWI11A X2:encoder
  - Para tendidos fijos: 198 829 8
  - Para tendidos flexibles: 198 828 X



## Instalación

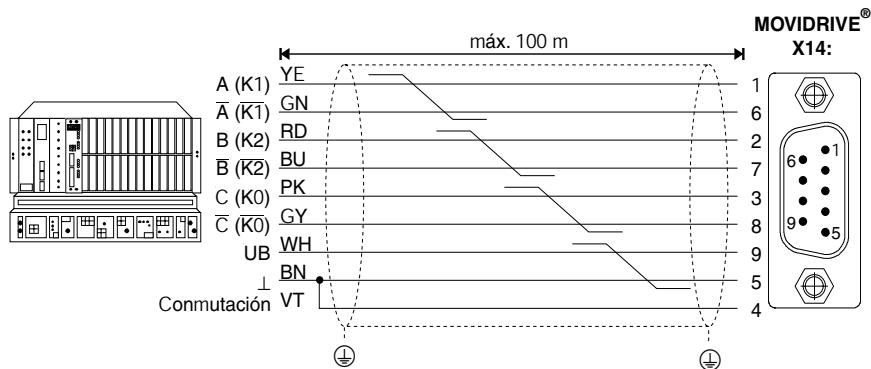
### Conexión del encoder del motor y del encoder externo

#### **Simulación del encoder incremental**

Puede usar X14 también como salida de simulación de encoder incremental. Para ello debe puentear "Comutación" (X14:4) con DGND (X14:5). X14 suministra las señales del encoder incremental con un nivel de señal conforme a RS422. El número de impulsos es:

- en MCV4\_A, como en la entrada X15 de encoder de motor
- en MCS4\_A, 1024 impulsos/giro

#### **Conexión a MCV/MCS4\_A**



59865AES

Fig. 26: Conexión de la simulación de encoder incremental a MCV/MCS4\_A

Referencias de pieza del cable prefabricado:

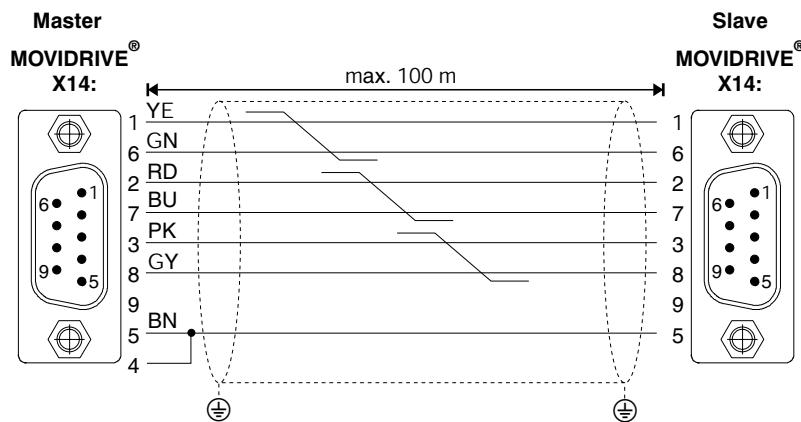
- Sólo tendidos fijos: 815 354 X



## Conexión del encoder del motor y del encoder externo

**Unión  
maestro-esclavo**

**MCV/MCS4\_A**



59866AES

Fig. 27: Unión X14-X14 de MCV/MCS4\_A

Referencias de pieza del cable prefabricado:

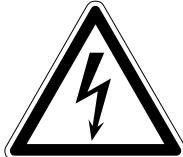
- Sólo tendidos fijos: 815 355 8

	<b>NOTA</b>
	<p>Los conectores hembra sub-D en los extremos de cable están rotulados con "MASTER" y "SLAVE". Asegúrese de enchufar el conector hembra rotulado con "MASTER" a X14 del aparato maestro y el conector hembra rotulado con "SLAVE" a X14 del aparato esclavo.</p>



## 5 Puesta en marcha

### 5.1 Indicaciones generales para la puesta en marcha

	<b>¡PELIGRO!</b> Conexiones de potencia no cubiertas. Lesiones graves o fatales por electrocución. <ul style="list-style-type: none"> <li>• Instale en la forma prescrita la protección contra contacto accidental.</li> <li>• No ponga nunca en marcha el aparato sin la protección contra contacto accidental.</li> </ul>
---	---

	<b>NOTA</b> Para los modos de funcionamiento VFC con regulación de velocidad, para todos los modos de funcionamiento CFC y para los modos de funcionamiento SERVO es obligatorio llevar a cabo la puesta en marcha de acuerdo a lo indicado en este capítulo. Las funciones de la puesta en marcha descritas en este capítulo tienen como objetivo configurar el variador de forma óptima para el motor conectado y para las condiciones de trabajo.
---	---

**Requisito** El requisito primordial para una puesta en marcha satisfactoria es haber proyectado correctamente el accionamiento. Encontrará más información acerca de las instrucciones de planificación y la explicación de los parámetros en el manual de sistema de MOVIDRIVE® *compact* (→ capítulos 4 y 5).

**Modos de funcionamiento VFC sin regulación de velocidad** Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact* han sido puestos en marcha en fábrica para el motor SEW de potencia adaptada (MC\_4\_A...-5\_3: de 4 polos y tensión nominal  $3 \times 400 \text{ V}_{\text{CA}} / 50 \text{ Hz}$  o MC\_4\_A...-2\_3: de 4 polos y tensión nominal  $3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}} / 60 \text{ Hz}$ ). Puede conectarse el motor y arrancarse el accionamiento inmediatamente según el capítulo "Arranque del motor" (→ página 63).

**Combinaciones de variadores y motores** Las siguientes tablas muestran las combinaciones de variadores y motores, a las que se aplica lo anterior.

**Equipos de 400/500 V<sub>CA</sub>**

MOVIDRIVE® <i>compact</i> MCF4_A o MCV4_A en modo de funcionamiento VFC	Motor SEW
0015-5A3-4	DT90L4
0022-5A3-4	DV100M4
0030-5A3-4	DV100L4
0040-5A3-4	DV112M4
0055-5A3-4	DV132S4
0075-5A3-4	DV132M4
0110-5A3-4	DV160M4
0150-503-4	DV160L4
0220-503-4	DV180L4
0300-503-4	DV200L4
0370-503-4	DV225S4
0450-503-4	DV225M4
0550-503-4	DV250M4
0750-503-4	DV280S4



**Equipos de  
230 VCA**

<b>MOVIDRIVE® compact MCF4_A o MCV4_A en modo de funcionamiento VFC</b>	<b>Motor SEW</b>
<b>0015-2A3-4</b>	DT90L4
<b>0022-2A3-4</b>	DV100M4
<b>0037-2A3-4</b>	DV100L4
<b>0055-2A3-4</b>	DV132S4
<b>0075-2A3-4</b>	DV132M4
<b>0110-203-4</b>	DV160M4
<b>0150-203-4</b>	DV180M4
<b>0220-203-4</b>	DV180L4
<b>0300-203-4</b>	DV225S4

**Aplicaciones de  
elevación**

	<b>! PELIGRO!</b> Peligro de muerte por la caída del mecanismo de elevación. Lesiones graves o fatales. Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® compact no pueden ser empleados en aplicaciones de elevación como dispositivos de seguridad. Utilice como dispositivos de seguridad sistemas de vigilancia o dispositivos mecánicos de protección.
--	---



## 5.2 Trabajos previos y material necesario

- Compruebe la instalación.

	<b>¡PELIGRO!</b> Peligro de aplastamiento por el arranque accidental del motor. Lesiones graves o fatales.
	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Evite que el motor se ponga en marcha de forma involuntaria, mediante las siguientes medidas:               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Conecte la borna X10:9 "/BLOQUEO REGULADOR" con X10:15 "DCOM".</li> </ul> </li> <li>• En función de la aplicación deberán preverse medidas de seguridad adicionales para evitar todo tipo de peligro para personas y máquinas.</li> </ul>

- En la **puesta en marcha con la consola de programación DBG11B**:  
 Conecte la consola de programación DBG11B en el zócalo TERMINAL.
- En la **puesta en marcha con PC y MOVITOOLS®**:  
 Enchufe la opción USS21A o USB11A en el zócalo TERMINAL. Conecte la opción USS21A/USB11A mediante un cable de interface (RS232) al PC. En caso de que aún no haya sido instalado, instale MOVITOOLS® en el PC. Inicie MOVITOOLS®.
- Conectar la tensión de red y, si fuese preciso, la tensión de alimentación de 24 V<sub>CC</sub>.  
 Si utiliza la consola de programación DBG11B, aparece durante aprox. 13 s el mensaje siguiente:

---

SELFTEST

---

MOVIDRIVE

---

- Compruebe el correcto ajuste de los parámetros por defecto (p. ej. ajuste de fábrica).
- Compruebe la asignación de bornas ajustada (→ P60\_).

	<b>NOTA</b> Al poner en marcha el aparato, <b>se modifica de forma automática</b> un grupo de <b>valores de parámetros</b> . Los parámetros afectados se indican en la descripción de parámetros P700 "Modos de funcionamiento". La <b>descripción de parámetros</b> se encuentra en el manual del sistema de MOVIDRIVE® compact, capítulo 4 "Parámetros".
---	---



### 5.3 Puesta en marcha con la consola de programación DBG11B

#### Información general

La puesta en marcha con la consola de programación **DBG11B** es posible únicamente con **MCF y MCV/MCH** en los modos de funcionamiento **VFC**. La puesta en marcha de los modos de funcionamiento CFC y SERVO sólo es posible con el software de control **MOVITOOLS®**.

#### Datos necesarios

Para la puesta en marcha satisfactoria se precisan los siguientes datos:

- Tipo de motor (motor SEW o motor no SEW)
- Datos del motor
  - Tensión nominal y frecuencia nominal
  - Adicionalmente para motores no SEW: corriente nominal, potencia nominal, factor de potencia cosφ y velocidad nominal.
- Tensión nominal de red

Para la puesta en marcha del regulador de velocidad se requiere adicionalmente el tipo de encoder y el número de impulsos del encoder.

Tipo de encoder SEW	Parámetros de puesta en marcha	
	Tipo de encoder	Número de impulsos del encoder
<b>AS1H, ES1H, AV1H</b>	HIPERFACE®	1024
<b>ES1S, ES2S, EV1</b>	ENCODER SENO	1024
<b>ES1R, ES2R, EV1R ES1T<sup>1)</sup>, ES2T<sup>1)</sup>, EV1T<sup>1)</sup></b>	ENC. TTL INCREM.	1024
<b>ES1C, ES2C, EV1C</b>	HTL INCREMEN	1024

1) Los encoders TTL de 5 V<sub>CC</sub> tipo ES1T, ES2T y EV1T deben conectarse a través de la opción DWI11A (→ Cap. Instalación).

- Datos del motor
  - Motor SEW: con o sin freno, y con o sin ventilador pesado (ventilador Z)
  - Motores no SEW: Momento de inercia del motor, freno y ventilador
- Rigididad del sistema en lazo cerrado (ajuste de fábrica = 1; para la mayoría de las aplicaciones es posible como valor inicial)
  - Si el accionamiento muestra una tendencia a vibrar → ajuste < 1
  - Tiempo de estabilización demasiado largo → ajuste > 1
  - Rango de ajuste para la mayoría de las aplicaciones: 0,70 ... 1 ... 1,40
- Momento de inercia de la carga (reductor + máquina accionada) calculado para el eje del motor. Si no fuera posible determinar el momento de inercia de la carga → utilizar el valor de 1...20 veces el momento de inercia del motor.
- Tiempo para la rampa más corta exigida.

#### NOTA

Si utiliza un encoder TTL (tipo de encoder TTL INCREMEN), encoder sen/cos (tipo de encoder ENC. SEN/COS):

- Tras la finalización de la puesta en marcha, active el control del encoder (P504 = "ON"). Así se controlan el funcionamiento y la alimentación de tensión del encoder.
- Un encoder Hiperface® conectado es vigilado siempre, independientemente del ajuste del parámetro P504. ¡El control del encoder no es una función de seguridad!



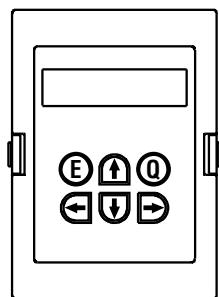


## Puesta en marcha

Puesta en marcha con la consola de programación DBG11B

### **Funciones de la DBG11B para la puesta en marcha**

Descripción detallada de la consola de programación → Cap. "Indicaciones de funcionamiento":



01406AXX

← y → al mismo tiempo	Iniciar la puesta en marcha.
Tecla ↑	Punto de menú siguiente o bien aumentar valor en el modo de edición.
Tecla ↓	Punto de menú anterior o bien disminuir valor en el modo de edición.
Tecla →	Un nivel de menú hacia abajo o bien cambia al modo de edición del punto de menú.
Tecla ←	Un nivel de menú hacia arriba o bien sale del modo de edición del punto de menú.
Tecla Q	Abortar la puesta en marcha y volver a la pantalla inicial.
Tecla E	Abortar la puesta en marcha y volver a la pantalla inicial.

### **Cambio de idioma en la consola de programación DBG11B**

- La consola de programación se encuentra ahora en la pantalla inicial.
- Pulse dos veces la tecla ↓. Se visualiza el grupo de parámetros 8...
- Pulse dos veces la tecla → y una vez la tecla ↑. Se visualiza el parámetro P801 "Idioma". Cambie con la tecla → al modo de edición. Seleccione con la tecla ↓ o ↑ el idioma deseado y vuelva a abandonar el modo de edición con la tecla ←.
- Pulse la tecla Q. Aparece de nuevo la pantalla inicial.

BLOQUEO REGUL.  
CORRIENTE: 0 A

8... FUNCIONES  
ESPECIALES

801 ALEMAN  
IDIOMA



**Estructura del menú de puesta en marcha**

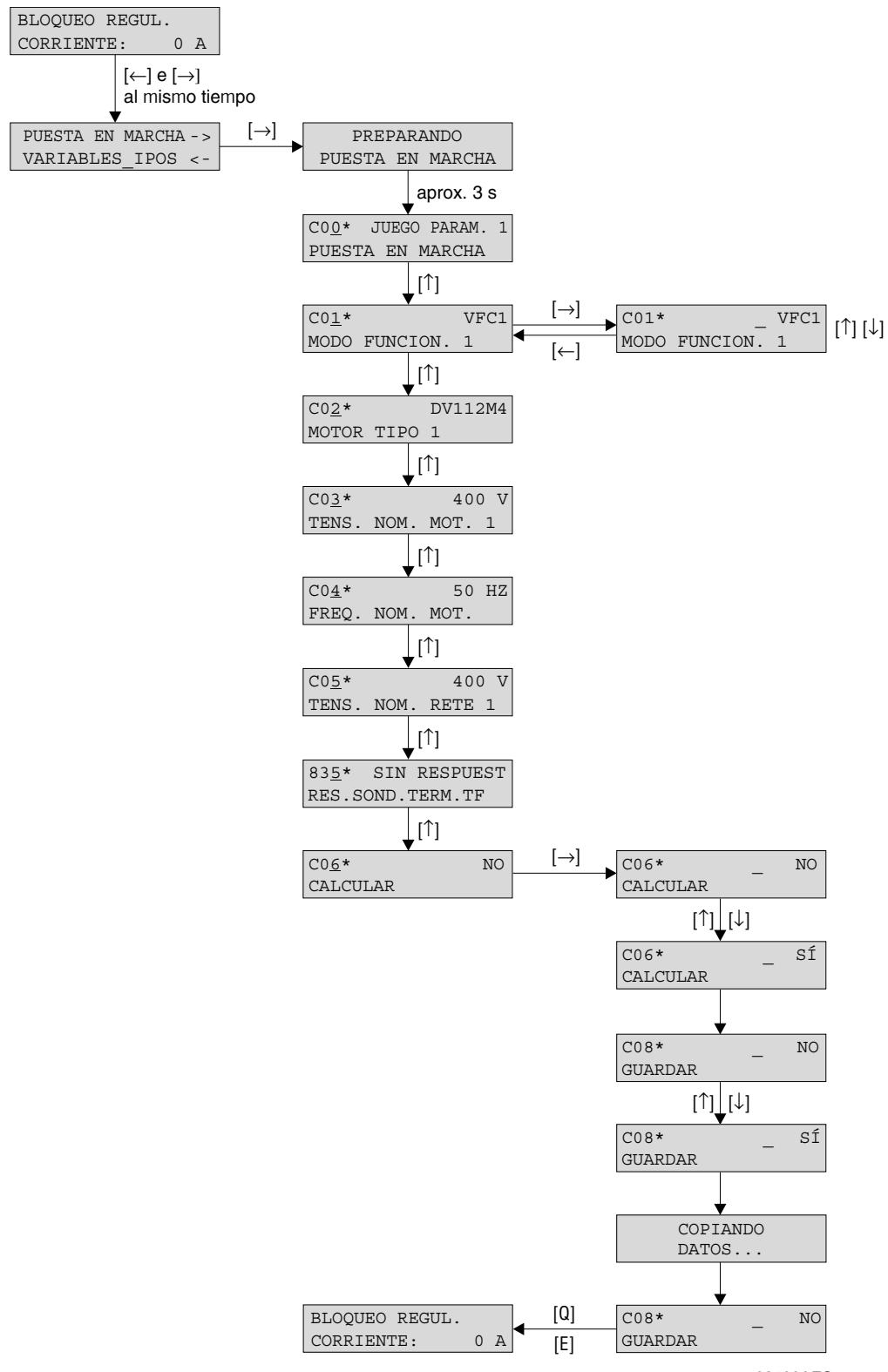


Fig. 28: Estructura del menú de puesta en marcha

02400AES



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha con la consola de programación DBG11B

#### Secuencia de puesta en marcha

1. Aplique la señal "0" a la borna DI $\emptyset\emptyset$  "/BLOQUEO REGUL.". BLOQUEO REGUL.  
CORRIENTE: 0 A
2. Active el menú de puesta en marcha pulsando al mismo tiempo las teclas  $\leftarrow$  y  $\rightarrow$  en la DBG11B. PUESTA EN SERVIC →  
VARIABLES\_IPOS ←
3. Inicie la puesta en marcha pulsando la tecla  $\rightarrow$ . Aparece la primera ventana del menú de puesta en marcha. Los puntos de menú se identifican con \* en el 4º dígito. Los puntos de menú que sólo aparecen en el menú de puesta en marcha tienen la inicial "C", los demás puntos de menú tienen el número de la lista de parámetros (página 67). Tan pronto como esté editado un punto de menú, cambie con la tecla  $\uparrow$  al siguiente punto de menú. PREPARANDO  
PUESTA EN MARCHA
4. Seleccione el juego de parámetros, por ejemplo, "JUEG.PARAM. 1". C00\* JUEG.PARAM. 1  
PREPARANDO
5. Ajuste el modo de funcionamiento, por ejemplo, VFC1. C01\* VFC1  
MODO FUNCION. 1
6. Seleccione el motor conectado. En el caso de que estuviera conectado un motor SEW de 2 ó 4 polos, seleccione el motor adecuado de la lista de selección. En el caso de que estuviera conectado un motor no SEW o un motor SEW con más de 4 polos, seleccione "MOTOR NO SEW" de la lista de selección. C02\* DV112M4  
MOTOR TIPO 1
7. Introduzca la tensión nominal del motor para el tipo de conexión seleccionado de acuerdo con la placa de características del motor. C03\* 400 V  
TENS.NOM.MOT. 1
- Ejemplo: Placa de características 230 $\Delta$ /400 $\perp$  50 Hz  
Conexión  $\perp$  → introduzca "400 V".  
Conexión  $\Delta$  frecuencia base a 50 Hz → introduzca "230 V".  
Conexión  $\Delta$  frecuencia base a 87 Hz → introduzca también 230 V. Sin embargo, tras la puesta en marcha ajuste primero el parámetro P302 "VELOC. MÁXIMA 1" al valor para 87 Hz y, a continuación, inicie el accionamiento.
- Ejemplo: Placa de características 400 $\Delta$ /690 $\perp$  50 Hz  
Sólo es posible la conexión  $\Delta$  → introduzca "400 V".  
No es posible una conexión  $\perp$ .
8. Introduzca la frecuencia nominal indicada en la placa de características del motor.  
Ejemplo: 230 $\Delta$ /400 $\perp$  50 Hz  
Introduzca 50 Hz en las conexiones  $\perp$  y  $\Delta$ . C04\* 50 Hz  
FREQ.NOM.MOT. 1

#### EN MOTORES SEW

9. Los valores para motores SEW de 2 y 4 polos están almacenados por lo que no es necesario introducirlos.

#### EN MOTORES NO SEW

9. Introduzca los siguientes datos de la placa de características del motor:
  - Corriente nominal del motor, obsérvese el tipo de conexión ( $\perp$  o  $\Delta$ ).
  - Potencia nominal del motor
  - Factor de potencia cos  $\varphi$
  - Velocidad nominal del motor



10. Introduzca la tensión nominal de la red.

C05*	400	V
TENSIO.NOM.RED 1		

11. Si no hay un TF/TH conectado → ajuste "SIN RESPUEST". Si está conectado un TF/TH ajuste la respuesta al fallo deseada.

835*	SIN RESPUEST
RES.SOND.TERM.TF	

12. Inicie el cálculo de la puesta en marcha con "SI".

C06*	NO
CALCULAR	

#### EN MOTORES SEW

13. Se lleva a cabo el cálculo.

#### EN MOTORES NO SEW

13. En los motores que no son SEW es necesario un proceso de medición para realizar el cálculo:

- Aplique, tras la solicitud correspondiente, una señal "1" a la borna DIØØ "/BLOQUEO REGUL.".
- Una vez llevada a cabo el proceso de medición, aplique nuevamente señal "0" a la borna DIØØ "/BLOQUEO REGUL.".
- Si no es posible la medición (suministro de corriente) del motor, se estiman los parámetros de motor.

14. Aparece automáticamente el punto de menú "GUARDAR". La consola de programación ya se encuentra en el modo de edición.

C08*	NO
GUARDAR	

15. Ajustar "GUARDAR" a "SÍ", los datos (parámetros del motor) se copian a la memoria permanente del MOVIDRIVE®.

COPIANDO	
DATOS...	

16. La puesta en marcha ha finalizado. Abandone el menú de puesta en marcha pulsando la tecla E o Q. Aparece la pantalla inicial.

BLOQUEO REGUL.
CORRIENTE: 0 A

- Una vez finalizada la puesta en marcha, copie el juego de parámetros del MOVIDRIVE® a la consola de programación DBG11B (P 807 "MDX → DBG"). De esta forma es posible transmitir a otros aparatos MOVIDRIVE® el juego de parámetros por medio de la DBG11B (P 806 "DBG → MDX").
- Registre en la lista de parámetros (→ página 67) los ajustes de parámetros que difieran de los ajustes de fábrica.
- Para motores no SEW ajuste el tiempo correcto de activación del freno (P732 / P735).
- Para arrancar el motor observe las indicaciones del capítulo "Arranque del motor" (→ página 63).
- En el caso del tipo de conexión  $\Delta$  y frecuencia base a 87 Hz ajuste el parámetro P302/312 "Veloc. máxima 1/2" al valor para 87 Hz.



## Puesta en marcha

Puesta en marcha con la consola de programación DBG11B

### Puesta en marcha del regulador de velocidad

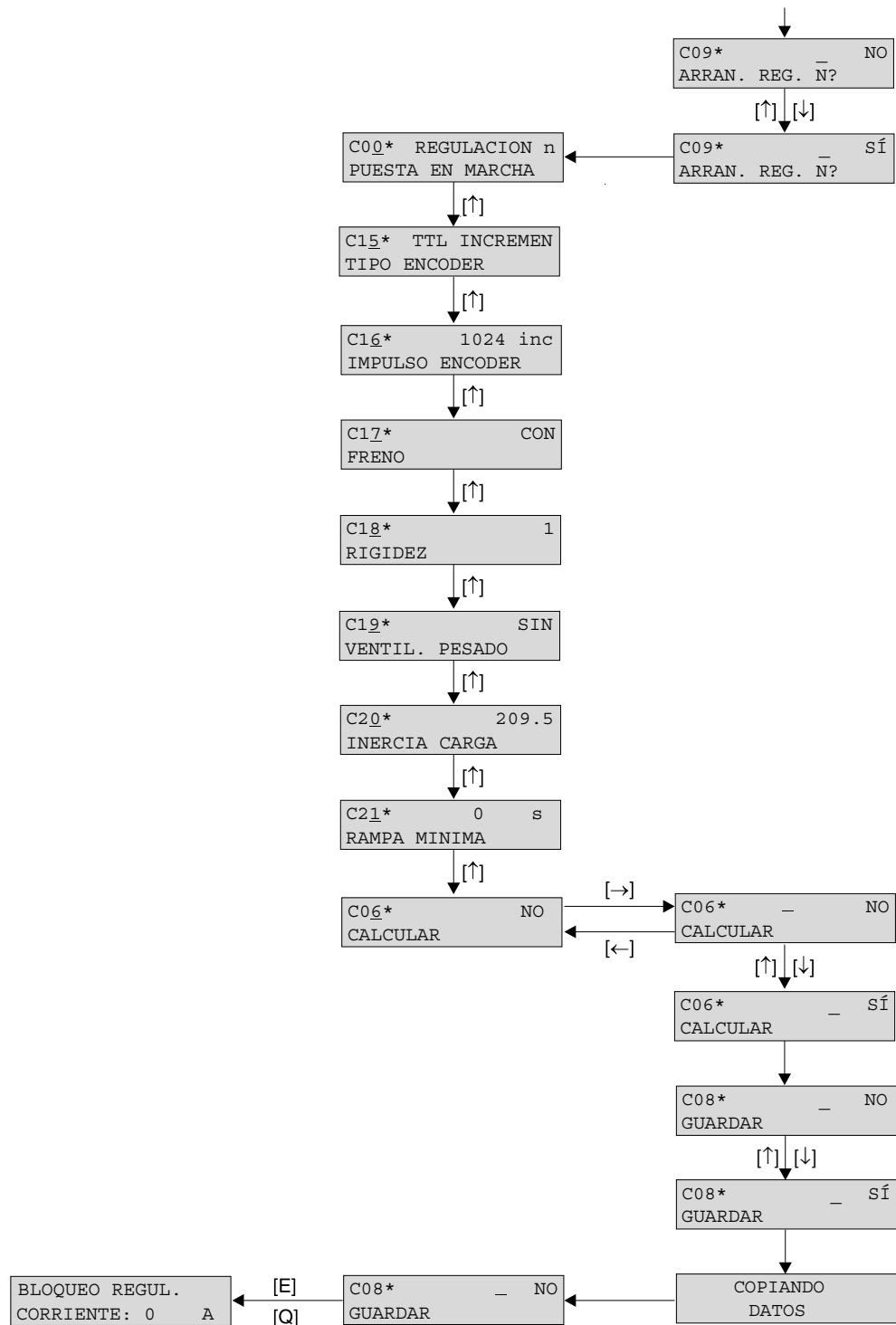
Primero se realiza la puesta en marcha sin regulador de velocidad.

**Importante:** Introduzca el modo de funcionamiento VFC-n-CTRL.

C01*	VFC-n-CTRL.
MODO FUNCION.	1

### Estructura

Estructura del menú de puesta en marcha para el regulador de velocidad:



03025AES

Fig. 29: Estructura del menú de puesta en marcha para el regulador de velocidad



## Secuencia de puesta en marcha

1. Inicie la puesta en marcha del regulador de velocidad con "SI". Todos los momentos de inercia deben introducirse en la unidad [ $10^{-4}$  kgm $^2$ ].
2. Cambie con la tecla ↑ al siguiente punto de menú.
3. Introduzca el tipo de encoder correcto.
4. Introduzca el número de impulsos del encoder correcto.

### EN MOTORES SEW

5. Introduzca si el motor dispone de freno.
6. Ajuste la rigidez del lazo cerrado del sistema.
7. Introduzca si el motor dispone de un ventilador pesado (ventilador Z).

### EN MOTORES NO SEW

5. Introduzca el momento de inercia del motor.
6. Ajuste la rigidez del lazo cerrado del sistema.
7. Ajuste el momento de inercia del freno y del ventilador.

8. Introduzca el momento de inercia de la carga (reductor + máquina accionada) calculado para el eje del motor.
9. Introduzca el tiempo deseado para la rampa más corta.
10. Inicie el cálculo de la puesta en marcha del regulador de velocidad con "SI".
11. Aparece automáticamente el punto de menú "GUARDAR". Ajustar "GUARDAR" a "SÍ", los datos se copian a la memoria permanente del MOVIDRIVE®.
12. Aparece automáticamente de nuevo el punto de menú "GUARDAR". Abandone la puesta en marcha pulsando la tecla E o Q, aparece la pantalla inicial.

- Una vez finalizada la puesta en marcha, copie el juego de parámetros del MOVIDRIVE® a la consola de programación DBG11B (P 807 "MDX → DBG"). De esta forma es posible transmitir a otros aparatos MOVIDRIVE® el juego de parámetros por medio de la DBG11B (P 806 "DBG → MDX").
- Registre en la lista de parámetros (→ página 67) los ajustes de parámetros que difieren de los ajustes de fábrica.
- Para motores no SEW ajuste el tiempo correcto de activación del freno (P732 / P735).
- Para arrancar el motor observe las indicaciones del capítulo "Arranque del motor" (→ página 63).
- En el caso del tipo de conexión Δ y frecuencia base a 87 Hz ajuste el parámetro P302/312 "Veloc. máxima 1/2" al valor para 87 Hz.
- En los encoder TTL y sen/cos active la vigilancia de encoder (P504 = "ON"). La **vigilancia del encoder no es una función de seguridad**.
- Un encoder Hiperface conectado es vigilado siempre, independientemente del ajuste del parámetro P504.



## 5.4 Puesta en marcha con PC y MOVITOOLS®

### Información general

- ¡La borna DIØØ "/BLOQUEO REGUL." debe recibir una señal "0"!
- Inicie el programa MOVITOOLS®.
- Marque el idioma deseado dentro del grupo "Language".
- Seleccione en el menú desplegable "PC-COM" la interface de PC (p. ej. COM 1) a la que está conectado el variador.
- Dentro del grupo "Device Type" marque la opción "Movidrive".
- Haga clic sobre <Update>. Se muestra el variador conectado.

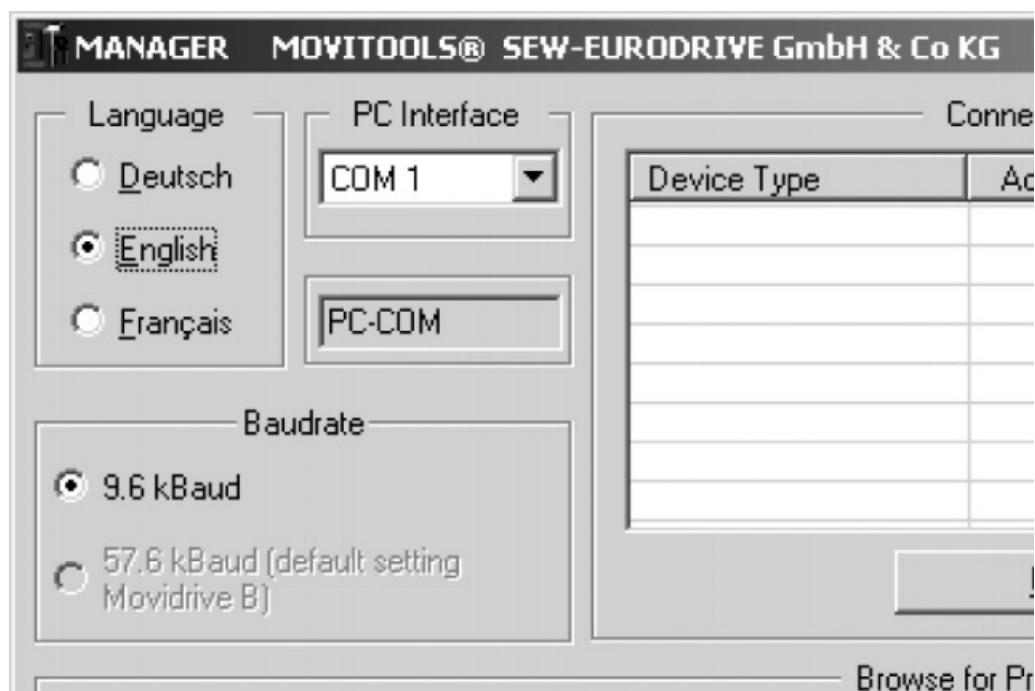


Fig. 30: Pantalla inicial MOVITOOLS®

### Iniciar la puesta en marcha

- En el grupo "Execute Program", dentro de "Parameters/Diagnosis" haga clic sobre el botón <Shell>. Se inicia el programa Shell.
- Seleccione en el programa Shell el punto de menú [Startup] / [Startup...]. MOVITOOLS® inicia el menú de puesta en marcha. Siga las indicaciones del asistente para la puesta en marcha. Si tiene preguntas relativas a la puesta en marcha consulte la ayuda Online de MOVITOOLS®.



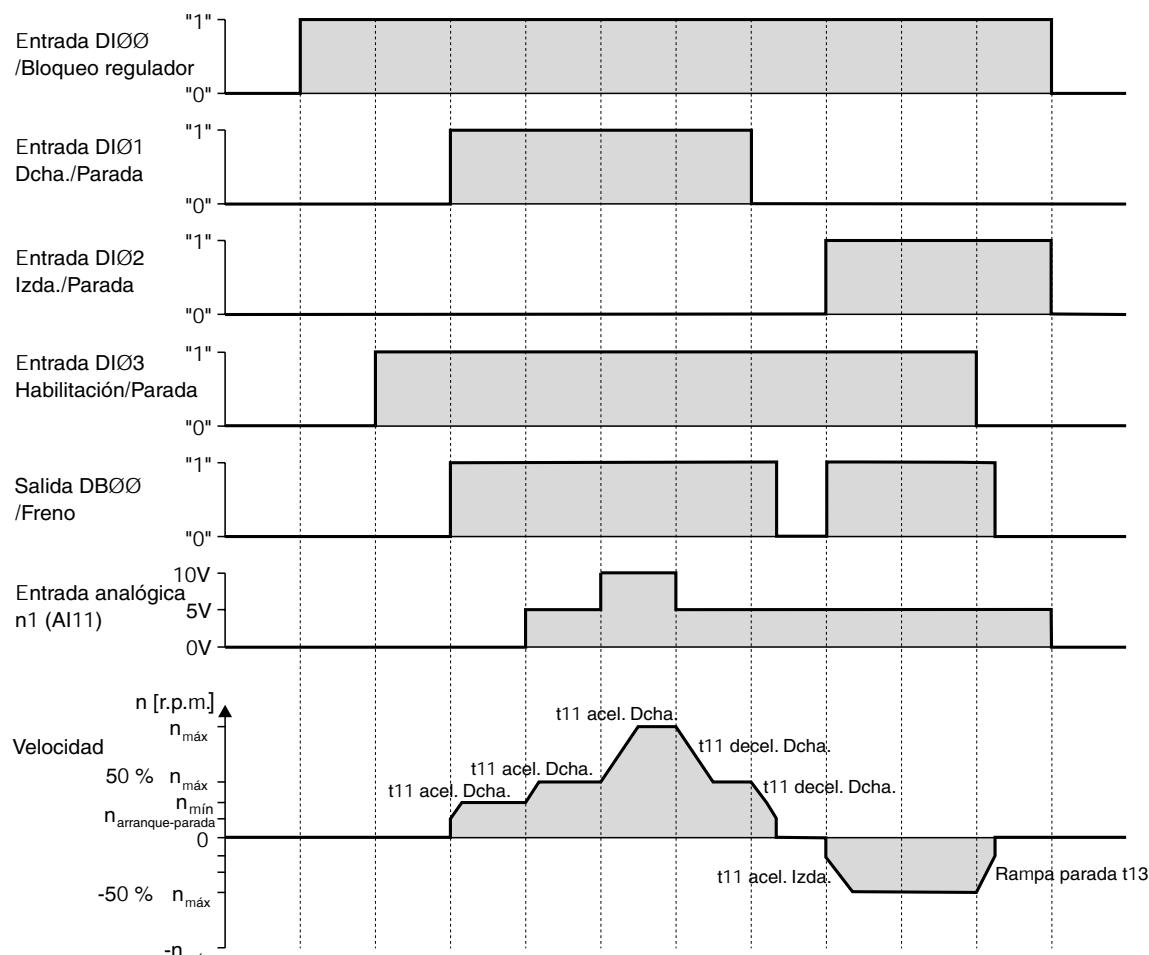
## 5.5 Arranque del motor

**Especificación de las consignas analógicas** La siguiente tabla muestra qué señales deben aplicarse en las bornas AI1 y DI $\emptyset$ ...DI $\emptyset$ 3 en la selección de la consigna "UNIPOL./CONSIGNA FIJA" (P100) para que el accionamiento funcione con entrada analógica de consignas.

Función	AI1 Entrada analógica n1	DI $\emptyset$ /Bloqueo regulador	DI $\emptyset$ 1 Dcha./Parada	DI $\emptyset$ 2 Izda./Parada	DI $\emptyset$ 3 Liberar/Parar
Bloqueo regulador	X	"0"	X	X	X
Parada	X	"1"	X	X	"0"
Habilitación y parada	X	"1"	"0"	"0"	"1"
Dcha. con 50% n <sub>máx</sub>	5 V	"1"	"1"	"0"	"1"
Dcha. con n <sub>máx</sub>	10 V	"1"	"1"	"0"	"1"
Izda.con 50% n <sub>máx</sub>	5 V	"1"	"0"	"1"	"1"
Izda.con n <sub>máx</sub>	10 V	"1"	"0"	"1"	"1"

### Diagrama de movimiento

El siguiente diagrama de movimiento muestra a modo de ejemplo cómo, con el modo de conexión de las bornas DI $\emptyset$  ... DI $\emptyset$ 3 y las consignas analógicas, se arranca el motor. La entrada binaria DB $\emptyset$ 0 "/Freno" se utiliza para conectar el contactor de frenado K12.



05033BES



### NOTA

Si existe un bloqueo del regulador (DI $\emptyset$  = "0") el motor no recibe suministro de corriente. En ese caso, un motor sin freno se detiene por inercia.



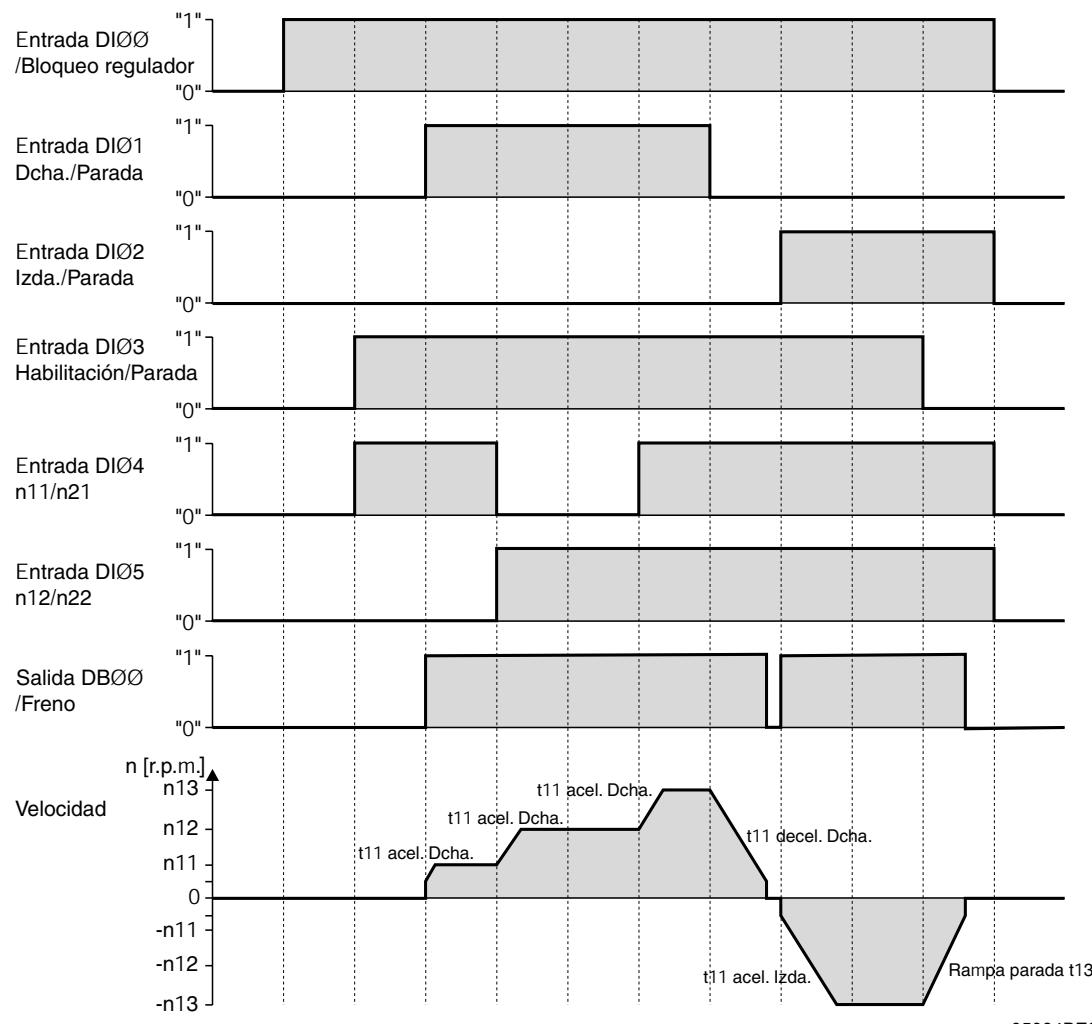
## Puesta en marcha Arranque del motor

**Consignas fijas** La siguiente tabla muestra qué señales deben aplicarse en las bornas DI $\emptyset$ ...DI $\emptyset$ 5 en la selección de la consigna "UNIPOL./CONSIGNA FIJA" (P100) para que el accionamiento funcione con las consignas fijas.

Función	DI $\emptyset$ /Bloqueo regulador	DI $\emptyset$ 1 Dcha./Parada	DI $\emptyset$ 2 Izda./Parada	DI $\emptyset$ 3 Liberar/Parar	DI $\emptyset$ 4 n11/n21	DI $\emptyset$ 5 n12/n22
<b>Bloqueo regulador</b>	"0"	X	X	X	X	X
<b>Parada</b>	"1"	X	X	"0"	X	X
<b>Habilitación y parada</b>	"1"	"0"	"0"	"1"	X	X
<b>Giro derecha con n11</b>	"1"	"1"	"0"	"1"	"1"	"0"
<b>Giro derecha con n12</b>	"1"	"1"	"0"	"1"	"0"	"1"
<b>Giro derecha con n13</b>	"1"	"1"	"0"	"1"	"1"	"1"
<b>Giro izquierda con n11</b>	"1"	"0"	"1"	"1"	"1"	"0"

### Diagrama de movimiento

El siguiente diagrama de movimiento muestra a modo de ejemplo cómo se arranca el accionamiento con el modo de conexión de las bornas DI $\emptyset$  ... DI $\emptyset$ 5 y las consignas fijas internas. La salida binaria DB $\emptyset$ 0 "/Freno" se utiliza para conectar el contactor de frenado K12.



### NOTA

Si existe un bloqueo del regulador (DI $\emptyset$ 0 = "0") el motor no recibe suministro de corriente. En ese caso, un motor sin freno se detiene por inercia.



**Funcionamiento manual con DBG11B**

Con la función de funcionamiento manual, el variador es controlado a través de la consola de programación DBG11B. Para poder iniciar el funcionamiento manual, el variador debe estar en el estado "No habilitado". El estado "No habilitado" significa DI $\emptyset\emptyset$  /Bloqueo regul = "1" y las entradas binarias programadas de fábrica DI $\emptyset$ 1 Dcha/Parada, DI $\emptyset$ 2 Izda/Parada y DI $\emptyset$ 3 Liberar/Habilitar = "0".

La entrada binaria DI $\emptyset\emptyset$  /Bloqueo regul es efectiva también en el funcionamiento manual. Las demás entradas binarias no son efectivas durante el funcionamiento manual. La entrada binaria DI $\emptyset\emptyset$  /Bloqueo de regul. deberá recibir una señal "1" para que el accionamiento pueda arrancar en funcionamiento manual. Con DI $\emptyset\emptyset$  = "0" también es posible detener el accionamiento en funcionamiento manual. El sentido de giro no es determinado por las entradas binarias "Dcha/Parada" o "Izda/Parada" sino mediante la selección del sentido de giro a través de la consola de programación (→ Figura 31).

El funcionamiento manual permanece activado también tras la desconexión y la conexión de red, aunque en estos casos el variador quedará bloqueado. El comando de sentido de giro con la tecla → o ← produce la habilitación y el arranque con  $n_{mín}$  en el sentido de giro seleccionado. Con las teclas ↑ y ↓ puede aumentar o reducir la velocidad. La velocidad de cambio es de 150 r.p.m. por segundo.

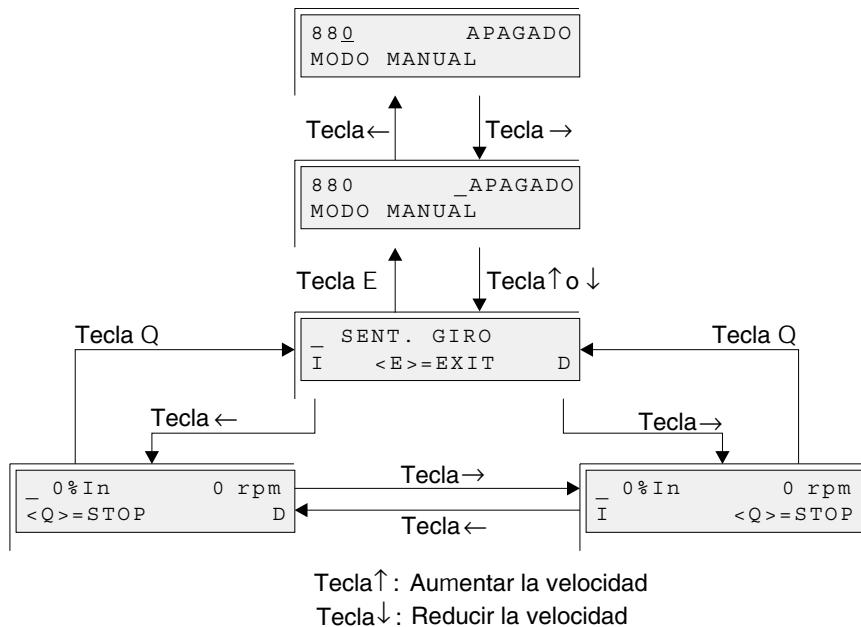


Fig. 31: Funcionamiento manual con DBG11B

02406AES



**NOTA**

Una vez finalizado el funcionamiento manual, las señales en las entradas binarias vuelven a ser efectivas inmediatamente. La entrada binaria DI $\emptyset\emptyset$  /"Bloqueo regul." no tendrá que conectarse "1"- "0"- "1". El accionamiento puede arrancarse de forma correspondiente a las señales en las entradas binarias y a las fuentes de los valores de consigna.

Cerciórese de que las entradas binarias programadas de fábrica DI $\emptyset$ 1 Dcha/Parada, DI $\emptyset$ 2 Izda/Parada y DI $\emptyset$ 3 Liberar/Habilitar reciban una señal "0" cuando finaliza el funcionamiento manual.



## Puesta en marcha Arranque del motor

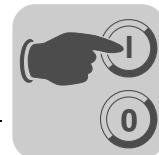


### ! ¡PELIGRO!

Peligro de aplastamiento por el arranque accidental del motor.

Lesiones graves o fatales.

- Evite que el motor se ponga en marcha de forma involuntaria, mediante las siguientes medidas:
  - Conecte la borna X10:9 "/BLOQUEO REGULADOR" con X10:15 "DCOM".
- En función de la aplicación deberán preverse medidas de seguridad adicionales para evitar todo tipo de peligro para personas y máquinas.



## 5.6 Lista de parámetros completa

### Indicaciones generales

- Los parámetros del menú abreviado se identifican con "/" (= indicación en la consola de programación DBG11B).
- El ajuste de fábrica del parámetro se indica en negrita.

Par.	Nombre	Rango de valores
<b>VALORES DE PANTALLA</b>		
<b>00_</b>	<b>Valores de proceso</b>	
000	Velocidad	-5000...0...5000 r.p.m.
001/	Display del usuario	[Texto]
002	Frecuencia	0...1100 Hz
003	Posición real	-2 <sup>31</sup> -1...0...2 <sup>31</sup> -1 Inc
004	Corriente de salida	0...200 % I <sub>N</sub>
005	Corriente activa	-200...0...200 % I <sub>N</sub>
006/	Utilización del motor 1	0...200 %
007	Utilización del motor 2	0...200 %
008	Tensión de circuito intermedio	0...1000 V
009	Corriente de salida	A
<b>01_</b>	<b>Indicadores de estado</b>	
010	Estado del variador	
011	Estado de funcionamiento	
012	Estado de error	
013	Juego de parámetros activo	1/2
014	Temperatura del radiador	-20...0...100 °C
015	Horas de funcionamiento	0...25000 h
016	Horas habilitado	0...25000 h
017	Trabajo	kWh
<b>02_</b>	<b>Consignas analógicas</b>	
020	Entrada analógica AI1	-10...0...10 V
021	Entrada analógica AI2	-10...0...10 V
022	Limitación externa de corriente	0...100 %
<b>03_</b>	<b>Entradas binarias de la unidad básica</b>	
030	Entrada binaria DIØØ	/BLOQUEO REGULADOR
031	Entrada binaria DIØ1	
032	Entrada binaria DIØ2	
033	Entrada binaria DIØ3	
034	Entrada binaria DIØ4	
035	Entrada binaria DIØ5	
036/	Estado de las entradas binarias de la unidad básica	
<b>05_</b>	<b>Salidas binarias del equipo básico</b>	
050	Salida binaria DBØØ	/FREN
051	Salida binaria DOØ1	
052	Salida binaria DOØ2	
053/	Estado de las salidas binarias de la unidad básica	

Par.	Nombre	Rango de valores
<b>07_</b>	<b>Datos de la unidad</b>	
070	Tipo de unidad	
071	Corriente nominal del aparato	
076	Firmware unidad básica	
077	Función tecnológica	
<b>08_</b>	<b>Memoria de fallos</b>	
080/	Fallo t-0	
081	Fallo t-1	
082	Fallo t-2	
083	Fallo t-3	
<b>09_</b>	<b>Diagnóstico de bus</b>	
090	Configuración PD	
091	Tipo de bus de campo	
092	Velocidad de transmisión en baudios del bus de campo	
093	Dirección del bus de campo	
094	Consigna PO1	
095	Consigna PO2	
096	Consigna PO3	
097	Valor real PI1	
098	Valor real PI2	
099	Valor real PI3	



## Puesta en marcha

### Lista de parámetros completa

Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha
<b>Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1</b>							
<b>1_ CONSIGNAS / INTEGRADORES</b>							
<b>10_ Preselección de consigna</b>							
100/ Fuente de consigna	UNIPOL./CONSIGNA FIJA						
101 Fuente de la señal de control	BORNAS						
<b>11_ Entrada analógica AI1</b>							
110 Factor de escala AI1	-10...-0.1 / 0.1...1...10						
111 Ajuste offset AI1	-500...0...500 mV						
112 AI1 Modo de funcionamiento	Ref. N-MAX						
113 Ajuste offset de tensión AI1	-10...0...10 V						
114 Ajuste offset velocidad AI1	-5000...0...5000 r.p.m.						
115 Consigna de velocidad del filtro	0...5...100 ms 0 = Filtro OFF						
<b>12_ Entrada analógica AI2</b>							
120 Modo de funcionamiento AI2	SIN FUNCIÓN						
<b>13_ Rampa de velocidad 1</b>							
130/ Rampa t11 acel. DCHA.	0...2...2000 s			140	Rampa t21 acel. DCHA.	0...2...2000 s	
131/ Rampa t11 decel. DCHA	0...2...2000 s			141	Rampa t21 decel. DCHA	0...2...2000 s	
132/ Rampa t11 acel. IZDA..	0...2...2000 s			142	Rampa t21 acel. IZDA..	0...2...2000 s	
133/ Rampa t11 decel. IZDA.	0...2...2000 s			143	Rampa t21 decel. IZDA.	0...2...2000 s	
134/ Rampa t12 ACEL.=DECCEL.	0...2...2000 s			144	Rampa t22 ACEL.=DECCEL.	0...2...2000 s	
135 Rampa en S t12	0...3			145	Rampa en S t22	0...3	
136/ Rampa parada t13	0...2...20 s			146	Rampa parada t23	0...2...20 s	
137/ Rampa emergencia t14	0...2...20 s			147	Rampa emergencia t24	0...2...20 s	
<b>15_ Potenciómetro motorizado (juego de parámetros 1 y 2)</b>							
150 Rampa t3 subida	0.2...20...50 s						
151 Rampa t3 decel.	0.2...20...50 s						
152 Guardar última consigna	ON / OFF						
<b>16_ Consignas fijas 1</b>							
160/ Consigna interna n11	-5000...0...150 ...5000 r.p.m.			170	Consigna interna n21	-5000...0...150 ...5000 r.p.m.	
161/ Consigna interna n12	-5000...0...750 ...5000 r.p.m.			171	Consigna interna n22	-5000...0...750 ...5000 r.p.m.	
162/ Consigna interna n13	-5000...0...1500 ...5000 r.p.m.			172	Consigna interna n23	-5000...0...1500 ...5000 r.p.m.	
<b>2_ PARÁMETROS DE REGULADOR</b>							
<b>20_ Regulación de velocidad (sólo juego de parámetros 1)</b>							
200 Ganancia P Regulador n	0.1...2...32						
201 Constante de tiempo regulador de velocidad n	0...10...300 ms						
202 Ganancia anticipación de aceleración	0...32						
203 Filtro de la anticipación de aceleración	0...100 ms						
204 Filtro del valor real de velocidad	0...32 ms						
205 Anticipación de carga	0...150 %						
206 Tiempo de exploración del regulador n	1 ms / 0.5 ms						
207 Anticip. carga VFC	0...150 %						
<b>21_ Regulador de posición</b>							
210 Ganancia propor. regulador de posición	0.1...2...32						



Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha
	<b>Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1</b>				<b>Ajuste de parámetros 2</b>		
<b>22_</b>	<b>Funcionamiento síncrono interno (sólo juego de parámetros 1)</b>						
228	Filtro de anticipación (DRS)	<b>0...100 ms</b>			Sólo con MOVITOOLS®. No visible en la consola de programación DBG11B.		
<b>3_</b>	<b>PARÁMETROS DE MOTOR</b>						
<b>30_</b>	<b>Límites 1</b>		<b>31_</b>	<b>Límites 2</b>			
300/	VEL.ARRANQ/PAR. 1	<b>0...60...150 r.p.m.</b>		310	VEL.ARRANQ/PAR. 2	<b>0...60...150 r.p.m.</b>	
301/	Velocidad mínima 1	<b>0...60...5500 r.p.m.</b>		311	Velocidad mínima 2	<b>0...60...5500 r.p.m.</b>	
302/	Velocidad máxima 1	<b>0...1500...5500 r.p.m.</b>		312	Velocidad máxima 2	<b>0...1500...5500 r.p.m.</b>	
303/	Límite de corriente 1	<b>0...150 % <math>I_N</math></b>		313	Límite de corriente 2	<b>0...150 % <math>I_N</math></b>	
304	Límite del par	<b>0...150 %</b>					
<b>32_</b>	<b>Compensación del motor 1 (asíncrono)</b>			<b>33_</b>	<b>Compensación del motor 2 (asíncrono)</b>		
320/	Ajuste automático 1	<b>ON / OFF</b>		330	Ajuste automático 2	<b>ON / OFF</b>	
321	Boost 1	<b>0...100 %</b>		331	Boost 2	<b>0...100 %</b>	
322	Ajuste IxR 1	<b>0...100 %</b>		332	Ajuste IxR 2	<b>0...100 %</b>	
323	Tiempo premagnetización 1	<b>0...0.1..0,2 s</b>		333	Tiempo premagnetización 2	<b>0...0.1..0,2 s</b>	
324	Compens. desliz. 1	<b>0...500 r.p.m.</b>		334	Compens. desliz. 2	<b>0...500 r.p.m.</b>	
<b>34_</b>	<b>Protección del motor</b>						
340	Protecc. motor 1	<b>OFF / ON ASINCRONO / ON SERVO</b>		342	Protecc. motor 2	<b>OFF / ON ASINCRONO / ON SERVO</b>	
341	Tipo de ventil. 1	<b>AUTOVENTILAD. / VENT. FORZADA</b>		343	Tipo de ventil. 2	<b>AUTOVENTILAD. / VENT. FORZADA</b>	
<b>35_</b>	<b>Sentido de giro del motor</b>						
350	Inversión del sentido de giro 1	<b>ON / OFF</b>		351	Inversión del sentido de giro 2	<b>ON / OFF</b>	
360	Puesta en marcha	<b>Sí / NO</b>			Sólo disponible en DBG11B no en MOVITOOLS®.		
<b>4_</b>	<b>SEÑALES DE REFERENCIA</b>						
<b>40_</b>	<b>Señal de referencia de velocidad</b>						
400	Umbral de velocidad	<b>0...1500...5000 r.p.m.</b>					
401	Histéresis	<b>0...100...500 r.p.m.</b>					
402	Tiempo de retardo	<b>0...1...9 s</b>					
403	Señal = "1" con:	<b><math>n &lt; n_{ref} / n &gt; n_{ref}</math></b>					
<b>41_</b>	<b>Umbral ventana velocidad</b>						
410	Centro de la ventana	<b>0...1500...5000 r.p.m.</b>					
411	Ancho de ventana	<b>0...5000 r.p.m.</b>					
412	Tiempo de retardo	<b>0...1...9 s</b>					
413	Señal = "1" con:	<b>DENTRO / FUERA</b>					
<b>42_</b>	<b>Comparación velocidad teórica/real</b>						
420	Histéresis	<b>1...100...300 r.p.m.</b>					
421	Tiempo de retardo	<b>0...1...9 s</b>					
422	Señal = "1" con:	<b><math>n &lt;&gt; n_{cons} / n = n_{cons}</math></b>					
<b>43_</b>	<b>Umbral de corriente</b>						
430	Umbral de corriente	<b>0...100...150 % <math>I_N</math></b>					
431	Histéresis	<b>0...5...30 % <math>I_N</math></b>					
432	Tiempo de retardo	<b>0...1...9 s</b>					
433	Señal = "1" con:	<b><math>I &lt; I_{ref} / I &gt; I_{ref}</math></b>					
<b>44_</b>	<b>Señal Imax</b>						
440	Histéresis	<b>0...5...50 % <math>I_N</math></b>					
441	Tiempo de retardo	<b>0...1...9 s</b>					
442	Señal = "1" con:	<b><math>I = I_{máx} / I &lt; I_{máx}</math></b>					



## Puesta en marcha

### Lista de parámetros completa

Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha			
	Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1		Ajuste de parámetros 2							
<b>5_ FUNCIONES DE VIGILANCIA</b>										
<b>50_ Control de velocidad</b>										
500	Vigilancia de la velocidad 1	OFF / MODO MOTOR /MODO GENERAD /MD.MOT.& GENER		502	Vigilancia de la velocidad 2	OFF / MODO MOTOR /MODO GENERAD /MD.MOT.& GENER				
501	Tiempo de retraso 1	0...1...10 s		503	Tiempo de retraso 2	0...1...10 s				
504	Vigilancia del encoder	ON / OFF								
<b>52_ Vigilancia de desconexión de red</b>										
520	Tiempo de respuesta a caída de tensión	0...5 s								
521	Respuesta a caída de tensión	BLOQUEO REGUL. PAR. EMERGEN								
<b>53_ Protección térmica del motor</b>										
530	Sensor tipo 1	Sin sensor /TF-TH								
531	Sensor tipo 2	Sin sensor /TF-TH								
<b>6_ ASIGNACIÓN DE BORNAS</b>										
<b>60_ Entradas binarias de la unidad básica</b>										
-	Entrada binaria DIØØ	Asignación fija a: /BLOQUEO REGULADOR								
600	Entrada binaria DIØ1	GIRO DCHA./PARADA			Es posible programar las siguientes funciones: SIN FUNCIÓN • LIBERAR/PARAR • DCHA/PARAR • IZDA/PARAR • n11(n13) • n21(n23) • n12(n13) • n22(n23) • CONM. CONS. FIJ • CONMUT.PARAM. • CONMUT. RAMPA • POT MOT UP • POT MOT DOWN • /FALLO EXT. • FALLO RESET • /REGUL. POSICION • /FIN CARR. CW • /FIN CARR. CCW • ENTRADA IPOS • LEVA REFERENCIA • MOV. REF. INICIO • M. LIBRE ESCLAZO • ACEPTAR CONSIGNA • RED ON • DRS PTO. CERO					
601	Entrada binaria DIØ2	IZDA/PARAR								
602	Entrada binaria DIØ3	HABILITAR/PARO								
603	Entrada binaria DIØ4	n11/n21								
604	Entrada binaria DIØ5	n12/n22								
<b>62_ Salidas binarias del equipo básico</b>										
-	Salida binaria DBØØ	Asignación fija a: /FREN			Es posible programar los siguientes mensajes: SIN FUNCION • /FALLO • PREPARADO • SALID. POT ON • CAMPO GIR. ON • FREN DESBLO • FREN APLICA • MANT. POSICIO • JUEGO PARAM. • VELOC. REFE • VENTANA VEL • COMP. CON/ACT. • REF. CORRIENT • SEÑAL IMAX • /MOTOR UTIL1 • /MOTOR UTIL2 • IPOS EN POSI • IPOS REFEREN • SALIDA IPOS • /FALLO IPOS					
620	Salida binaria DOØ1	PREPARADO								
621	Salida binaria DOØ2	SIN FUNCIÓN								
<b>64_ Salida analógica</b>										
640	Salida analógica AO1	VELOC. ACTUAL			Es posible programar las siguientes funciones: SIN FUNCION • ENTRAD.RAMPA • CONSIG. VELOC • VELOC. ACTUAL • FREQ. ACTUAL • CORR. SALIDA • CORR. ACTIVA • UTILIZ. EQUI • SALIDA IPOS • PAR RELATIVO					
641	Escala AO1	-10...0...1...10								
642	Modo de funcionamiento AO1	OFF / 0...20 mA / 4...20 mA								
<b>7_ FUNCIONES DE CONTROL</b>										
<b>70_ Modos de funcionamiento</b>										
700	Modo de funcionamiento 1	<b>VFC 1</b> VFC 1 & GRUPO VFC 1 & ELEV. VFC 1 & DC-FRENO VFC 1 & REC-MAR VFC-n-CTRL VFC-n-REG & GRUPO VFC-n- REG& ELEV. VFC-n- REG&IPOS. CFC CFC & M-CTR. CFC&IPOS SERVO SERVO&M-CTR. SERVO & IPOS		701	Modo de funcionamiento 2	<b>VFC 2</b> VFC 2 & GRUPO VFC 2 & ELEV. VFC 1 & FREN-DC VFC 2 & REC-MAR				
<b>71_ Corriente de parada</b>										
710	Corriente de parada 1	0...50 % I <sub>Mot</sub>		711	Corriente de parada 2	0...50 % I <sub>Mot</sub>				



Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha
	Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1		Ajuste de parámetros 2				
<b>72_ Función de parada por consigna</b>							
720	Fun. parada por consigna 1	ON / OFF		723	Fun. parada por consigna 2	ON / OFF	
721	Consigna de parada 1	0...30...500 r.p.m.		724	Consigna de parada 2	0...30...500 r.p.m.	
722	Ajuste offset de arranque 1	0...30...500 r.p.m.		725	Ajuste offset de arranque 2	0...30...500 r.p.m.	
<b>73_ Función de freno</b>							
730	Función de freno 1	ON / OFF		733	Función de freno 2	ON / OFF	
731	Tiempo de activación de freno 1	0...2 s		734	Tiempo de activación de freno 2	0...2 s	
732	Tiempo de activación del freno 1	0...0.2...2 s		735	Tiempo de activación del freno 2	0...0.2...2 s	
<b>74_ Ventana de resonancia</b>							
740	Centro ventana 1	0...1500...5000 r.p.m.		742	Centro ventana 2	0...1500...5000 r.p.m.	
741	Anchur ventana 1	0...300 r.p.m.		743	Anchur ventana 2	0...300 r.p.m.	
<b>75_ Función maestro-esclavo</b>							
750	Consigna esclavo	MAESTRO-ESCLAVO OFF VELOCIDAD (SBus) PAR (SBus) LD SHARE (SBus)					
751	Escala de consigna esclavo	-10...0...1...10					
<b>8_ FUNCIONES DE LA UNIDAD</b>							
<b>80_ Configuración</b>							
802/	Ajuste de fábrica	Sí / NO					
803/	Bloqueo de parámetros	ON / OFF					
804	Reset datos estadísticos	NO MEMOR. FALLO CONTADOR KWh HORAS FUNCI					
800/	Menú abreviado	ON / OFF		Los idiomas están disponibles en función de la versión de DBG. Estos parámetros están disponibles únicamente en la consola de programación DBG11B, no en MOVITOOLS®.			
801/	Idioma	DE / EN / FR / ES / PT					
806	Copia DBG→MDX	Sí / NO					
807	Copia MDX→DBG	Sí / NO					
<b>81_ Comunicación serie</b>							
810	Dirección RS-485	0...99					
811	Dirección grupo RS-485	100...199					
812	Timeout RS-485	0...650 s					
813	Dirección SBus	0...63					
814	Dirección de grupo SBus	0...63					
815	Tiempo de desbordamiento SBus	0...0.1...650 s					
816	Velocidad de transmisión SBus	125/250/ <b>500</b> /1000 kbaudios					
817	ID de sincronización SBus	0...1023					
818	ID de sincronización CAN	0...1...2047					
819	Tiempo de desbordamiento bus de campo	0...0.5...650 s					
<b>82_ Funcionamiento del freno</b>							
820/	Fucionamiento en 4 cuadrantes 1	ON / OFF		821	Fucionamiento en 4 cuadrantes 2	ON / OFF	



## Puesta en marcha

### Lista de parámetros completa

Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha
	<b>Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1</b>				<b>Ajuste de parámetros 2</b>		
<b>83_ Reacciones en caso de fallo</b>							
830	Respuesta ENCODER ERROR	<b>P.EMERG/FALL</b>					
831	Respuesta TIMEOUT BUS DE CAMPO	<b>P.RAPID/AVIS</b>					
832	Respuesta SOBRECARGA MOTOR	<b>P.EMERG/FALL</b>					
833	Respuesta TIMEOUT RS-485	<b>P.RAPID/AVIS</b>					
834	Respuesta ERROR SEGUIMIENTO	<b>P.EMERG/FALL</b>					
835/	Respuesta RES.SOND.TERM.TF	<b>SIN RESPUESTA</b>					
836	Respuesta TIMEOUT SBus	<b>P.EMERG/FALL</b>					
<b>84_ Respuesta de reseteo</b>							
840/	Reset manual	<b>Sí / NO</b>					
841	Modo Auto-Reset	<b>ON / OFF</b>					
842	Tiempo de rearranque	<b>1...3...30 s</b>					
<b>85_ Escalado del valor real de velocidad</b>							
850	Factor de escala numerador	<b>1...65535</b>					
851	Factor de escala denominador	<b>1...65535</b>					
852	Unidad de usuario	<b>r.p.m.</b>		Sólo es ajustable con MOVITOOLS®.			
<b>86_ Modulación</b>							
860	Frecuencia PWM 1	<b>4/8/12/16 kHz</b>		861	Frecuencia PWM 2	<b>4/8/12/16 kHz</b>	
862	PWM fija 1	<b>ON / OFF</b>		863	PWM fija 2	<b>ON / OFF</b>	
864	Frecuencia PWM CFC	<b>4/8/16 kHz</b>					
<b>87_ Descripción de los datos del proceso</b>							
870	Descripción de consigna PO1	<b>PALABRA DE CONTROL 1</b>					
871	Descripción de consigna PO2	<b>VELOCIDAD</b>					
872	Descripción de consigna PO3	<b>SIN FUNCIÓN</b>					
873	Descripción del valor real PI1	<b>PALABRA DE ESTADO 1</b>					
874	Descripción del valor real PI2	<b>VELOCIDAD</b>					
875	Descripción del valor real PI3	<b>CORRIENTE SALIDA</b>					
876	Habilitar datos PO	<b>ON / OFF</b>					
877	Configuración DeviceNet PD	<b>0...3...5</b>					
<b>88_ Funcionamiento manual</b>							
880	Funcionamiento manual	<b>ON / OFF</b>					
<b>9_ PARÁMETROS IPOS</b>							
<b>90_ Búsqueda de referencia IPOS</b>							
900	Offset de referencia	<b>-2<sup>31</sup>...0...2<sup>31</sup>-1 Inc</b>					
901	Velocidad de referencia 1	<b>0...200...5000 r.p.m.</b>					
902	Velocidad de referencia 2	<b>0...50...5000 r.p.m.</b>					
903	Tipo de búsqueda de referencia	<b>0...7</b>					
904	Referencia a impulso cero	<b>Sí / No</b>					



Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha	Par.	Nombre	Rango de ajuste Ajuste de fábrica	después de puesta en marcha
	Par. seleccionables Ajuste de parámetros 1		Ajuste de parámetros 2				
<b>91_ Parámetros de avance IPOS</b>							
910	Ganancia regulador X	0.1... <b>0.5</b> ...32					
911	Rampa de posicionamiento 1	0...1...20 s					
912	Rampa de posicionamiento 2	0...1...20 s					
913	Velocidad de avance CW	0... <b>1500</b> ..5000 r.p.m.					
914	Velocidad de avance CCW	0... <b>1500</b> ..5000 r.p.m.					
915	Control previo de la velocidad	-199.99...0... <b>100</b> ...199.99 %					
916	Tipo de rampa	<b>LINEAL / SENOIDAL / CUADRATICA/ RAMPA BUS</b>					
<b>92_ Vigilancia IPOS</b>							
920	Final de carrera DERECHA	-2 <sup>31</sup> ... <b>0</b> ...2 <sup>31</sup> -1 Inc					
921	Final de carrera IZQUIERDA	-2 <sup>31</sup> ... <b>0</b> ...2 <sup>31</sup> -1 Inc					
922	Ventana de posición	0... <b>50</b> ...32767 Inc					
923	Ventana de fallo de seguimiento	<b>0</b> ...2 <sup>31</sup> -1 Inc					
<b>93_ Funciones especiales IPOS</b>							
930	Override	<b>ON / OFF</b>					
931	PALAB CONTROL IPOS Tarea 1	ARRANQUE / <b>PARADA</b> / ALTO		Sólo disponible en DBG11B no en MOVITOOLS®.			
932	PALAB CONTROL IPOS Tarea 2	ARRANQUE / <b>PARADA</b>		Sólo disponible en DBG11B no en MOVITOOLS®. El parámetro de display no puede modificarse con DBG11B.			
<b>94_ Variables/encoder IPOS</b>							
940	Edición variables IPOS	<b>ON / OFF</b>		Sólo disponible en DBG11B no en MOVITOOLS®.			
941	Fuente de posición real	<b>Enc. motor (X15)</b> Enc. externo (X14) Enc. absoluto (DIP)					
942	Factor de encoder numerador	<b>1</b> ...32767					
943	Factor de encoder denominador	<b>1</b> ...32767					
944	Escalado encoder externo	<b>x1/x2/x4/x8/x16/x32/x64</b>		Sólo con MOVITOOLS®, no visible en la consola de programación DBG11B.			
945	Tipo encoder lin X14	TTL / SEN/COS / HIPERFACE					
946	Sentido de contador X14	<b>NORMAL/INVERSO</b>					
<b>95_ DIP</b>							
950	Tipo de encoder	<b>SIN ENCODER</b>					
951	Sentido de contador	<b>NORMAL/INVERSO</b>					
952	Frecuencia del ciclo	<b>1</b> ...200%					
953	Offset de posición	-(2 <sup>31</sup> -1)... <b>0</b> ...2 <sup>31</sup> -1					
954	Offset de punto cero	-(2 <sup>31</sup> -1)... <b>0</b> ...2 <sup>31</sup> -1					
955	Escala de encoder	<b>x1/x2/x4/x8/x16/x32/x64</b>					
<b>96_ Función modulo IPOS</b>							
960	Función modulo	<b>DESC. / CORTA / DERECHA / IZQUIERDA</b>					
961	Modulo numerador	<b>0</b> ...2 <sup>31</sup>					
962	Modulo denominador	<b>0</b> ...2 <sup>31</sup>					
963	Resolución de encoder mod.	<b>0..4096..20000</b>					



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

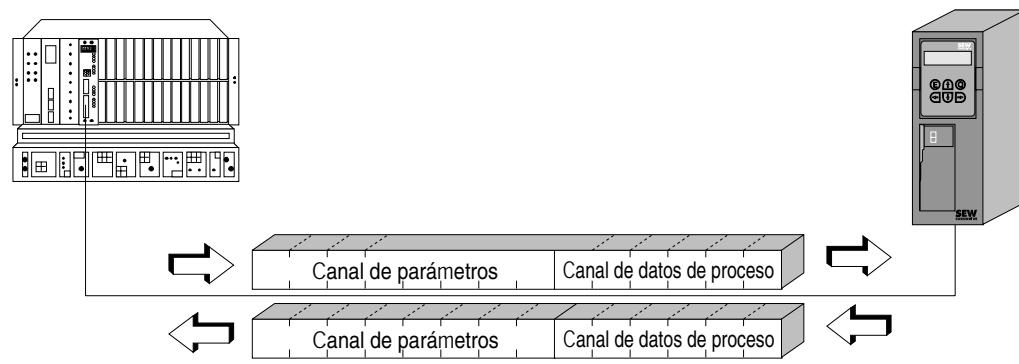
#### 5.7 Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

##### Configuración de la interface PROFIBUS-DP

Para poder definir el tipo y la cantidad de datos de entrada y salida utilizados para la transmisión, el maestro DP debe transmitir una configuración DP determinada al variador vectorial. Tiene la posibilidad de

- controlar el accionamiento mediante datos de proceso,
- leer o bien escribir todos los parámetros de accionamiento mediante el canal de parámetros.

La figura siguiente ofrece una representación esquemática del intercambio de datos entre la unidad de automatización (maestro DP) y el variador vectorial (esclavo DP) con canal de datos de proceso y de parámetros.



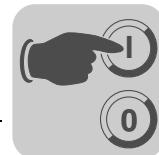
01065BES

Fig. 32: Comunicación vía PROFIBUS-DP

##### Configuración de los datos de proceso

Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact* permiten diferentes configuraciones DP para el intercambio de datos entre el maestro DP y el variador. La tabla siguiente proporciona información adicional sobre todas las configuraciones DP posibles de la gama MOVIDRIVE® *compact*. La columna "Configuración de los datos de proceso" muestra el nombre de la configuración. Estos textos también aparecen en su software de planificación para el maestro DP como lista de selección. La columna Configuraciones DP muestra cuáles son los datos de configuración que se envían al variador al establecer la conexión del PROFIBUS-DP.

Configuración de los datos de proceso	Significado / Observaciones	Configuraciones DP	
		0	1
<b>1 PD</b>	Control mediante 1 palabra de datos de proceso	240 <sub>dec</sub>	-
<b>2 PD</b>	Control mediante 2 palabras de datos de proceso	241 <sub>dec</sub>	-
<b>3 PD</b>	Control mediante 3 palabras de datos de proceso	242 <sub>dec</sub>	-
<b>6 PD</b>	Control mediante 6 palabras de datos de proceso	0 <sub>dec</sub>	245 <sub>dec</sub>
<b>10 PD</b>	Control mediante 10 palabras de datos de proceso	0 <sub>dec</sub>	249 <sub>dec</sub>
<b>Param + 1 PD</b>	Control mediante 1 palabra de datos de proceso Ajuste de parámetros mediante canal de parámetros de 8 bytes	243 <sub>dec</sub>	240 <sub>dec</sub>
<b>Param + 2 PD</b>	Control mediante 2 palabras de datos de proceso Ajuste de parámetros mediante canal de parámetros de 8 bytes	243 <sub>dec</sub>	241 <sub>dec</sub>
<b>Param + 3 PD</b>	Control mediante 3 palabras de datos de proceso Ajuste de parámetros mediante canal de parámetros de 8 bytes	243 <sub>dec</sub>	242 <sub>dec</sub>
<b>Param + 6 PD</b>	Control mediante 6 palabras de datos de proceso Ajuste de parámetros mediante canal de parámetros de 8 bytes	243 <sub>dec</sub>	245 <sub>dec</sub>
<b>Param + 10 PD</b>	Control mediante 10 palabras de datos de proceso Ajuste de parámetros mediante canal de parámetros de 8 bytes	243 <sub>dec</sub>	249 <sub>dec</sub>



**Configuración DP "Universal Configuration"**

Con la selección de la configuración DP "Universal Configuration" recibirá dos identificadores DP definidos como "espacios en blanco" (frecuentemente también denominados módulos DP) con la entrada 0<sub>dec</sub>. Estos dos identificadores los podrá configurar individualmente, debiéndose cumplir las siguientes condiciones de entorno:

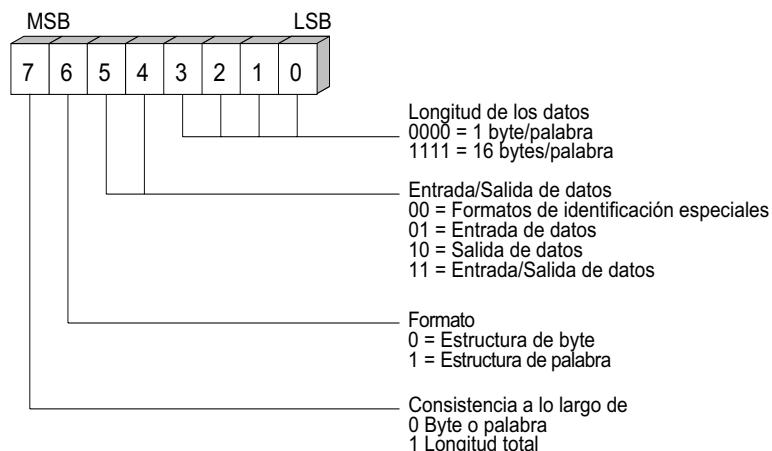
**Módulo 0 (identificador DP 0) define el canal de parámetros del variador:**

Longitud	Función
0	Canal de parámetros desconectado
8 bytes o bien 4 palabras	Canal de parámetros en uso

**Módulo 1 (identificador DP 1) define el canal de datos de proceso del variador:**

Longitud	Función
2 bytes o bien 1 palabra	1 palabra de datos de proceso
4 bytes o bien 2 palabras	2 palabras de datos de proceso
6 bytes o bien 3 palabras	3 palabras de datos de proceso
12 bytes o bien 6 palabras	6 palabras de datos de proceso
20 bytes o bien 10 palabras	10 palabras de datos de proceso

La siguiente ilustración muestra la estructura de los datos de configuración definidos en IEC 61158. Al ponerse en marcha el maestro DP, estos datos de configuración se transmiten al variador.



00087BES

Fig. 33: Formato del byte de identificación Cfg\_Data según IEC 61158

<b>NOTA</b>	
<b>Por favor, tenga en cuenta en MCF/MCV/MCS41A (no es válido para MCH41A):</b> ¡La codificación "Formatos de identificación especiales" no es compatible! Utilice para la transmisión de datos únicamente el ajuste "Consistencia a lo largo de toda la longitud".	

**Consistencia de datos**

Datos consistentes son aquellos que siempre deben ser transmitidos conjuntamente entre la unidad de automatización y el variador vectorial y que en ningún caso deben ser transmitidos por separado.

La consistencia de datos es especialmente importante para la transmisión de valores de posición o tareas completas de posicionamiento, ya que de tratarse de una transmisión no consistente, los datos podrían proceder de distintos ciclos de programa de la unidad de automatización y transmitir así valores indefinidos al variador vectorial.



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

En el caso del PROFIBUS DP, la comunicación de datos entre unidad de automatización y el variador se efectúa generalmente con el ajuste "Consistencia de datos a lo largo de toda la longitud".

#### **Diagnóstico externo**

Para MOVIDRIVE® *compact* puede activar durante la planificación del proyecto en el maestro DP la generación automática de alarmas de diagnóstico externas mediante PROFIBUS DP. Una vez que esta función está activada, MOVIDRIVE® *compact* transmite al maestro DP un diagnóstico externo con cada fallo que surja. En el sistema maestro DP deberá entonces programar los algoritmos de programación correspondientes (en parte complicados) para analizar la información de los diagnósticos.

#### **Recomendación**

Debido a que el MOVIDRIVE® *compact* transmite el estado actual del accionamiento con cada ciclo PROFIBUS DP mediante la palabra de estado 1, la activación del diagnóstico externo no es en principio necesaria.

#### **Observaciones sobre los sistemas maestro Simatic S7**

Desde el sistema PROFIBUS-DP se pueden activar en todo momento alarmas de diagnóstico en el maestro DP, incluso estando desactivada la generación de diagnósticos externos. De tal manera que deberían diseñarse en el control los componentes de organización correspondientes (p. ej. OB84 para S7-400 u OB82 para S7-300).

Encontrará mayor información al respecto en el archivo readme adjunto al archivo GSD.

#### **Número de identificación**

Cada maestro DP y cada esclavo DP debe presentar un número de identificación individual asignado por el grupo de usuarios de PROFIBUS para la clara identificación de la unidad conectada. Durante la puesta en marcha del maestro PROFIBUS-DP, éste compara los números de identificación de los esclavos DP conectados con los número de identificación planificados por el usuario. Una vez que el maestro DP haya confirmado que las direcciones de estación y los tipos de unidad (número de identificación) conectados coinciden con los datos de planificación, se activa la transmisión de datos útiles. De este modo se consigue con este procedimiento una alta seguridad contra fallos de planificación.

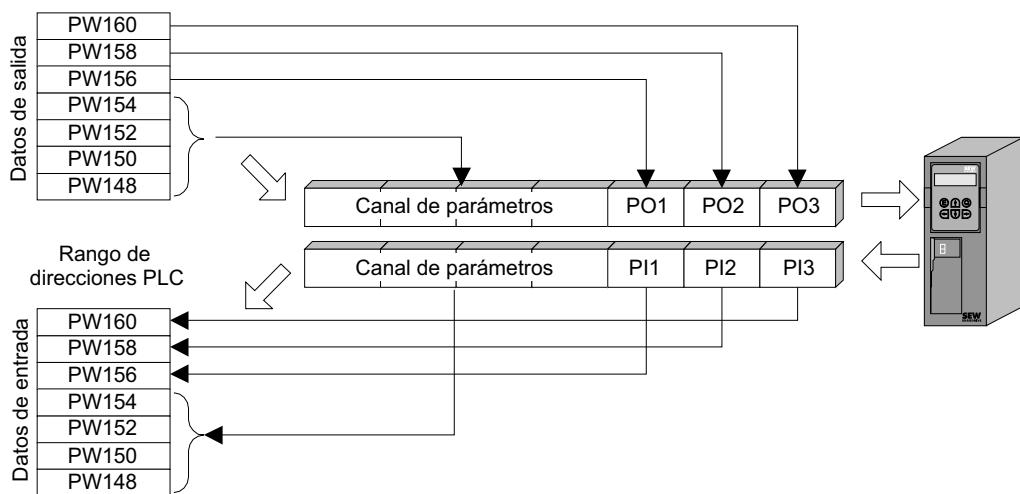
El número de identificación se define como un número de 16 bits sin signo (Sin signo16). Para la familia de los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact*, el grupo de usuarios de PROFIBUS ha definido los siguientes números de identificación:

- MOVIDRIVE® *compact* MCF/MCV/MCS41A → 6002<sub>hex</sub> (24578<sub>dec</sub>)
- MOVIDRIVE® *compact* MCH41A: → 6003<sub>hex</sub> (24579<sub>dec</sub>)



### Control mediante PROFIBUS-DP

El control del variador vectorial se efectúa mediante el canal de datos de proceso, que tiene una longitud de una, dos o tres palabras I/O. Al utilizar, por ejemplo, un controlador lógico programable, estas palabras de datos de proceso se reproducen como maestro DP en la parte I/O o en el control, pudiendo así ser activadas como de costumbre (véase la figura siguiente).



02906AES

Fig. 34: Asignación del rango I/O del PLC

### Ejemplo de control para Simatic S5

Mientras los datos de entrada de proceso (valores reales) se pueden introducir, por ejemplo, en el Simatic S5 mediante órdenes de carga, los datos de salida de proceso (valores de consigna) pueden emitirse con las órdenes de transmisión. Partiendo de figura 34, el ejemplo muestra la sintaxis para el procesamiento de los datos de entrada y salida de proceso del variador vectorial MOVIDRIVE®. El ajuste de fábrica para el canal de datos de proceso está indicado en el comentario.

### Ejemplo de programa STEP5

Para este ejemplo se planifica el MOVIDRIVE® con la configuración de datos de proceso "3 PD" en las direcciones de entrada PW156 ... 161 y las direcciones de salida PW160 ... 161. El acceso consistente se hace aquí por ejemplo en el orden "Último byte primero".

El cumplimiento de la consistencia de datos es determinada en el Simatic S5 en primer lugar por el tipo de la CPU. Encontrará indicaciones para la programación correcta con consistencia de datos en los manuales de la CPU o bien del módulo de maestro DP del Simatic S5.

```
//Lectura consistente de los valores reales
L PW 160      //cargar PI3 (sin función)
L PW 158      //cargar PI2 (valor de velocidad real)
L PW 156      //cargar PI1 (palabra de estado 1)

//Salida consistente de los valores de consigna
L KH 0
L PW 160      //Escribir 0hex en PO3 (pero sin función)

L KF +1500
T PW 158      //Escribir 1500dec en PO2 (valor de consigna de velocidad = 300 r.p.m.)

L KH 0006
T PW 156      //Escribir 6hex en PO1 (palabra de control = habilitación)
```



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### Ejemplo de control para Simatic S7

El control del variador vectorial mediante Simatic S7 se lleva a cabo dependiendo de la configuración de datos de proceso seleccionada, bien directamente por medio de órdenes de carga o transmisión, o bien mediante las funciones de sistema especiales **SFC 14 DPRD\_DAT** y **SFC15 DPWR\_DAT**.

En el caso de S7 se han de transmitir generalmente longitudes de datos con 3 bytes o más de 4 bytes mediante las funciones de sistema SFC14 y SFC15. Por consiguiente se aplica la siguiente tabla:

Configuración de los datos de proceso	Acceso al programa
<b>1 PD</b>	Órdenes de carga / transmisión
<b>2 PD</b>	Órdenes de carga / transmisión
<b>3 PD</b>	Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 6 bytes)
<b>6 PD</b>	Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 12 bytes)
<b>10 PD</b>	Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 20 bytes)
<b>Param + 1 PD</b>	Canal de parámetros: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 8 bytes) Datos de proceso: Órdenes de carga / transmisión
<b>Param + 2 PD</b>	Canal de parámetros: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 8 bytes) Datos de proceso: Órdenes de carga / transmisión
<b>Param + 3 PD</b>	Canal de parámetros: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 8 bytes) Datos de proceso: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 6 bytes)
<b>Param + 6 PD</b>	Canal de parámetros: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 8 bytes) Datos de proceso: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 12 bytes)
<b>Param + 10 PD</b>	Canal de parámetros: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 8 bytes) Datos de proceso: Funciones de sistema SFC14/15 (longitud 20 bytes)

#### Ejemplo de programa STEP7

Para este ejemplo se proyecta el MOVIDRIVE® *compact* con la configuración de datos de proceso "3 PD" en las direcciones de entrada PIW576... y las direcciones de salida POW576... Se creará un componente de datos DB 3 con aprox. 50 palabras de datos.

Al activar SFC14 se copian los datos de entrada de proceso en el componente de datos DB 3, palabra de datos 0, 2 y 4. Una vez procesado el programa de control, al activar SFC15 se copian los datos de salida de proceso de la palabra de datos 20, 22 y 24 a la dirección de salida POW 576....

Preste atención en el parámetro RECORD a la indicación de longitudes en bytes. Ésta debe coincidir con la longitud configurada.

Encontrará información adicional sobre las funciones de sistema en la ayuda on-line de STEP7.



```

//Comienzo del procesamiento cíclico del programa en OB1
BEGIN
NETWORK
TITLE =Copia de datos PI del variador a DB3, palabra 0/2/4
CALL SFC 14 (DPRD_DAT)          //Read DP Slave Record
    LADDR := W#16#240             //Dirección de entrada 576
    RET_VAL:= MW 30                //Resultado en palabra de marca 30
    RECORD := P#DB3.DBX 0.0 BYTE 6 //Puntero

NETWORK
TITLE=Programa PLC con aplicación de accionamiento
// Programa PLC utiliza datos de proceso en DB3 para
// el control de accionamiento
L DB3.DBW 0                      //cargar PI1 (palabra de estado 1)
L DB3.DBW 2                      //cargar PI2 (valor de velocidad real)
L DB3.DBW 4                      //cargar PI3 (sin función)

L W#16#0006
T DB3.DBW 20         //Escribir 6hex en PO1 (palabra de control = habilitación)
L 1500
T DB3.DBW 22         //Escribir 1500dec en PO2 (valor de consigna de velocidad = 300 r.p.m.)
L W#16#0006
T DB3.DBW 24         //Escribir 0hex en PO3 (pero sin función)

//Final del procesamiento cíclico del programa en OB1
NETWORK
TITLE =Copia de datos PO del DB3, palabra 20/22/24, al variador
CALL SFC 15 (DPWR_DAT)          //Write DP Slave Record
    LADDR := W#16#240             //Dirección de salida 576 = 240hex
    RECORD := P#DB3.DBX 20,0 BYTE 6 //Puntero en DB/DW
    RET_VAL:= MW 32                //Resultado en palabra de marca 32

```

	<b>NOTA</b> <p>Obtendrá información más detallada y ejemplos de aplicación sobre el control mediante el canal de datos de proceso, y en especial sobre la codificación de la palabra de control y de estado, en el manual del perfil de la unidad del bus de campo, que puede pedir a SEW.</p>
--	---



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### Ajuste de parámetros vía PROFIBUS-DP

El acceso a los parámetros de accionamiento en el PROFIBUS-DP se efectúa a través del canal de parámetros MOVILINK®, que junto a los servicios convencionales de LECTURA y ESCRITURA ofrece además otros servicios de parámetros.

#### Estructura del canal de parámetros

El ajuste de parámetros de los dispositivos de campo mediante sistemas de bus de campo que no ofrecen ningún turno de aplicación requiere la simulación de las funciones y los servicios más importantes, como p. ej. LECTURA y ESCRITURA, para leer y escribir parámetros. Para ello se define, por ejemplo para PROFIBUS-DP, un objeto de datos de proceso de parámetros (PPO). Este PPO se transmite de forma cíclica y contiene, además del canal de datos de proceso, un canal de parámetros con el que se pueden intercambiar de forma acíclica valores de parámetro (→ figura 35).

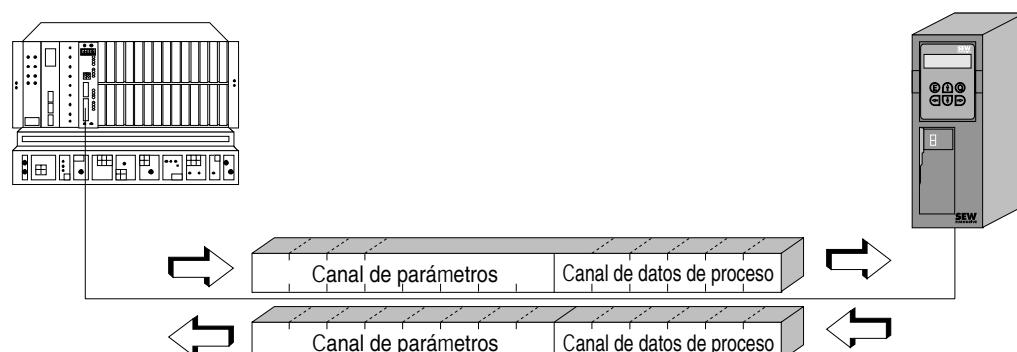


Fig. 35: Objeto de datos de proceso de parámetros para PROFIBUS-DP

A continuación se muestra la estructura del canal de parámetros. Esta estructura se compone principalmente de un byte de gestión, de una palabra de índice, de un byte reservado y de 4 bytes de datos.

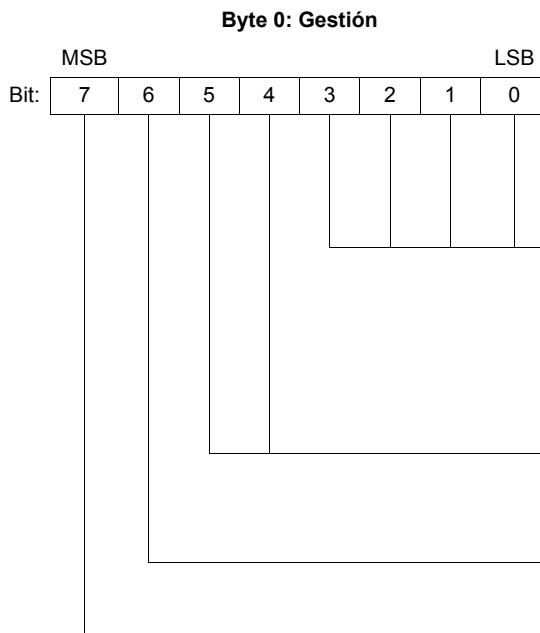
Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7
Gestión	Reservado	Índice alto	Índice bajo	Datos MSB	Datos	Datos	Datos LSB

Índice de parámetros                                  4 bytes de datos



## *Gestión del canal de parámetros*

Todo el proceso de ajuste de parámetros se coordina con "Byte 0: gestión". Con este byte se proporcionan importantes parámetros de servicios, como la identificación de servicio, la longitud de datos, la versión y el estado del servicio realizado. Los bits 0, 1, 2 y 3 contienen la identificación de servicio. Estos bits definen qué servicio se va a realizar. Con el bit 4 y el bit 5 se especifica la longitud de datos en bytes para el servicio Write, que para los variadores vectoriales SEW generalmente hay que fijar en 4 bytes.



**Identificación de servicio:**

- 0000 = Sin Servicio
- 0001 = Parámetro de lectura
- 0010 = Parámetro de escritura
- 0011 = Parámetro de escritura volátil
- 0100 = Lectura mínima
- 0101 = Lectura máxima
- 0110 = Lectura por defecto
- 0111 = Escala de lectura
- 1000 = Atributo de lectura
- 1001 = EEPROM de lectura

- **Longitud de los datos:**
  - 00 = 1 byte
  - 01 = 2 bytes
  - 10 = 3 bytes
  - 11 = 4 bytes (¡debe estar ajustado!)

**Bit de diálogo:**

- En la transmisión cíclica debe sustituirse con cada pedido nuevo.

**Bit de estado:**

- 0 = Ningún fallo al ejecutar el servicio
- 1 = Fallo al ejecutar el servicio

El bit 6 sirve de confirmación entre el control y el variador vectorial. Este bit activa en el variador vectorial la ejecución del servicio transmitido. Puesto que particularmente en PROFIBUS DP el canal de parámetros se transmite cíclicamente con los datos de proceso, la ejecución del servicio en el variador vectorial se ha de transmitir mediante el bit de diálogo 6. Para ello, el valor de este bit se cambiará (activará) para cada servicio nuevo que se vaya a ejecutar. El variador vectorial señaliza con el bit de diálogo si el servicio ha sido ejecutado o no. En cuanto en el control el bit de diálogo recibido coincida con el enviado, el servicio se habrá ejecutado. El bit de estado 7 muestra si el servicio ha podido ser ejecutado correctamente o si por el contrario ha surgido algún fallo.

## *Direccionamiento del índice*

Con “Byte 2: índice alto” y “Byte 3: índice bajo” se determina el parámetro que ha de ser leído o escrito mediante el sistema de bus de campo. Los parámetros del servocontrolador se direccionan con un índice unificado independientemente del sistema de bus de campo conectado. El byte 1 se ha de considerar reservado y debe ajustarse generalmente a 0x00.



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### Campo de datos

Los datos se encuentran en byte 4 a byte 7 del canal de parámetros. Por tanto, se pueden transmitir como máximo 4 bytes por servicio. Por norma general, los datos se introducen alineados a la derecha, es decir, el byte 7 contiene el byte de datos de menor valor (datos LSB), mientras que el byte 4 contiene correspondientemente el byte de datos con mayor valor (datos MSB).

Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7
Gestión	Reservado	Índice alto	Índice bajo	Datos MSB	Datos	Datos	Datos LSB
				Byte alto 1	Byte bajo 1	Byte alto 2	Byte bajo 2
				Palabra alta		Palabra baja	

Palabra doble

#### Ejecución de servicio errónea

La ejecución errónea de un servicio se señala por medio de la colocación del bit de estado en el byte de gestión. Si el bit de diálogo recibido es igual al enviado, el variador vectorial habrá ejecutado el servicio. Si el bit de estado señala ahora un fallo, el código de fallo se introducirá en el campo de datos del telegrama de parámetros. Los bytes de 4 a 7 devuelven el código de retorno en forma estructurada (→ Cap. "Códigos de retorno del ajuste de parámetros" en la página 83).

Byte 0	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7
Gestión	Reservado	Índice alto	Índice bajo	Error-Class	Error-Code	Add. Code High	Add. Code Low



Bit de estado = 1: Ejecución de servicio errónea



### Códigos de retorno del ajuste de parámetros

Si se produce un error en el ajuste de parámetros, el variador vectorial enviará distintos códigos de retorno al maestro que ajusta los parámetros. Estos códigos proporcionan información detallada sobre la causa del error. Estos códigos de retorno están estructurados según IEC 61158. Se diferencia entre los elementos:

- Error-Class
- Error-Code
- Additional-Code

Estos códigos de retorno son válidos para todas las interfaces de comunicación del MOVIDRIVE®.

### Error-Class

El elemento Error-Class (tipo de fallo) sirve para clasificar con mayor precisión el tipo de fallo. MOVIDRIVE® *compact* es compatible con los siguientes tipos de fallo definidos según IEC 61158:

Class (hex)	Denominación	Significado
1	vfd-state	Fallo de estado del dispositivo de campo virtual
2	application reference	Fallo en el programa de aplicación
3	definition	Error de definición
4	resource	Fallo de recurso
5	service	Fallo en la ejecución del servicio
6	access	Fallo de acceso
7	ov	Fallo en el directorio de objetos
8	otros	Otros fallos (véase el código adicional)

Exceptuando Error-Class 8 = "otro fallo", los tipos de fallo son generados por el software de comunicación de la tarjeta del bus de campo si falla la comunicación. Todos los códigos de retorno emitidos por el sistema del variador vectorial pertenecen al Error-Class 8 = "otro fallo". Con el elemento Additional-Code se obtiene una descripción más precisa del fallo.

### Error-Code

El elemento Error Code permite obtener una descripción más precisa de la causa del fallo dentro del Error Class y es generado por el software de comunicación de la interface de bus de campo si falla la comunicación. Para el Tipo de fallo 8 = "otro fallo" sólo está definido el código de fallo = 0 (otro código de fallo). En este caso se obtiene una descripción más precisa mediante el Additional Code (código adicional).



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### *Additional-Code*

El código adicional contiene los códigos de retorno específicos de SEW para el ajuste erróneo de los parámetros de los variadores vectoriales. Se devuelven al maestro clasificados en Error-Class 8 = "otro fallo". La siguiente tabla muestra todas las posibilidades de codificación existentes para el Additional-Code.

Error-Class: 8 = "otro fallo"

Add.-Codehigh (hex)	Add.-Codelow (hex)	Significado
00	00	Sin fallos
00	10	Índice de parámetros no autorizado
00	11	Función/parámetro no existente
00	12	Sólo permitido acceso de lectura
00	13	Bloqueo de parámetros activado
00	14	Ajuste de fábrica activado
00	15	Valor demasiado alto para el parámetro
00	16	Valor demasiado bajo para el parámetro
00	17	Falta la tarjeta opcional necesaria para esta función/parámetro
00	18	Fallo en el software del sistema
00	19	Acceso a los parámetros sólo vía interface de proceso RS-485 a borna X13
00	1A	Acceso a los parámetros sólo vía interface de diagnóstico RS-485
00	1B	Parámetro protegido contra acceso
00	1C	Bloqueo regulador necesario
00	1D	Valor no válido para parámetro
00	1E	Se ha activado el ajuste de fábrica
00	1F	El parámetro no se ha guardado en la EEPROM
00	20	El parámetro no puede modificarse con etapa de salida habilitada

#### *Códigos de retorno especiales (casos especiales)*

Los fallos en el ajuste de parámetros que no pueden ser identificados de forma automática ni por el turno de aplicación del sistema de bus de campo ni por el software de sistema del variador vectorial se clasifican como casos especiales. Se trata de las siguientes posibilidades de fallo:

- Codificación incorrecta de un servicio vía canal de parámetros
- Indicación incorrecta de longitudes de un servicio vía canal de parámetros
- Fallo de comunicación interno

#### *Codificación de servicio incorrecto en el canal de parámetros*

Al ajustar los parámetros mediante el canal de parámetros se ha introducido una codificación no definida para los bytes de gestión y reservado. La siguiente tabla muestra el código de retorno para este caso especial.

	Código (dec.)	Significado
Error-Class:	5	Servicio
Error-Code:	5	Parámetro no autorizado
Add.-Code high:	0	-
Add.-Code low:	0	-

#### **Subsanación de fallos:**

Compruebe los bytes 0 y 1 en el canal de parámetros.



*Indicación de longitudes incorrecta en el canal de parámetros*

Al efectuar el ajuste de parámetros vía canal de parámetros se ha indicado en un servicio de escritura una longitud de datos distinta a 4 bytes de datos. El código de retorno se muestra en la siguiente tabla.

	Código (dec.)	Significado
Error-Class:	6	Acceso
Error-Code:	8	Conflicto de tipo
Add.-Code high:	0	-
Add.-Code low:	0	-

**Subsanación de fallos:**

Para la longitud de datos compruebe el bit 4 y el bit 5 en el byte de gestión del canal de parámetros.

*Fallo de comunicación interno*

Cuando ocurre un fallo de comunicación interno, se devuelve el código de retorno detallado en la tabla siguiente. El servicio de parámetro solicitado puede no haberse realizado y debería repetirse. Si el fallo persiste, deberá desconectarse y volver a conectarse el variador vectorial para que se lleve a cabo una nueva inicialización.

	Código (dec.)	Significado
Error-Class:	6	Acceso
Error-Code:	2	Fallo de hardware
Add.-Code high:	0	-
Add.-Code low:	0	-

**Subsanación de fallos:**

Reita el servicio de parámetros. Si se vuelve a producir el fallo, debe desconectar el variador vectorial (tensión de red + ext. 24 V<sub>CC</sub>) y volverlo a conectar. Si el fallo persiste, consulte al Servicio al cliente de SEW.



## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

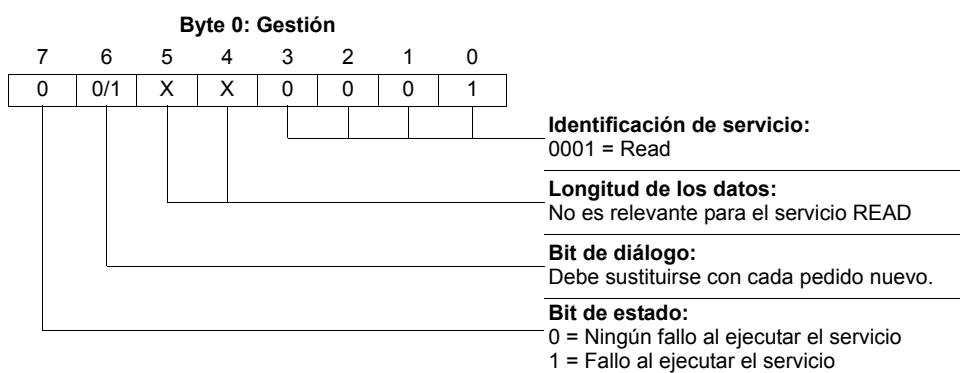
#### Lectura de un parámetro vía PROFIBUS-DP (Lectura)

Para ejecutar un servicio de LECTURA vía canal de parámetros y debido a la transmisión cíclica del canal de parámetros, el bit de diálogo no se podrá cambiar hasta que todo el canal de parámetros haya ejecutado el servicio. Al leer un parámetro deberá mantener el siguiente orden:

1. Introduzca el índice del parámetro que va a leer en el byte 2 (índice alto) y en el byte 3 (índice bajo).
2. Introduzca la identificación de servicio para el servicio de lectura en el byte de gestión (byte 0).
3. Transmite el servicio Read al variador vectorial cambiando el bit de diálogo.

Puesto que se trata de un servicio de lectura, los bytes de datos enviados (byte 4 ... 7) y las longitudes de datos (en el byte de gestión) serán ignorados y, por lo tanto, no deberán ajustarse.

El variador vectorial procesa a continuación el servicio Read y devuelve la confirmación de servicio por medio del cambio del bit de diálogo.



X = No es relevante

0/1 = El valor del bit se cambiará

La longitud de los datos no es relevante, únicamente debe introducirse la identificación para el servicio LECTURA. La activación de este servicio en el variador vectorial se lleva a cabo con el cambio del bit de diálogo. Por ejemplo, el servicio de lectura se podría activar con la codificación del byte de gestión 01<sub>hex</sub> o 41<sub>hex</sub>.

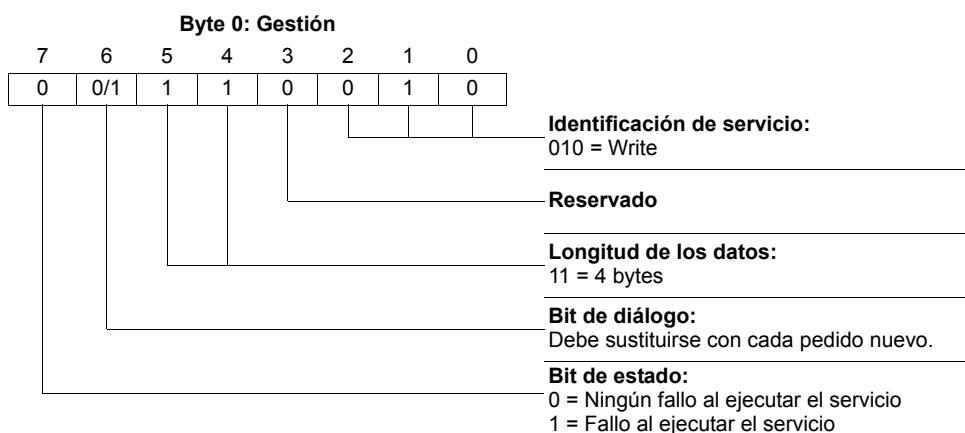


**Escrutura de un parámetro vía PROFIBUS-DP (Escritura)**

Para ejecutar un servicio de ESCRITURA vía canal de parámetros y debido a la transmisión cíclica del canal de parámetros, el bit de diálogo no se podrá cambiar hasta que todo el canal de parámetros haya ejecutado el servicio. Al escribir un parámetro deberá mantener el siguiente orden:

1. Introduzca el índice del parámetro que va a escribir en el byte 2 (índice alto) y en el byte 3 (índice bajo).
2. Introduzca los datos a escribir en los bytes 4 ... 7.
3. Introduzca la identificación de servicio y la longitud de datos para el servicio de escritura en el byte de gestión (byte 0).
4. Transmite el servicio Write al variador vectorial cambiando el bit de diálogo.

El variador vectorial procesa a continuación el servicio Write y devuelve la confirmación de servicio por medio del cambio del bit de diálogo.



0/1 = El valor del bit se cambiará

La longitud de datos equivale a 4 bytes para todos los parámetros del variador vectorial SEW. La transmisión de este servicio al variador vectorial se lleva a cabo con el cambio del bit de diálogo. De este modo, un servicio Write en el variador vectorial SEW tiene generalmente la codificación del byte de gestión 32<sub>hex</sub> o 72<sub>hex</sub>.



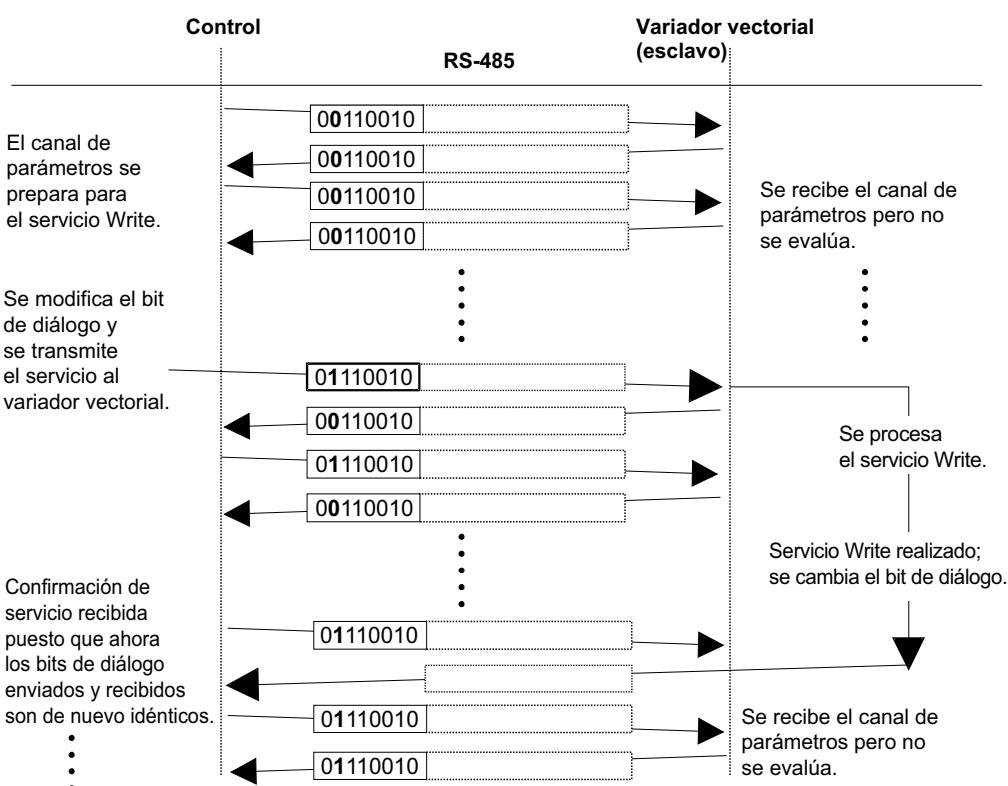
## Puesta en marcha

### Puesta en marcha del variador con PROFIBUS-DP (MC\_41A)

#### Proceso de la programación en PROFIBUS DP

Tomando como ejemplo el servicio WRITE, se representa el proceso del ajuste de parámetros entre el control y el variador vectorial vía PROFIBUS DP (→ figura 36). Con el objetivo de simplificar el proceso, en la figura 36 únicamente se representa el byte de gestión del canal de parámetros.

Mientras que el control prepara el canal de parámetros para el servicio Write, el variador vectorial sólo recibe y devuelve el canal de parámetros. El servicio se activa una vez que el bit de diálogo se cambia, es decir, en este ejemplo, cuando ha cambiado de 0 a 1. Ahora, el variador vectorial interpreta el canal de parámetros y realiza el servicio Write, responde a todos los telegramas pero permanece con el bit de diálogo = 0. La confirmación del servicio ejecutado se produce con un cambio del bit de diálogo en el telegrama de respuesta del variador vectorial. El superior reconoce entonces que el bit de diálogo recibido vuelve a coincidir con el enviado y puede por lo tanto preparar un nuevo ajuste de parámetros.



00152BES

Fig. 36: Secuencia de ajuste de parámetros

#### Formato de datos del parámetro

Al efectuar el ajuste de parámetros mediante la interface del bus de campo se utiliza la misma codificación de parámetros que al hacerlo mediante las interfaces RS-485 serie o el bus del sistema.

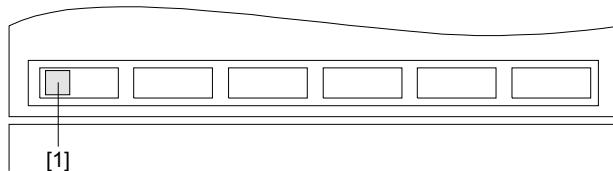
Los formatos de datos y los rangos de valores para cada uno de los parámetros se encuentran en el manual "MOVIDRIVE® Comunicación serie", que puede pedir a SEW.



## 6 Funcionamiento

### 6.1 Indicaciones de funcionamiento MC\_40A (sin bus de campo)

En el MOVIDRIVE® compact MC\_40A se encuentra para la indicación de funcionamiento el LED de funcionamiento V1.



05428BXX

Fig. 37: Indicación de funcionamiento MOVIDRIVE® compact MC\_40A

[1] LED de funcionamiento V1 (de tres colores: verde/rojo/amarillo)

#### LED de funcionamiento V1

Con el LED de funcionamiento V1 de tres colores (verde/rojo/amarillo) se indican los estados de funcionamiento del MOVIDRIVE® compact MC\_40A.

Color		Estado de funcionamiento	Descripción
-	<b>DESACTIVADO</b>	Sin tensión	Sin tensión de red y sin tensión de apoyo de 24 V <sub>CC</sub> .
Amarillo	<b>Iluminado continuamente</b>	Bloqueo regulador o sin habilitación	Unidad preparada, pero bloqueo regulador (DIØØ = "0") activo o sin habilitación.
Verde	<b>Iluminado continuamente</b>	Habilitación	Motor recibe suministro de corriente.
Rojo	<b>Iluminado continuamente</b>	Fallo del sistema bloqueante	Fallo produce la desconexión de la unidad.
Amarillo	<b>Parpadeante</b>	Unidad no preparada	Ajuste de fábrica en ejecución o funcionamiento de apoyo de 24 V <sub>CC</sub> sin tensión de red.
Verde	<b>Parpadeante</b>	Reconexión en marcha activa	Está ajustado el modo de funcionamiento VFC & RECONEXIÓN EN MARCHA y el variador está conectado a un motor en movimiento.
Verde/ rojo	<b>Parpadeante 0.5 s verde / 0.5 s rojo</b>	Final de carrera alcanzado	Alcanzado el final de carrera en el modo de funcionamiento "Habilitación".
Amarillo/ rojo	<b>Parpadeante 0.5 s amarillo / 0.5 s rojo</b>	Final de carrera alcanzado	Alcanzado el final de carrera en el modo de funcionamiento "Bloqueo regulador".
Verde/ rojo	<b>Parpadeante verde - verde - rojo - rojo</b>	Fallo de sistema visualizado o esperando	Fallo en el modo de funcionamiento "Habilitación", que sólo se visualiza y que no provoca la desconexión.
Amarillo/ rojo	<b>Parpadeante amarillo - amarillo - rojo - rojo</b>	Fallo de sistema visualizado o esperando	Fallo en el modo de funcionamiento "Bloqueo regulador", que sólo se visualiza y que no provoca la desconexión.
Verde / amarillo	<b>0.75 s verde / 0.75 s amarillo</b>	Tiempo de desbordamiento activado	Habilitación sin efecto, variador espera a un telegrama válido.

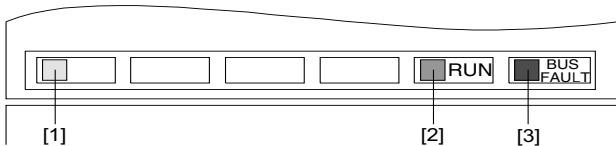


## Funcionamiento

### Indicaciones de funcionamiento MC\_41A (PROFIBUS-DP)

#### 6.2 Indicaciones de funcionamiento MC\_41A (PROFIBUS-DP)

En el MOVIDRIVE® compact MC\_41A se encuentran para la indicación de funcionamiento los siguientes LEDs.



02902BXX

Fig. 38: Indicaciones de funcionamiento MOVIDRIVE® compact MC\_41A

[1] LED de funcionamiento V1 (de tres colores: verde/rojo/amarillo)

[2] LED PROFIBUS-DP (verde)

[3] LED PROFIBUS-DP "BUS-FAULT" (rojo)

#### LED de funcionamiento V1

Con el LED de funcionamiento V1 de tres colores (verde/rojo/amarillo) se indican los estados de funcionamiento del MOVIDRIVE® compact MC\_41A.

Color		Estado de funcionamiento	Descripción
-	<b>DESACTIVADO</b>	Sin tensión	Sin tensión de red y sin tensión de apoyo de 24 V <sub>CC</sub> .
Amarillo	<b>Iluminado continuamente</b>	Bloqueo regulador o sin habilitación	Unidad preparada, pero bloqueo regulador (DIØØ = "0") activo o sin habilitación.
Verde	<b>Iluminado continuamente</b>	Habilitación	Motor recibe suministro de corriente.
Rojo	<b>Iluminado continuamente</b>	Fallo del sistema bloqueante	Fallo produce la desconexión de la unidad.
Amarillo	<b>Parpadeante</b>	Unidad no preparada	Ajuste de fábrica en ejecución o funcionamiento de apoyo de 24 V <sub>CC</sub> sin tensión de red.
Verde	<b>Parpadeante</b>	Reconexión en marcha activa	Está ajustado el modo de funcionamiento VFC & RECONEXIÓN EN MARCHA y el variador está conectado a un motor en movimiento.
Verde/ rojo	<b>Parpadeante 0.5 s verde / 0.5 s rojo</b>	Final de carrera alcanzado	Alcanzado el final de carrera en el modo de funcionamiento "Habilitación".
Amarillo/ rojo	<b>Parpadeante 0.5 s amarillo / 0.5 s rojo</b>	Final de carrera alcanzado	Alcanzado el final de carrera en el modo de funcionamiento "Bloqueo regulador".
Verde/ rojo	<b>Parpadeante verde - verde - rojo - rojo</b>	Fallo de sistema visualizado o esperando	Fallo en el modo de funcionamiento "Habilitación", que sólo se visualiza y que no provoca la desconexión.
Amarillo/ rojo	<b>Parpadeante amarillo - amarillo - rojo - rojo</b>	Fallo de sistema visualizado o esperando	Fallo en el modo de funcionamiento "Bloqueo regulador", que sólo se visualiza y que no provoca la desconexión.
Verde / amarillo	<b>0.75 s verde / 0.75 s amarillo</b>	Tiempo de desbordamiento activado	Habilitación sin efecto, variador espera a un telegrama válido.

#### LEDs PROFIBUS-DP

El LED "RUN" (verde) señaliza el funcionamiento correcto de la electrónica del bus. El LED "BUS FAULT" (rojo) indica un fallo en el PROFIBUS DP.

RUN	FALLO DE BUS	Significado
ACTIVADO	ACTIVADO	Se ha interrumpido la conexión con el maestro DP, compruebe la conexión del bus. Las unidad no reconoce ninguna velocidad de transmisión en baudios, compruebe el ajuste en el maestro DP. Interrupción del bus o maestro DP fuera de funcionamiento.
ON	OFF	La unidad se encuentra intercambiando datos con el maestro DP (Data-Exchange)
ON	PARPADEA	La unidad ha reconocido la velocidad de transmisión en baudios, pero no recibe respuesta del maestro DP. Ponga al mismo valor la dirección ajustada en la unidad (P092) y en el software de planificación del maestro DP. La unidad no se ha planificado en el maestro DP o se ha planificado de forma incorrecta. Compruebe la planificación, utilice el archivo GSD SEW_6002.GSD.
OFF	-	Existe un fallo de hardware en la electrónica del bus. Desconecte y vuelva a conectar la unidad, en caso de producirse repetidamente este fallo consulte al servicio de SEW.
PARPADEA	-	La dirección del PROFIBUS está ajustada por encima de 125. Ajuste la dirección a ≤ 125.



### 6.3 Consola de programación DBG11B

#### Pantallas iniciales

BLOQUEO REGUL. CORRIENTE: 0 A	Mensaje visualizado si X11:1 (DI0Ø "/BLOQUEO REGULADOR") = "0".
SIN HABILITACIÓN CORRIENTE: 0 A	Indicación con X11:1 (DI0Ø "/BLOQUEO REGUL.") = "1" y variador no habilitado ("LIBERAR/PARAR" = "0").
VELOC. 942 r.p.m. CORRIENTE: 2.51 A	Mensaje si el variador está habilitado.
NOTA XX XXXXXXXXXXXXXXXXXX	Mensaje informativo
ERROR XX XXXXXXXXXXXXXXXXXX	Indicación de fallo

#### Función de copiado de la DBG11B

Mediante la consola de programación DBG11B puede copiar juegos de parámetros de un equipo MOVIDRIVE® a otros equipos MOVIDRIVE®. Copie para este fin el juego de parámetros con P 807 (MD\_ → DBG) a la consola de programación. Enchufe la consola de programación a otra unidad MOVIDRIVE® y copie el juego de parámetros con P 806 (DBG → MD\_) al MOVIDRIVE®. La consola de programación no debe enchufarse ni desenchufarse durante el funcionamiento.

#### Ninguna conexión entre variador y DBG11B

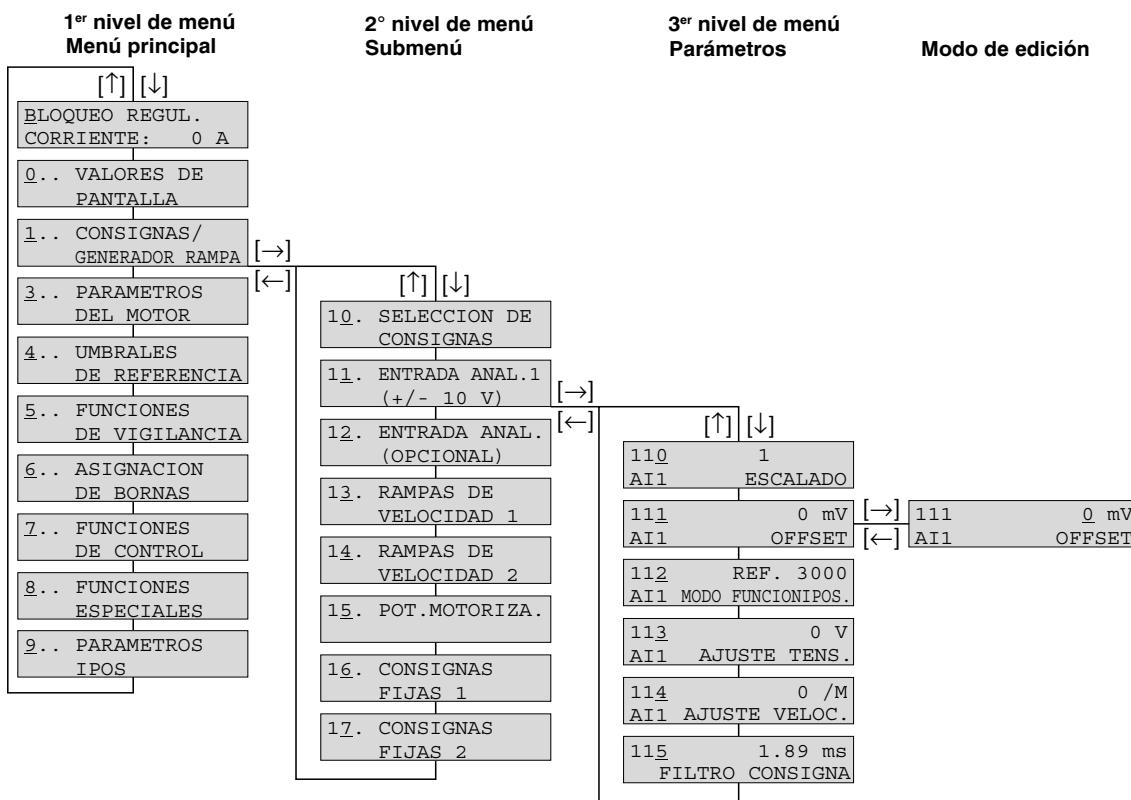
Si después de conectar la red o conectar la alimentación de 24 V<sub>CC</sub> y enchufar la consola de programación no se produce ninguna conexión con el variador, puede aparecer uno de los siguientes mensajes de fallo:

COMMUNIC. ERROR NO SERIAL LINK	Possiblemente también fallo en la unidad MOVIDRIVE®
ERROR WHILE COPY FLASH ERR. XX	Fallo en la consola de programación DBG11B
FATAL ERROR! CODE CRC WRONG	

Trate de establecer la conexión desenchufando y volviendo a enchufar la consola de programación. Si no es posible establecer la conexión, envíe el equipo (consola de programación DBG11B, posiblemente también MOVIDRIVE®) para reparación o cambio a SEW-EURODRIVE.

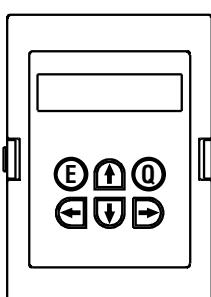


**Se puede seleccionar mediante menú**



02407AES

Fig. 39: Estructura del menú



01406AXX

Tecla ← o →	Cambio del nivel de menú, en el 3 <sup>er</sup> nivel de menú (Parámetros) acceso al (→) o bien salida del (←) modo de edición. El parámetro puede modificarse sólo en el modo de edición. Pulsando simultáneamente las teclas ← y →, se inicia la puesta en marcha (→ Cap. "Puesta en marcha").
Tecla ↑ o ↓	Selección del punto de menú anterior, en el modo de edición valor mayor o bien menor. Al soltar la tecla ↑ o bien ↓ surte efecto el valor nuevo en el modo de edición.
Tecla Q	Regresar a la pantalla inicial, en el modo de puesta en marcha aborto de la puesta en marcha.
Tecla E	Puesta en marcha: Aborto de la puesta en marcha  Funcionamiento normal:  Funcionamiento manual:  Caso de fallo:
	Indicación de la firma; la firma puede introducirse o modificarse sólo con MOVITOOLS/SHELL y sirve para la identificación del juego de parámetros o de la unidad.  Salida del funcionamiento manual  Se activa el parámetro de reset P840



**Menú abreviado  
de la DBG11B**

La consola de programación DBG11B dispone de un menú exhaustivo de parámetros y de un menú abreviado que contiene los parámetros utilizados con mayor frecuencia. Se puede comutar entre los dos menús en cualquier estado de funcionamiento con P800 ("Menú abreviado"). De fábrica viene activado el menú abreviado. El menú abreviado se indica en la pantalla con "/" detrás del número de parámetro. Los parámetros del menú abreviado se identifican en la lista de parámetros con "/".

PANTALLA INICIAL		PARÁMETROS DE MOTOR	
VELOC: 942 rpm		160/ 150 rpm	
CORRIENTE: 2.51 A		CONSIG.FIJA N11	
VALORES DE PANTALLA		161/ 750 rpm	
001/ 0 APLIC [rpm ]		CONSIG.FIJA N12	
006/ 0 % UTILIZ.MOTOR 1		162/ 1500 rpm	
036/ 000000 ENT. DIO: 012345		CONSIG.FIJA N13	
048/ 00000000 ENT.DI1:01234567		300/ 0 rpm VEL.ARRANQ/PAR.1	
053/ 001 TERM.SAL DOØ:012		301/ 0 rpm VELOC.MINIMA 1	
068/ 00000000 SAL.D1:01234567		302/ 1500 rpm VELOC. MAXIMA 1	
080/ ERROR t-Ø SIN DEFECTO		303/ 150 % LIMITE CORRIEN 1	
CONSIGNAS/ GENERADOR RAMPA		320/ ON AJUSTE AUTOMAT. 1	
100/ UNIPOL./FIJO FUENTE CONSIGNA		FUNCIONES DE LA UNIDAD	
130/ 2 s T1 ACEL CW		800/ ON MENU ABREVIADO	
131/ 2 s T11 DECEL CW		801/ ESPAGNOL IDIOMA	
132/ 2 s T1 ACEL CCW		802/ NO AJUSTE FABRICA	
133/ 2 s T11 DECEL CCW		803/ OFF BLOQUEO PARAMETR	
134/ 10 s T12 ACEL.=DECCEL		820/ ON FUNCIO. 4 CUADR. 1	
136/ 2 s RAMPA PARADA T13		835/ SIN RESPUEST RES.SOND.TERM.TF	
137/ 2 s RAMPA EMERG. T14		840/ NO RESET MANUAL	
[↓] [↑]		[↓] [↑]	

Fig. 40: Menú abreviado DBG11B

02408AES

**IPOS<sup>plus</sup>®**

Para la programación de IPOS<sup>plus</sup>® se requiere MOVITOOLS®. La consola de programación DBG11B permite sólo editar y modificar los parámetros IPOS<sup>plus</sup>® (P9\_\_).

Al guardar, el programa IPOS<sup>plus</sup>® se almacena también en la consola de programación DBG11B y se transfiere a otro equipo MOVIDRIVE® al copiar el juego de parámetros.

Por medio del parámetro P931 es posible arrancar y detener el programa IPOS<sup>plus</sup>® desde la consola de programación DBG11B.



## Fucionamiento Consola de programación DBG11B

### Mensajes informativos

Mensajes informativos en el DBG11B (duración aprox. 2 s ) o en MOVITOOLS/SHELL (mensaje con posibilidad de confirmación):

Nº	Texto DBG11B/SHELL	Descripción
<b>1</b>	INDICE ILEGAL	El índice solicitado a través de la interface no está disponible.
<b>2</b>	NO DISPONIBLE	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Se ha intentado ejecutar una función no disponible.</li> <li>• Se ha seleccionado un servicio de comunicación incorrecto.</li> <li>• Se ha seleccionado el funcionamiento manual a través de una interface (p. ej. bus de campo) no permitida.</li> </ul>
<b>3</b>	SOLO DE LECTURA	Se ha intentado modificar un valor de sólo lectura.
<b>4</b>	PARÁMETROS BLOQUEADA	Bloqueo de parámetros P803="ON", el parámetro no se puede modificar.
<b>5</b>	AJUSTE DE FÁBRICA ACTIVADO	Se ha intentado modificar parámetros durante el desarrollo del ajuste de fábrica.
<b>6</b>	VALOR DEMASIADO ALTO	Se ha intentado introducir un valor demasiado elevado.
<b>7</b>	VALOR DEMASIADO BAJO	Se ha intentado introducir un valor demasiado bajo.
<b>8</b>	SOLICI. NO EXISTE	Falta la tarjeta opcional necesaria para la función seleccionada.
--		
--		
<b>11</b>	SOLO TERMINAL	El funcionamiento manual debe finalizar a través de TERMINAL (DBG11A o USS21A).
<b>12</b>	SIN ACCESO	Acceso al parámetro seleccionado denegado.
<b>13</b>	BLOQU. REGULADOR	Poner la borna DIØØ "/Bloqueo del regulador" = "0" para la función seleccionada.
<b>14</b>	VALOR INVÁLIDO	Se ha intentado introducir un valor inválido.
--		
<b>16</b>	PARÁMETROS DESBLOQUEADO	Desbordamiento de la memoria intermedia EEPROM, p. ej. por accesos cíclicos de escritura. El parámetro no se memoriza en la EEPROM no volátil.
<b>17</b>	HABILITAR CONV.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• El parámetro a modificar sólo puede ajustarse en el estado "BLOQUEO REGULADOR".</li> <li>• Se ha intentado a cambiar al modo manual en el funcionamiento habilitado.</li> </ul>



## 7 Servicio

### 7.1 Información de fallos

**Memoria de fallos** La memoria de fallos (P080) guarda los cinco últimos mensajes de fallo (fallos t=0...t=4). Cada vez que se producen más de cinco mensajes de fallo se elimina de la memoria el mensaje más antiguo almacenado. En el momento en que se produce el fallo se memoriza la siguiente información: Fallo producido • Estado de las entradas/salidas binarias • Estado de funcionamiento del variador • Estado del variador • Temperatura del radiador • Revoluciones • Corriente de salida • Corriente activa • Utilización de la unidad • Tensión de circuito intermedio • Tiempo de conexión • Tiempo habilitado • Juego de parámetros • Utilización del motor.

**Respuestas de desconexión** En función del fallo existen tres posibles reacciones de desconexión. El variador permanece bloqueado en estado de fallo:

**Desconexión inmediata** La unidad no puede frenar el accionamiento. En caso de fallo, la etapa de salida adquiere el estado de alta impedancia y el freno se activa de forma inmediata (DB00 "/Freno" = "0").

**Parada rápida** Se produce un frenado del accionamiento en la rampa de parada t13/t23. Al alcanzar la velocidad de parada (→ P300/P310), el freno se activa (DB00 "/Freno" = "0"). La etapa de salida adquiere una alta impedancia una vez transcurrido el tiempo de activación del freno (P732 / P735).

**Parada de emergencia** Se produce un frenado del accionamiento en la rampa de emergencia t14/t24. Al alcanzar la velocidad de parada (→ P300/P310), el freno se activa (DB00 "/Freno" = "0"). La etapa de salida adquiere una alta impedancia una vez transcurrido el tiempo de activación del freno (P732 / P735).

**Reset** Es posible resetear un mensaje de fallo mediante:

- Desconexión y nueva conexión a la red.  
Recomendación: Para el contactor de red K11 deberá mantenerse un tiempo mínimo de desconexión de 10 s.
- Reset mediante bornas de entrada, es decir, a través de una entrada binaria correspondientemente asignada.
- Reset manual en SHELL (P840 = "SI" o [Parámetro] / [Reset manual]).
- Reset manual con DBG11B (pulsando la tecla <E> en caso de fallo, se accede directamente al parámetro P840).

 <b>¡PELIGRO!</b>	<p>Peligro de aplastamiento por el arranque espontáneo del motor debido a reset automático.</p> <p>Lesiones graves o fatales.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• No utilizar el reset automático en accionamientos cuyo arranque automático pudiera poner en peligro a personas u otros equipos.</li> <li>• Efectuar un reset manual.</li> </ul>
--	--

**Variador espera a datos** Si el variador se controla a través de un interfaz de comunicación (bus de campo, RS485 o SBus) y se lleva a cabo una desconexión y una nueva conexión a red o un reset de anomalía, la habilitación permanece inefectiva hasta que el variador no reciba nuevamente datos válidos a través del interfaz, controlado con tiempo de desbordamiento.



## 7.2 Lista de fallos

Un punto en la columna "P" significa que la reacción es programable (P83\_Respuesta a fallo). En la columna "Respuesta" está indicada la reacción en caso de fallo ajustada en fábrica.

Código de fallo	Denominación	Respuesta	P	Causa posible	Medida
00	Sin fallos	-			
01	Sobrecorriente	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Cortocircuito en la salida</li> <li>• Motor demasiado grande</li> <li>• Fase de salida defectuosa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Eliminar el cortocircuito</li> <li>• Conecte un motor menor</li> <li>• En caso de etapa de salida defectuosa consultar al servicio de SEW</li> </ul>
03	Toma a tierra	Desconexión inmediata		<p>Toma a tierra</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• en la línea de alimentación</li> <li>• en el variador</li> <li>• en el motor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Eliminar el contacto a tierra</li> <li>• Consulte al servicio de SEW</li> </ul>
04	Freno chopper	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Potencia regenerativa demasiado elevada</li> <li>• Circuito de resistencia de frenado interrumpido</li> <li>• Cortocircuito en el circuito de resistencia de frenado</li> <li>• El valor óhmico de resistencia de frenado es demasiado alto</li> <li>• Freno chopper defectuoso</li> <li>• Posiblemente también fallo a tierra</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Prolongar las rampas de deceleración y/o aceleración</li> <li>• Comprobar las conexiones de la resistencia de frenado</li> <li>• Comprobar los datos técnicos de la resistencia de frenado</li> <li>• En el caso de freno chopper defectuoso, cambiar el MOVIDRIVE®</li> <li>• Comprobar en cuanto a fallo a tierra</li> </ul>
07	Sobretensión U <sub>Z</sub>	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Tensión del circuito intermedio demasiado alta</li> <li>• Posiblemente también fallo a tierra</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Prolongar las rampas de deceleración y/o aceleración</li> <li>• Comprobar la línea de alimentación a la resistencia de frenado</li> <li>• Comprobar los datos técnicos de la resistencia de frenado</li> <li>• Comprobar en cuanto a fallo a tierra</li> </ul>
08	Vigilancia de velocidad	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• El regulador de velocidad o el regulador de corriente (en el modo de funcionamiento VFC sin encoder) trabaja al límite ajustado debido a la sobrecarga mecánica o al fallo de fase en la red o en el motor.</li> <li>• El encoder no está correctamente conectado o el sentido de giro es incorrecto.</li> <li>• En la regulación del par se sobrepasa n<sub>máx.</sub></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Reducir la carga</li> <li>• Aumentar el tiempo de retardo ajustado (P501 o P503).</li> <li>• Comprobar la conexión del encoder, si fuera necesario cambiar los pares A/A y B/B</li> <li>• Comprobar la alimentación de tensión del encoder</li> <li>• Comprobar la limitación de corriente</li> <li>• Si fuera necesario, prolongar las rampas</li> <li>• Comprobar el motor y el cable de motor</li> <li>• Comprobar las fases de alimentación</li> </ul>
09	Puesta en marcha	Desconexión inmediata		El variador no se ha puesto en marcha aún para el modo de funcionamiento seleccionado.	Llevar a cabo la puesta en marcha para el modo de funcionamiento correspondiente.
10	IPOS-ILLOP	Parada de emergencia		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Se ha detectado un comando erróneo en la ejecución del programa IPOSplus®.</li> <li>• Condiciones erróneas en la ejecución del comando.</li> <li>• Función no disponible en el variador.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Comprobar el contenido de la memoria del programa y, si fuera necesario, corregirlo</li> <li>• Cargar el programa correcto en la memoria del programa</li> <li>• Probar el desarrollo del programa (→ Manual IPOS)</li> <li>• Utilice otras funciones</li> </ul>
11	Temperatura excesiva	Parada de emergencia		Sobrecarga térmica del variador	Disminuir la carga y/o garantizar la ventilación adecuada.
12	Resolver 14 Bit	Parada de emergencia		La valoración del resolver de 14 bits está activada y la velocidad real es > 3600 r.p.m.	Ajustar P302 Velocidad máxima 1 a máx. 3600 r.p.m.
13	Fuente de la señal de control	Desconexión inmediata		La fuente de la señal de control no está definida o está definida de forma incorrecta.	Ajustar la fuente de señal correcta (P101).
14	Encoder	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• Cable del encoder o apantallado conectado incorrectamente</li> <li>• Cortocircuito/ruptura del conductor del cable del encoder</li> <li>• Encoder defectuoso</li> </ul>	Comprobar que el cable del encoder y el apantallado están conectados correctamente y no presentan cortocircuitos ni ruptura de cable.
15	24 V internos	Desconexión inmediata		Falta la tensión de alimentación interna de 24 V <sub>CC</sub> .	Comprobar la conexión a la red. En caso de producirse repetidamente este fallo consulte al servicio de SEW.
17-24	Fallo en el sistema	Desconexión inmediata		La electrónica del variador presenta un fallo, posiblemente debido al efecto de compatibilidad electromagnética.	Compruebe las conexiones a tierra y los apantallados y, si fuera necesario, mejórelos. Si el fallo persiste, consulte al servicio técnico de SEW.



Código de fallo	Denominación	Respuesta	P	Causa posible	Medida
25	EEPROM	Parada rápida		Fallo al acceder a memoria EEPROM	Copiar parámetros, realizar un ajuste de fábrica, llevar a cabo el reset y establecer de nuevo los parámetros. En caso de producirse nuevamente este fallo consultar al servicio de SEW
26	Fallo externo	Parada de emergencia	•	Se ha leído una señal externa de fallo a través de la entrada programable.	Eliminar la causa correspondiente del fallo y, si fuera necesario, modificar la programación de la borna.
27	Faltan los finales de carrera	Parada de emergencia	•	Ruptura del cable/Faltan los dos finales de carrera. Se han invertido los finales de carrera respecto al sentido de giro del motor.	Comprobar el cableado de los finales de carrera Cambiar las conexiones de los finales de carrera Cambiar la programación de las bornas.
28	Bus de campo Tiempo de desbordamiento	Parada rápida	•	No se ha producido comunicación entre el maestro y el esclavo durante la vigilancia de respuesta planificada	Comprobar la rutina de comunicación del maestro Prolongar el tiempo de desbordamiento del bus de campo (P819)/Desconectar el control
29	Final de carrera alcanzado	Parada de emergencia		En el modo de funcionamiento IPOS se ha activado un final de carrera.	Comprobar la zona de avance Corregir el programa de usuario
30	Parada de emergencia Tiempo de desbordamiento	Desconexión inmediata	•	Accionamiento sobrecargado Rampa de emergencia demasiado corta.	Compruebe la planificación. Prolongar la rampa de emergencia
31	Señal TF	Ninguno Respuesta	•	Motor demasiado caliente, la sonda TF se ha disparado La sonda TF del motor no está conectada correctamente o no está conectada en absoluto Conexión interrumpida entre MOVIDRIVE® y TF en el motor	Dejar enfriar el motor y subsanar el fallo Comprobar las conexiones entre MOVIDRIVE® y TF Ajustar P835 en "Sin respuesta"
32	Desbordamiento o índice IPOS	Parada de emergencia		No se han cumplido las normas de programación por lo que se ha producido el desbordamiento de la memoria.	Comprobar el programa de usuario IPOS y corregirlo (→ Manual IPOS)
33	Fuente de consigna	Desconexión inmediata		La fuente de consigna no está definida o está definida de forma incorrecta	Ajustar la fuente de consigna correcta (P100)
35	Modo de funcionamiento	Desconexión inmediata		El modo de funcionamiento no está definido o está definido de forma incorrecta.	Ajustar con P700 o P701 el modo de funcionamiento correcto
37	Vigilancia del sistema	Desconexión inmediata		Fallo en la ejecución de la secuencia de programa	Consulte al servicio de SEW
38	Software del sistema	Desconexión inmediata		Fallo en el sistema	Consulte al servicio de SEW
39	Búsqueda de referencia	Desconexión inmediata	•	Falta leva de referencia o ésta no se conecta. Conexión errónea de los finales de carrera Durante la búsqueda de referencia se ha modificado el tipo de búsqueda de referencia.	Comprobar la leva de referencia Comprobar la conexión de los finales de carrera Comprobar el ajuste del tipo de búsqueda de referencia y los parámetros necesarios para ella.
41	Opción de vigilancia temporizador de vigilancia IPOS	Desconexión inmediata	•	Fallo en la comunicación entre el software de sistema y el software de la tarjeta opcional. Temporizador de vigilancia en el programa IPOS.  Se ha cargado un módulo de aplicaciones en un MOVIDRIVE® sin versión tecnológica. Si se utiliza un módulo de aplicaciones, se ha configurado una función tecnológica errónea.	Consultar al servicio de SEW Comprobar el programa IPOSplus®  Comprobar la autorización tecnológica de la unidad (P079) Comprobar la función tecnológica establecida (P078)
42	Fallo de seguimiento	Desconexión inmediata	•	Encoder incremental conectado incorrectamente Rampas de aceleración demasiado cortas Componente P del regulador de posición demasiado pequeña Parámetros del regulador de velocidad ajustados incorrectamente Valor de tolerancia de fallo de seguimiento demasiado bajo	Comprobar la conexión del encoder incremental Prolongar las rampas Ajustar una componente P mayor Ajustar de nuevo los parámetros del regulador de velocidad Aumentar la tolerancia de fallo de seguimiento Comprobar el cableado del encoder, del motor y de las fases de red Comprobar la dureza del sistema mecánico o si éste está bloqueado



Código de fallo	Denominación	Respuesta	P	Causa posible	Medida
43	RS-485 time-out	Parada rápida	.	Interrumpida la comunicación entre el variador y el PC	Compruebe la conexión entre el variador y el PC. Si fuera necesario, consulte al servicio de SEW.
44	Utilización de la unidad	Desconexión inmediata		Utilización de la unidad (Valor IxT) superior a 125 %	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Disminuir la salida de potencia</li> <li>• Prolongar las rampas</li> <li>• Si no fuera posible poner en práctica los puntos mencionados, utilizar un variador mayor</li> </ul>
45	Inicialización	Desconexión inmediata		<ul style="list-style-type: none"> <li>• No se han ajustado los parámetros de la EEPROM en la etapa de potencia o éstos se han ajustado incorrectamente.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Llevar a cabo el ajuste de fábrica. Si no es posible subsanar el fallo, consultar al servicio de SEW</li> </ul>
47	Tiempo de desbordamiento del bus del sistema	Parada rápida	.	Fallo en la comunicación a través del bus de sistema	Comprobar la conexión del bus del sistema.
77	Palabra de control IPOS	Ninguno Respuesta		<b>Sólo en modo de funcionamiento IPOS:</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Se ha intentado ajustar un modo automático no válido (a través de control externo).</li> <li>• P916 mal ajustado.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Comprobar la conexión en serie al control externo</li> <li>• Comprobar los valores de escritura del control externo</li> <li>• Ajustar correctamente P916</li> </ul>
78	Final de carrera de software IPOS	Ninguno Respuesta		<b>Sólo en modo de funcionamiento IPOS:</b> La posición meta programada se encuentra fuera de la zona de avance limitada por los detectores de fin de carrera de software.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Comprobar el programa de usuario</li> <li>• Comprobar la posición de los detectores de fin de carrera de software.</li> </ul>
81	Condición de arranque	Desconexión inmediata		<b>Sólo en el modo de funcionamiento "Elevador VFC":</b> Durante el tiempo de premagnetización, la corriente no se ha podido aplicar al motor a la intensidad requerida: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Potencia nominal del motor demasiado baja en relación con la potencia nominal del variador.</li> <li>• Sección de la línea de alimentación del motor demasiado pequeña.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Compruebe los datos de la puesta en marcha y, dado el caso, efectúe una nueva puesta en marcha</li> <li>• Compruebe la conexión entre el variador y el motor</li> <li>• Comprobar la sección de la línea de alimentación del motor y, si fuera necesario, aumentarla</li> </ul>
82	Salida abierta	Desconexión inmediata		<b>Sólo en el modo de funcionamiento "Elevador VFC":</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Interrumpidas dos o todas las fases de salida.</li> <li>• Potencia nominal del motor demasiado baja en relación con la potencia nominal del variador.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Compruebe la conexión entre el variador y el motor</li> <li>• Compruebe los datos de la puesta en marcha y, dado el caso, efectúe una nueva puesta en marcha</li> </ul>
84	Protección del motor	Parada de emergencia	.	Utilización del motor demasiado alta.	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Reducir la carga</li> <li>• Prolongar las rampas</li> <li>• Guardar tiempos de pausa mayores</li> </ul>
85	Copiar	Desconexión inmediata		Fallo al copiar los parámetros.	Comprobar la conexión entre el variador y el PC
87	Función tecnológica	Desconexión inmediata		Se ha intentado cargar el juego de parámetros de un equipo en versión tecnológica y función tecnológica activada a un equipo en versión estándar.	Activar el ajuste de fábrica (P802 = SI) y efectuar reset
88	Reconexión en marcha	Desconexión inmediata		<b>Sólo en el modo de funcionamiento "Regulación n VFC":</b> Velocidad real > 5000 r.p.m.en la habilitación del variador.	Realizar la habilitación únicamente a una velocidad real ≤ 5000 r.p.m.
94	Suma de verificación EEPROM	Desconexión inmediata		La electrónica del variador presenta un fallo, posiblemente debido al efecto de compatibilidad electromagnética o a un defecto.	Enviar la unidad a reparar
99	Fallo en el cálculo de la rampa IPOS	Desconexión inmediata		<b>Sólo en modo de funcionamiento IPOS:</b> En la rampa de posicionamiento en forma de seno o cuadrada se intenta modificar los tiempos de rampa y las velocidades de avance con el variador habilitado.	Modificar el programa IPOSplus® de tal forma que los tiempos de rampa y las velocidades de avance se modifiquen únicamente en el estado bloqueado del variador.



### 7.3 Servicio técnico electrónico de SEW

#### Envío para reparación

En el caso de que no fuera posible subsanar un fallo, póngase en contacto con el servicio técnico electrónico de **SEW-EURODRIVE** (→ "Servicio y piezas de repuesto").

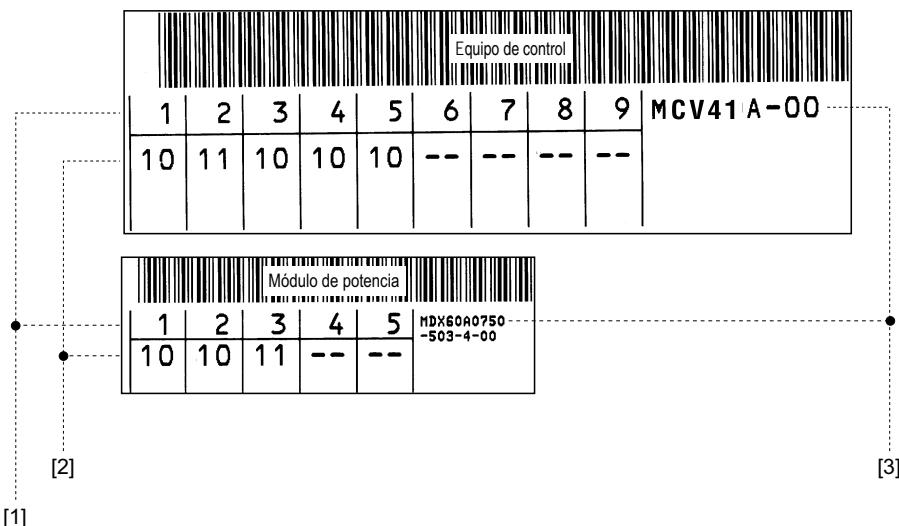
Cuando contacte con el servicio técnico electrónico de SEW indique siempre los números de la etiqueta de estado a fin de que el servicio pueda ser más efectivo.

**Cuando envíe la unidad para su reparación, indique lo siguiente:**

- Número de serie (→ Placa de características)
- Designación de modelo
- Versión estándar o versión tecnológica
- Números de la etiqueta de estado
- Descripción breve de la aplicación (accionamiento, control a través de bornas o en serie)
- Motor conectado (tipo de motor, tensión del motor, conexión  $\wedge$  o  $\Delta$ )
- Tipo de fallo
- Circunstancias paralelas
- Suposiciones personales
- Sucesos anormales que hayan ocurrido de forma anterior al fallo, etc.

#### Etiqueta de estado

Las unidades MOVIDRIVE® están provistas de una etiqueta de estado para la etapa de potencia y de otra etiqueta de estado para el equipo de control, ambas colocadas en el lateral, junto a la placa de características.



60494AES

[1] Módulo / pieza

[2] Estado

[3] Designación de modelo



## 7.4 Almacenamiento prolongado

En el caso de almacenamiento prolongado, cada 2 años conecte la unidad a la tensión de alimentación durante un mínimo de 5 minutos. De lo contrario, se reduce la vida útil de la unidad.

### Procedimiento en caso de mantenimiento omitido:

En los variadores se utilizan condensadores electrolíticos que en estado sin tensión sufren un efecto de envejecimiento. Este efecto puede provocar un defecto de los condensadores electrolíticos, si el equipo después de un almacenamiento prolongado se conecta directamente a la tensión nominal.

En caso de mantenimiento omitido, SEW-EURODRIVE recomienda aumentar la tensión de red lentamente hasta la tensión máxima. Esto se puede efectuar, por ejemplo, mediante un transformador de regulación cuya tensión de salida se ajuste conforme a la siguiente relación. Recomendamos elevar la tensión de 0 V dentro de algunos segundos a la primera etapa.

Se recomiendan los siguientes escalonamientos:

Equipos de 400/500 V<sub>CA</sub>:

- Etapa 1: 350 V<sub>CA</sub> durante 15 minutos
- Etapa 2: 420 V<sub>CA</sub> durante 15 minutos
- Etapa 3: 500 V<sub>CA</sub> durante 1 hora

Equipos de 230 V<sub>CA</sub>:

- Etapa 1: 170 V<sub>CA</sub> durante 15 minutos
- Etapa 2: 200 V<sub>CA</sub> durante 15 minutos
- Etapa 3: 240 V<sub>CA</sub> durante 1 hora

Después de esta regeneración se puede utilizar inmediatamente el equipo o se puede seguir almacenándolo con mantenimiento.

## 7.5 Eliminación

Observe las normativas vigentes. Deseche este equipo según su composición y las prescripciones existentes como:

- Chatarra electrónica (tarjetas)
- Plástico (carcasa)
- Chapa
- Cobre

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

## 8 Datos técnicos

### 8.1 Homologación CE, aprobación UL y certificación C-Tick

#### Marcado CE

- Directiva de baja tensión

Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact* cumplen los requisitos de la directiva de baja tensión 73/23/CEE.

- Compatibilidad electromagnética (CEM)

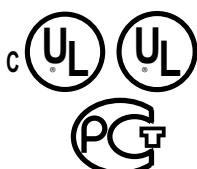
Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact* se han concebido como componentes para su instalación en máquinas y sistemas. Cumplen con la normativa de productos CEM EN 61800-3 "Accionamientos eléctricos de velocidad variable". Según la directiva de Compatibilidad Electromagnética 89/336/CEE, con el cumplimiento de las indicaciones para la instalación quedan asimismo cumplimentadas las correspondientes condiciones para el marcado CE de la máquina o instalación completa en la que haya sido incluido.

Los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact* tamaño 1 y 2 incorporan de serie un filtro de red. Estas unidades tienen del lado de la red, sin medidas adicionales, la clase de valor límite A conforme a EN 55011 y EN 55014.



El marcado CE en la placa de características indica el cumplimiento de la directiva de baja tensión 73/23/CEE y de la directiva de compatibilidad electromagnética 89/336/CEE. Bajo pedido, expedimos una copia de la declaración de conformidad para atestiguarlo.

#### UL / cUL / GOST-R

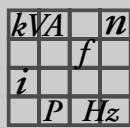


La familia de equipos MOVIDRIVE® *compact* ha recibido la aprobación UL y cUL (EE.UU.), así como el certificado GOST-R (Rusia). cUL es equivalente a la aprobación según CSA.

#### C-Tick



La familia MOVIDRIVE® *compact* completa ha recibido la aprobación C-Tick. C-Tick supone el cumplimiento con las normas de la ACA (Australian Communications Authority).



## Datos técnicos

### Datos técnicos generales

#### 8.2 Datos técnicos generales

En la siguiente tabla se indican los datos técnicos válidos para todos los variadores vectoriales MOVIDRIVE® *compact*, independientemente de modelo, versión, tamaño y potencia.

<b>MOVIDRIVE® compact</b>		<b>Todos los tamaños</b>
<b>Resistencia a interferencias</b>		Conforme a EN 61800-3
<b>Emisión de interferencias con instalación conforme a la compatibilidad electromagnética</b>		Tamaños 1 a 5: • Conforme a EN 61800-3 • Conforme a la clase de valor límite B según EN 55011 y EN 55014  Tamaños 1 y 2: • del lado de la red conformes a la clase de valor límite A según EN 55011 y EN 55014 sin medidas adicionales
<b>Temperatura ambiente</b>	$\vartheta_u$	0 °C...+50 °C a $I_D = 100\% I_N$ y $f_{PWM} = 4$ kHz 0 °C...+40 °C a $I_D = 125\% I_N$ y $f_{PWM} = 4$ kHz 0 °C...+40 °C a $I_D = 100\% I_N$ y $f_{PWM} = 8$ kHz  Desclasificación: • 2.5 % $I_N$ por K a 40 °C - 50 °C • 3.5 % $I_N$ por K a 50 °C - 60 °C EN 60721-3-3, clase 3K3
<b>Temperatura de almacenamiento<sup>1)</sup></b>	$\vartheta_L$	-25 °C...+70 °C (EN 60721-3-3, clase 3K3) Consola de programación DBG: -20 °C...+60 °C
<b>Tipo de refrigeración (DIN 51751)</b>		Ventilación forzada Ventilador regulado por la temperatura, umbral de respuesta a $\vartheta = 45$ °C
<b>Tipo de protección EN 60529 (NEMA 1)</b>	<b>Tamaños 1 a 3</b>	IP20
	<b>Tamaños 4 y 5</b>	IP00 (conexiones de potencia); IP10 con cubierta de plexiglás montada y suministrada de serie
<b>Modo de funcionamiento</b>		Funcionamiento continuo con 50 % de capacidad de sobrecarga
<b>Categoría de sobretensión</b>		III según IEC 60664-1 (VDE 0110-1)
<b>Clase de contaminación</b>		2 según IEC 60664-1 (VDE 0110-1)
<b>Altura de emplazamiento</b>		Hasta $h \leq 1000$ m sin restricciones. Para $h \geq 1000$ m son de aplicación las siguientes restricciones: • De 1.000 m hasta máx. 4000 m: – reducción de $I_N$ en un 1 % por cada 100 m • De 2000 m hasta máx. 4000 m: – Equipos de 230 V <sub>CA</sub> : Reducción de $U_N$ en 3 V <sub>CA</sub> por cada 100 m – Equipos de 500 V <sub>CA</sub> : Reducción de $U_N$ en 6 V <sub>CA</sub> por cada 100 m  Por encima de los 2000 m sólo clase de sobretensión 2, para clase de sobretensión 3 se requieren medidas externas. Clases de sobretensión según DIN VDE 0110-1.

- 1) En caso de almacenamiento prolongado, conectar la unidad cada 2 años durante al menos 5 min. a la tensión de red puesto que de lo contrario podría reducirse la vida útil de la unidad.

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

## 8.3 MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

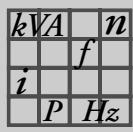
## Tamaño 1



02570AXX

MOVIDRIVE® compact	0015-5A3-4-0_	0022-5A3-4-0_	0030-5A3-4-0_	0040-5A3-4-0_	
<b>ENTRADA</b>					
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 380 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 500 V <sub>CA</sub> +10%				
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %				
Corriente nominal de red <sup>1)</sup> $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	100 % 125 %	3,6 A <sub>CA</sub> 4,5 A <sub>CA</sub>	5,0 A <sub>CA</sub> 6,2 A <sub>CA</sub>	6,3 A <sub>CA</sub> 7,9 A <sub>CA</sub>	8,6 A <sub>CA</sub> 10,7 A <sub>CA</sub>
<b>SALIDA</b>					
Potencia aparente de salida <sup>2)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \dots 500$ V <sub>CA</sub> )	2,8 kVA	3,8 kVA	4,9 kVA	6,6 kVA	
Corriente nominal de salida <sup>1)</sup> $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	4 A <sub>CA</sub>	5,5 A <sub>CA</sub>	7 A <sub>CA</sub>	9,5 A <sub>CA</sub>	
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización				
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = \dots 150$ % ajustable a través del menú (P303 / P313)				
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q) $R_{\text{BWmín}}$	68 Ω				
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$				
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz				
Rango de velocidades / Resolución $n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo				
<b>GENERAL</b>					
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{\text{Vmáx}}$	85 W	105 W	130 W	180 W	
Consumo de aire de refrigeración	40 m <sup>3</sup> /h				
Peso	2,8 kg				
Dimensiones $A_n \times A_l \times P_r$	105 × 315 × 155 mm				

- 1) Cuando  $U_{\text{Red}} = 3 \times 500$  V<sub>CA</sub>, las corrientes de red y de salida deberán reducirse en un 20 % en comparación con los datos nominales.
- 2) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4$  kHz (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

Versión estándar MCF4_A (VFC)	<b>0015-5A3-4-00_</b>	<b>0022-5A3-4-00_</b>	<b>0030-5A3-4-00_</b>	<b>0040-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 738 3	826 739 1	826 740 5	826 741 3
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 835 5	826 836 3	826 837 1	826.838 X
Versión tecnológica MCF4_A (VFC)	<b>0015-5A3-4-0T</b>	<b>0022-5A3-4-0T</b>	<b>0030-5A3-4-0T</b>	<b>0040-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 426 6	827 427 4	827 428 2	827 429 0
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 449 5	827 450 9	827 451 7	827 452 5
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	1,5 kW	2,2 kW	3,0 kW	4,0 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	2,2 kW	3,0 kW	4,0 kW	5,5 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N$ $I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> y $f_{PWM} = 4$ kHz)	5 A <sub>CA</sub>	6,9 A <sub>CA</sub>	8,8 A <sub>CA</sub>	11,9 A <sub>CA</sub>

Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)	<b>0015-5A3-4-00_</b>	<b>0022-5A3-4-00_</b>	<b>0030-5A3-4-00_</b>	<b>0040-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 908 4	826 909 2	826 910 6	826 911 4
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 928 9	826 929 7	826 930 0	826 931 9
Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)	<b>0015-5A3-4-0T</b>	<b>0022-5A3-4-0T</b>	<b>0030-5A3-4-0T</b>	<b>0040-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 472 X	827 473 8	827 474 6	827 475 4
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 495 9	827 496 7	827 497 5	827 498 3
Modo de funcionamiento VFC	Potencia de motor recomendada → MCF4_A			
Modo de funcionamiento CFC ( $f_{PWM} = 8$ kHz) Corriente de salida continua = 100% $I_N$ $I_D$ Potencia de motor recomendada	4 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	5,5 A <sub>CA</sub>	7 A <sub>CA</sub>	9,5 A <sub>CA</sub>

Versión estándar MCS4_A (SERVO)	<b>0015-5A3-4-00_</b>	<b>0022-5A3-4-00_</b>	<b>0030-5A3-4-00_</b>	<b>0040-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 060 0	827 061 9	827 062 7	827 063 5
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 077 5	827 078 3	827 079 1	827 080 5
Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)	<b>0015-5A3-4-0T</b>	<b>0022-5A3-4-0T</b>	<b>0030-5A3-4-0T</b>	<b>0040-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 518 1	827 519 X	827 520 3	827 521 1
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 541 6	827 542 4	827 543 2	827 544 0
Modo de funcionamiento SERVO ( $f_{PWM} = 8$ kHz) Corriente de salida continua = 100% $I_N$ $I_D$ Potencia de motor recomendada	4 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	5,5 A <sub>CA</sub>	7 A <sub>CA</sub>	9,5 A <sub>CA</sub>

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

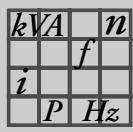
## Tamaño 2



02571AXX

MOVIDRIVE® compact	0055-5A3-4-0_	0075-5A3-4-0_	0110-5A3-4-0_	
<b>ENTRADA</b>				
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 380 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 500 V <sub>CA</sub> +10 %			
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %			
Corriente nominal de red <sup>1)</sup> $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	100 % 125 %	11,3 A <sub>CA</sub> 14,1 A <sub>CA</sub>	14,4 A <sub>CA</sub> 18,0 A <sub>CA</sub>	21,6 A <sub>CA</sub> 27,0 A <sub>CA</sub>
<b>SALIDA</b>				
Potencia aparente de salida <sup>2)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \dots 500$ V <sub>CA</sub> )	8,7 kVA	11,2 kVA	16,8 kVA	
Corriente nominal de salida <sup>1)</sup> $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	12,5 A <sub>CA</sub>	16 A <sub>CA</sub>	24 A <sub>CA</sub>	
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización			
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150$ % ajustable a través del menú (P303 / P313)			
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	$R_{\text{BWmín}}$	47 Ω	22 Ω	
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$			
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz			
Rango de velocidades / Resolución $n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo			
<b>GENERAL</b>				
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{V\text{máx}}$	220 W	290 W	400 W	
Consumo de aire de refrigeración	80 m <sup>3</sup> /h			
Peso	5,9 kg			
Dimensiones $A_n \times A_l \times P_r$	130 × 335 × 207 mm			

- 1) Cuando  $U_{\text{Red}} = 3 \times 500$  V<sub>CA</sub>, las corrientes de red y de salida deberán reducirse en un 20 % en comparación con los datos nominales.
- 2) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4$  kHz (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0055-5A3-4-00_</b>	<b>0075-5A3-4-00_</b>	<b>0110-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 742 1	826 743 X	826 744 8
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 839 8	826 840 1	826.841 X
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0055-5A3-4-0T</b>	<b>0075-5A3-4-0T</b>	<b>0110-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 430 4	827 431 2	827 432 0
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 453 3	827 454 1	827 455 X
Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	5,5 kW	7,5 kW	11 kW
Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	7,5 kW	11 kW	15 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 400 \text{ V}_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	15,6 A <sub>CA</sub>	20,0 A <sub>CA</sub>	30,0 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0055-5A3-4-00_</b>	<b>0075-5A3-4-00_</b>	<b>0110-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 912 2	826 913 0	826 914 9
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 932 7	826 933 5	826 934 3
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0055-5A3-4-0T</b>	<b>0075-5A3-4-0T</b>	<b>0110-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 476 2	827 477 0	827 478 9
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 499 1	827 500 9	827 501 7
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A		
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>			
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	12,5 A <sub>CA</sub>	16 A <sub>CA</sub>	24 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"		
<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0055-5A3-4-00_</b>	<b>0075-5A3-4-00_</b>	<b>0110-5A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 064 3	827 065 1	827 066 X
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 081 3	827 082 1	827 083 X
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0055-5A3-4-0T</b>	<b>0075-5A3-4-0T</b>	<b>0110-5A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 522 X	827 523 8	827 524 6
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 545 9	827 546 7	827 547 5
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>			
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	12,5 A <sub>CA</sub>	16 A <sub>CA</sub>	24 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"		

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

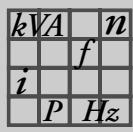
## Tamaño 3



02572AXX

MOVIDRIVE® compact	0150-503-4-0_	0220-503-4-0_	0300-503-4-0_	
<b>ENTRADA</b>				
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 380 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 500 V <sub>CA</sub> +10 %			
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %			
Corriente nominal de red <sup>1)</sup> $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	100 % 125 %	28,8 A <sub>CA</sub> 36 A <sub>CA</sub>	41,4 A <sub>CA</sub> 51,7 A <sub>CA</sub>	54 A <sub>CA</sub> 67,5 A <sub>CA</sub>
<b>SALIDA</b>				
Potencia aparente de salida <sup>2)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \dots 500$ V <sub>CA</sub> )	22,2 kVA	31,9 kVA	41,6 kVA	
Corriente nominal de salida <sup>1)</sup> $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> )	32 A <sub>CA</sub>	46 A <sub>CA</sub>	60 A <sub>CA</sub>	
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización			
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150$ % ajustable a través del menú (P303 / P313)			
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	$R_{\text{BWmín}}$	15 Ω	12 Ω	
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$			
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz			
Rango de velocidades / Resolución	$n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0.2 r.p.m. a través del rango completo		
<b>GENERAL</b>				
Pérdida de potencia con $P_N$	$P_{\text{Vmáx}}$	550 W	750 W	950 W
Consumo de aire de refrigeración		180 m <sup>3</sup> /h		
Peso		14,3 kg		
Dimensiones	$A_n \times A_l \times P_r$	200 × 465 × 227 mm		

- 1) Cuando  $U_{\text{Red}} = 3 \times 500$  V<sub>CA</sub>, las corrientes de red y de salida deberán reducirse en un 20 % en comparación con los datos nominales.
- 2) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4$  kHz (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

Versión estándar MCF4_A (VFC)	0150-503-4-00	0220-503-4-00	0300-503-4-00
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 745 6	826 746 4	826 747 2
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 842 8	826 843 6	826 844 4
Versión tecnológica MCF4_A (VFC)	0150-503-4-0T	0220-503-4-0T	0300-503-4-0T
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 433 9	827 434 7	827 435 5
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 456 8	827 457 6	827 458 4
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	15 kW	22 kW	30 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	22 kW	30 kW	37 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N$ $I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 400$ V <sub>CA</sub> y $f_{PWM} = 4$ kHz)	40,0 A <sub>CA</sub>	57,5 A <sub>CA</sub>	75,0 A <sub>CA</sub>

Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)	0150-503-4-00	0220-503-4-00	0300-503-4-00
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 915 7	826 916 5	826 917 3
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 935 1	826.936 X	826 937 8
Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)	0150-503-4-0T	0220-503-4-0T	0300-503-4-0T
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 479 7	827 480 0	827 481 9
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 502 5	827 503 3	827 504 1
Modo de funcionamiento VFC	Potencia de motor recomendada → MCF4_A		
Modo de funcionamiento CFC ( $f_{PWM} = 8$ kHz) Corriente de salida continua = 100% $I_N$ $I_D$ Potencia de motor recomendada	32 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	46 A <sub>CA</sub>	60 A <sub>CA</sub>

Versión estándar MCS4_A (SERVO)	0150-503-4-00	0220-503-4-00	0300-503-4-00
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 067 8	827 068 6	827 069 4
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 084 8	827 085 6	827 086 4
Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)	0150-503-4-0T	0220-503-4-0T	0300-503-4-0T
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 525 4	827 526 2	827 527 0
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 548 3	827 549 1	827 550 5
Modo de funcionamiento SERVO ( $f_{PWM} = 8$ kHz) Corriente de salida continua = 100% $I_N$ $I_D$ Potencia de motor recomendada	32 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	46 A <sub>CA</sub>	60 A <sub>CA</sub>

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

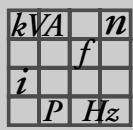
## Tamaño 4



02573AXX

MOVIDRIVE® compact	0370-503-4-0_	0450-503-4-0_
<b>ENTRADA</b>		
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 380 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 500 V <sub>CA</sub> +10 %	
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %	
Corriente nominal de red <sup>1)</sup> $I_{\text{Red}}$	100 % 65,7 A <sub>CA</sub> 125 % 81,9 A <sub>CA</sub>	80,1 A <sub>CA</sub> 100,1 A <sub>CA</sub>
<b>SALIDA</b>		
Potencia aparente de salida <sup>2)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \dots 500 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	51,1 kVA	62,3 kVA
Corriente nominal de salida <sup>1)</sup> $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	73 A <sub>CA</sub>	89 A <sub>CA</sub>
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización	
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)	
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	6 Ω	
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$	
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz	
Rango de velocidades / Resolución $n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo	
<b>GENERAL</b>		
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{V\text{máx}}$	1200 W	1450 W
Consumo de aire de refrigeración	180 m <sup>3</sup> /h	
Peso	26,3 kg	
Dimensiones $A_n \times A_l \times Pr$	280 × 522 × 227 mm	

1) Cuando  $U_{\text{Red}} = 3 \times 500 \text{ V}_{\text{CA}}$ , las corrientes de red y de salida deberán reducirse en un 20 % en comparación con los datos nominales.2) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4 \text{ kHz}$  (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0370-503-4-00</b>	<b>0450-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 748 0	826 749 9
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 845 2	826 846 0
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0370-503-4-0T</b>	<b>0450-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 436 3	827 437 1
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 459 2	827 460 6
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	37 kW	45 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	45 kW	55 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 400 \text{ V}_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	91 A <sub>CA</sub>	111 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0370-503-4-00</b>	<b>0450-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 918 1	826 919 X
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 938 6	826 939 4
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0370-503-4-0T</b>	<b>0450-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 482 7	827 483 5
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 505 X	827 506 8
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A	
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>		
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	73 A <sub>CA</sub>	89 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0370-503-4-00</b>	<b>0450-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 070 8	
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 087 2	
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0370-503-4-0T</b>	<b>0450-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 528 9	827 529 7
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 551 3	827 552 1
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>		
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	73 A <sub>CA</sub>	89 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

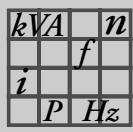
## Tamaño 5



02574AXX

MOVIDRIVE® compact		0550-503-4-0_	0750-503-4-0_
<b>ENTRADA</b>			
Tensión de alimentación	$U_{\text{Red}}$	$3 \times 380 \text{ V}_{\text{CA}} -10 \% \dots 3 \times 500 \text{ V}_{\text{CA}} +10 \%$	
Frecuencia de red	$f_{\text{Red}}$	$50 \text{ Hz} \dots 60 \text{ Hz} \pm 5 \%$	
Corriente nominal de red <sup>1)</sup> (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	$I_{\text{Red}}$	100 % 125 %	94,5 $\text{A}_{\text{CA}}$ 118,1 $\text{A}_{\text{CA}}$ 117,0 $\text{A}_{\text{CA}}$ 146,3 $\text{A}_{\text{CA}}$
<b>SALIDA</b>			
Potencia aparente de salida <sup>2)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \dots 500 \text{ V}_{\text{CA}}$ )		73,5 kVA	91,0 kVA
Corriente nominal de salida <sup>1)</sup> $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 400 \text{ V}_{\text{CA}}$ )		105 $\text{A}_{\text{CA}}$	130 $\text{A}_{\text{CA}}$
Limitación de corriente	$I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150% $I_N$ , duración en función de la utilización	
Limitación interna de corriente		$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)	
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	$R_{\text{BWmín}}$	6 $\Omega$	4 $\Omega$
Tensión de salida	$U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$	
Frecuencia PWM	$f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz	
Rango de velocidades / Resolución	$n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo	
<b>GENERAL</b>			
Pérdida de potencia con $P_N$	$P_{\text{Vmáx}}$	1700 W	2000 W
Consumo de aire de refrigeración		360 $\text{m}^3/\text{h}$	
Peso		34,3 kg	
Dimensiones	$A_n \times A_l \times P_r$	280 $\times$ 610 $\times$ 330 mm	

1) Cuando  $U_{\text{Red}} = 3 \times 500 \text{ V}_{\text{CA}}$ , las corrientes de red y de salida deberán reducirse en un 20 % en comparación con los datos nominales.2) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4 \text{ kHz}$  (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-5\_3 (unidades de 400/500 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0550-503-4-00</b>	<b>0750-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 750 2	826 751 0
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 847 9	826 848 7
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0550-503-4-0T</b>	<b>0750-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 438 X	827 439 8
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 461 4	827 462 2
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	55 kW	75 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	75 kW	90 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 400 \text{ V}_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	131 A <sub>CA</sub>	162 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0550-503-4-00</b>	<b>0750-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 920 3	826 921 1
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 940 8	826 941 6
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0550-503-4-0T</b>	<b>0750-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 484 3	827 485 1
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 507 6	827 508 4
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A	
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	105 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	130 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$		
<b>Potencia de motor recomendada</b>		

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0550-503-4-00</b>	<b>0750-503-4-00</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)		
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)		
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0550-503-4-0T</b>	<b>0750-503-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 530 0	827 531 9
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 553 X	827 554 8
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	105 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	130 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$		
<b>Potencia de motor recomendada</b>		

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

## 8.4 MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-2\_3 (unidades de 230 VCA)

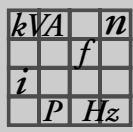
## Tamaño 1



02570AXX

MOVIDRIVE® compact	0015-2A3-4-0_	0022-2A3-4-0_	0037-2A3-4-0_		
<b>ENTRADA</b>					
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	$3 \times 200 \text{ V}_{\text{CA}} -10 \% \dots 3 \times 240 \text{ V}_{\text{CA}} +10 \%$				
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz $\pm 5 \%$				
Corriente nominal de red $I_{\text{Red}}$	100 % (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	6,7 A <sub>CA</sub> 8,4 A <sub>CA</sub>	7,8 A <sub>CA</sub> 9,8 A <sub>CA</sub>	12,9 A <sub>CA</sub> 16,1 A <sub>CA</sub>	
<b>SALIDA</b>					
Potencia aparente de salida <sup>1)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \dots 240 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	2,7 kVA	3,4 kVA	5,8 kVA		
Corriente nominal de salida $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	7,3 A <sub>CA</sub>	8,6 A <sub>CA</sub>	14,5 A <sub>CA</sub>		
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización				
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)				
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	$R_{\text{BWmín}}$	27 $\Omega$			
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$				
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz				
Rango de velocidades / Resolución $n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo				
<b>GENERAL</b>					
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{V\text{máx}}$	110 W	126 W	210 W		
Consumo de aire de refrigeración	40 m <sup>3</sup> /h				
Peso	2,8 kg				
Dimensiones $A_n \times A_l \times P_r$	105 x 315 x 155 mm				

1) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4$  kHz (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-2\_3 (unidades de 230 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0015-2A3-4-00_</b>	<b>0022-2A3-4-00_</b>	<b>0037-2A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 752 9	826 753 7	826 754 5
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 853 3	826 854 1	826 855 X
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0015-2A3-4-0T</b>	<b>0022-2A3-4-0T</b>	<b>0037-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 440 1	827 441 X	827 442 8
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 463 0	827 464 9	827 465 7
Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	1,5 kW	2,2 kW	3,7 kW
Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	2,2 kW	3,7 kW	5,0 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 230 V_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	9,1 A <sub>CA</sub>	10,8 A <sub>CA</sub>	18,1 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0015-2A3-4-00_</b>	<b>0022-2A3-4-00_</b>	<b>0037-2A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 922 X	826 923 8	826 924 6
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 942 4	826 943 2	826 944 0
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0015-2A3-4-0T</b>	<b>0022-2A3-4-0T</b>	<b>0037-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 486 X	827 487 8	827 488 6
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 509 2	827 510 6	827 511 4
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A		
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>			
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	7,3 A <sub>CA</sub>	8,6 A <sub>CA</sub>	14,5 A <sub>CA</sub>
<b>Potencia de motor recomendada</b>	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"		

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0015-2A3-4-00_</b>	<b>0022-2A3-4-00_</b>	<b>0037-2A3-4-00_</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 071 6	827 0724	827 073 2
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 088 0	827 089 9	827 090 2
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0015-2A3-4-0T</b>	<b>0022-2A3-4-0T</b>	<b>0037-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 532 7	827 533 5	827 534 3
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 555 6	827 556 4	827 557 2
<b>Modo de funcionamiento SERVO</b>	Potencia de motor recomendada → MCS4_A		
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>			
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	7,3 A <sub>CA</sub>	8,6 A <sub>CA</sub>	14,5 A <sub>CA</sub>
<b>Potencia de motor recomendada</b>	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"		

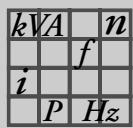
<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

**Tamaño 2**

02571AXX

MOVIDRIVE® compact	0055-2A3-4-0_	0075-2A3-4-0_
<b>ENTRADA</b>		
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 200 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 240 V <sub>CA</sub> +10 %	
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %	
Corriente nominal de red $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	100 % $I_{\text{Red}} = 19,5 \text{ A}_{\text{CA}}$ 125 % $I_{\text{Red}} = 24,4 \text{ A}_{\text{CA}}$	$I_{\text{Red}} = 27,4 \text{ A}_{\text{CA}}$ $I_{\text{Red}} = 34,3 \text{ A}_{\text{CA}}$
<b>SALIDA</b>		
Potencia aparente de salida <sup>1)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \dots 240 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	8,8 kVA	11,6 kVA
Corriente nominal de salida $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	22 A <sub>CA</sub>	29 A <sub>CA</sub>
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización	
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)	
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	$R_{\text{BWmín}} = 12 \Omega$	
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$	
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz	
Rango de velocidades / Resolución $n_A / \Delta n_A$	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo	
<b>GENERAL</b>		
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{V\text{máx}}$	300 W	380 W
Consumo de aire de refrigeración	80 m <sup>3</sup> /h	
Peso	5,9 kg	
Dimensiones $A_n \times A_l \times P_r$	130 × 335 × 207 mm	

1) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4 \text{ kHz}$  (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-2\_3 (unidades de 230 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0055-2A3-4-00</b>	<b>0075-2A3-4-00</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 755 3	826 756 1
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 856 8	826 857 6
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0055-2A3-4-0T</b>	<b>0075-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 443 6	827 444 4
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 466 5	827 467 3
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	5,5 kW	7,5 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	7,5 kW	11 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 230 V_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	27,5 A <sub>CA</sub>	36,3 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0055-2A3-4-00</b>	<b>0075-2A3-4-00</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 925 4	826 926 2
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 945 9	826 946 7
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0055-2A3-4-0T</b>	<b>0075-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 489 4	827 490 8
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 512 2	827 513 0
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A	
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	22 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	29 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$ <b>Potencia de motor recomendada</b>		

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0055-2A3-4-00</b>	<b>0075-2A3-4-00</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 074 0	827 075 9
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 091 0	827 092 9
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0055-2A3-4-0T</b>	<b>0075-2A3-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 535 1	827 536 X
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 558 0	827 559 9
<b>Modo de funcionamiento SERVO</b>	Potencia de motor recomendada → MCS4_A	
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	22 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	29 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$ <b>Potencia de motor recomendada</b>		

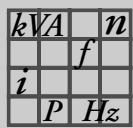
<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

**Tamaño 3**

02572AXX

MOVIDRIVE® compact	0110-203-4-0_	0150-203-4-0_
<b>ENTRADA</b>		
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 200 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 240 V <sub>CA</sub> +10 %	
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %	
Corriente nominal de red $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	100 % 125 %	40 A <sub>CA</sub> 50 A <sub>CA</sub> 49 A <sub>CA</sub> 61 A <sub>CA</sub>
<b>SALIDA</b>		
Potencia aparente de salida <sup>1)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \dots 240 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	17,1 kVA	21,5 kVA
Corriente nominal de salida $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	42 A <sub>CA</sub>	54 A <sub>CA</sub>
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización	
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)	
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	7,5 Ω	5,6 Ω
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$	
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz	
Rango de velocidades / Resolución	$n_A / \Delta n_A$	
	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0.2 r.p.m. a través del rango completo	
<b>GENERAL</b>		
Pérdida de potencia con $P_N$ $P_{V\text{máx}}$	580 W	720 W
Consumo de aire de refrigeración	180 m <sup>3</sup> /h	
Peso	14,3 kg	
Dimensiones	$A_n \times A_l \times Pr$	
	200 × 465 × 227 mm	

1) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4 \text{ kHz}$  (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-2\_3 (unidades de 230 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0110-203-4-00</b>	<b>0150-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	826 757 X	827 263 8
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	826 858 4	827 266 2
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0110-203-4-0T</b>	<b>0150-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 445 2	827 446 0
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 468 1	827 469 X
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	11 kW	15 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	15 kW	22 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 230 V_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	52,5 A <sub>CA</sub>	67,5 A <sub>CA</sub>

<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0110-203-4-00</b>	<b>0150-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	826 927 0	827 269 7
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	826 947 5	827 272 7
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0110-203-4-0T</b>	<b>0150-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 491 6	827 492 4
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 514 9	827 515 7
<b>Modo de funcionamiento VFC</b>	Potencia de motor recomendada → MCF4_A	
<b>Modo de funcionamiento CFC (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	42 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	54 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$		
<b>Potencia de motor recomendada</b>		

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0110-203-4-00</b>	<b>0150-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 076 7	827 305 7
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 093 7	827 308 1
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0110-203-4-0T</b>	<b>0150-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 537 8	827 538 6
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 560 2	827 561 0
<b>Modo de funcionamiento SERVO</b>	Potencia de motor recomendada → MCS4_A	
<b>Modo de funcionamiento SERVO (<math>f_{PWM} = 8 \text{ kHz}</math>)</b>	42 A <sub>CA</sub> → Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	54 A <sub>CA</sub>
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$		
<b>Potencia de motor recomendada</b>		

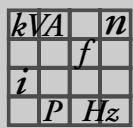
## Tamaño 4



02573AXX

MOVIDRIVE® compact	0220-203-4-0_	0300-203-4-0_
<b>ENTRADA</b>		
Tensión de alimentación $U_{\text{Red}}$	3 × 200 V <sub>CA</sub> -10 % ... 3 × 240 V <sub>CA</sub> +10 %	
Frecuencia de red $f_{\text{Red}}$	50 Hz ... 60 Hz ± 5 %	
Corriente nominal de red $I_{\text{Red}}$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	100 % 125 %	72 A <sub>CA</sub> 90 A <sub>CA</sub>
86 A <sub>CA</sub> 107 A <sub>CA</sub>		
<b>SALIDA</b>		
Potencia aparente de salida <sup>1)</sup> $S_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \dots 240 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	31,8 kVA	37,8 kVA
Corriente nominal de salida $I_N$ (para $U_{\text{Red}} = 3 \times 230 \text{ V}_{\text{CA}}$ )	80 A <sub>CA</sub>	95 A <sub>CA</sub>
Limitación de corriente $I_{\text{máx}}$	Motor y generador 150 % $I_N$ , duración en función de la utilización	
Limitación interna de corriente	$I_{\text{máx}} = 0 \dots 150 \%$ ajustable a través del menú (P303 / P313)	
Valor mínimo permitido de resistencia (funcionamiento 4Q)	3 Ω	
Tensión de salida $U_A$	Máx. $U_{\text{Red}}$	
Frecuencia PWM $f_{\text{PWM}}$	Ajustable: 4/8/12/16 kHz	
Rango de velocidades / Resolución	$n_A / \Delta n_A$	
	-5500 ... 0 ... +5500 r.p.m. / 0,2 r.p.m. a través del rango completo	
<b>GENERAL</b>		
Pérdida de potencia con $P_N$	$P_{V\text{máx}}$	1100 W
Consumo de aire de refrigeración		1300 W
Peso		180 m <sup>3</sup> /h
Dimensiones	$A_n \times A_l \times Pr$	
	280 × 522 × 227 mm	

1) Los datos de potencia son válidos para  $f_{\text{PWM}} = 4 \text{ kHz}$  (ajuste de fábrica para modos de funcionamiento VFC).

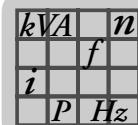
**Datos técnicos**

MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS4\_A...-2\_3 (unidades de 230 VCA)

<b>Versión estándar MCF4_A (VFC)</b>	<b>0220-203-4-00</b>	<b>0300-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 264 6	827 265 4
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 267 0	827 268 9
<b>Versión tecnológica MCF4_A (VFC)</b>	<b>0220-203-4-0T</b>	<b>0300-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCF40A (sin bus de campo)	827 447 9	827 448 7
Ref. de pieza MCF41A (con PROFIBUS-DP)	827 470 3	827 471 1
 Carga constante Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	22 kW	30 kW
 Carga cuadrática o carga constante sin sobrecarga Potencia de motor recomendada $P_{Mot}$	30 kW	37 kW
Corriente de salida continua = 125% $I_N - I_D$ (con $U_{Red} = 3 \times 230 V_{CA}$ y $f_{PWM} = 4 \text{ kHz}$ )	100 A <sub>CA</sub>	118 A <sub>CA</sub>

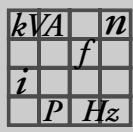
<b>Versión estándar MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0220-203-4-00</b>	<b>0300-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 270 0	827 271 9
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 273 5	827 274 3
<b>Versión tecnológica MCV4_A (VFC/CFC)</b>	<b>0220-203-4-0T</b>	<b>0300-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCV40A (sin bus de campo)	827 493 2	827 494 0
Ref. de pieza MCV41A (con PROFIBUS-DP)	827 516 5	827 517 3
Modo de funcionamiento VFC	Potencia de motor recomendada → MCF4_A	
Modo de funcionamiento CFC ( $f_{PWM} = 8 \text{ kHz}$ )		
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	80 A <sub>CA</sub>	95 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	

<b>Versión estándar MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0220-203-4-00</b>	<b>0300-203-4-00</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 306 5	827 307 3
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827.309 X	827 310 3
<b>Versión tecnológica MCS4_A (SERVO)</b>	<b>0220-203-4-0T</b>	<b>0300-203-4-0T</b>
Ref. de pieza MCS40A (sin bus de campo)	827 539 4	827 540 8
Ref. de pieza MCS41A (con PROFIBUS-DP)	827 562 9	827 563 7
Modo de funcionamiento SERVO	Potencia de motor recomendada → MCS4_A	
Modo de funcionamiento SERVO ( $f_{PWM} = 8 \text{ kHz}$ )		
Corriente de salida continua = 100% $I_N - I_D$	80 A <sub>CA</sub>	95 A <sub>CA</sub>
Potencia de motor recomendada	→ Manual de sistema MOVIDRIVE® compact, capítulo "Planificación de proyecto"	



## 8.5 Datos electrónicos MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS

MOVIDRIVE® compact	Procesamiento de consignas y rampas de velocidad		
<b>MCF/MCV/MCS40A y MCV/MCS41A</b>	<b>Ejecución con entrada de consigna analógica</b>		
Alimentación de tensión para entrada del valor de consigna X10:1 X10:3	REF1: +10 V <sub>CC</sub> +5 % / -0 %, I <sub>máx</sub> = 3 mA <sub>CC</sub> REF2: -10 V <sub>CC</sub> +0 % / -5 %, I <sub>máx</sub> = 3 mA <sub>CC</sub>	Tensiones de referencia para el potenciómetro de consigna	
Entrada del valor de consigna n1 X10:2/X10:4  (Entrada de diferencial) Modo de funcionamiento AI11/AI12 Resolución Resistencia interna	AI11/AI12: Entrada de tensión o de corriente, ajustable con S11 y P11_, tiempo de exploración 1 ms  Entrada de tensión: n1 = 0...+10 V <sub>CC</sub> o -10 V...0...+10 V <sub>CC</sub> 12 bits R <sub>i</sub> = 40 kΩ (alimentación externa de tensión) R <sub>i</sub> = 20 kΩ (alimentación de REF1/REF2)	Entrada de corriente: n1 = 0...20 mA <sub>CC</sub> o 4...20 mA <sub>CC</sub> 11 bits R <sub>i</sub> = 250 Ω	
<b>MCF/MCV/MCS41A (X10:2 y X10:4 sin efecto en caso de MCF41A)</b>	<b>Versión con interface de PROFIBUS-DP. En MCF41A no existe ninguna entrada de consigna analógica n1 (AI11/AI12), selección de consigna sólo a través de la interface de PROFIBUS-DP.</b>		
Protocolos Velocidad en baudios  Medio de conexión Terminación de bus Dirección de estación Nombre del archivo GSD Número de identificación DP	PROFIBUS-DP según IEC 61158 Reconocimiento automático de la velocidad de transmisión en baudios de 9,6 kbaudios a 12 Mbaudios Conector sub-D de 9 pines, asignación de contactos según IEC 61158 conectables para tipo de cable A según IEC 61158 0 ... 125, ajustable mediante interruptores DIP SEW_6002.GSD 6002 <sub>hex</sub> (24578 <sub>dec</sub> )		
<b>Válido para todas las versiones</b>			
Entrada del valor de consigna n2 Entrada TF/TH Resolución	X10:6	Entrada analógica de 0 ... 10 V <sub>CC</sub> u opcionalmente (→ P120) entrada TF/TH con umbral de respuesta a R <sub>TF</sub> ≥ 2,9 kΩ ± 10 %	
Consignas internas		Juego de parámetros 1: n11/n12/n13 = -5000...0...+5000 r.p.m. Juego de parámetros 2: n21/n22/n23 = -5000...0...+5000 r.p.m.	
Rangos de tiempo de las rampas de velocidad a Δn = 3000 r.p.m.		1 <sup>a</sup> rampa t11/t21 Aceleración: 0.0...2000 s Deceleración: 0.0...2000 s 2 <sup>a</sup> rampa t12/t22 Aceleración = deceleración: 0.0...2000 s Rampa de parada t13/t23 Deceleración: 0...20 s Rampa de emergencia t14/t24 Deceleración: 0...20 s Potenciómetro motorizado t3 Aceleración: 0,2...50 s Deceleración: 0,2...50 s	



## Datos técnicos

### Datos electrónicos MOVIDRIVE® compact MCF/MCV/MCS

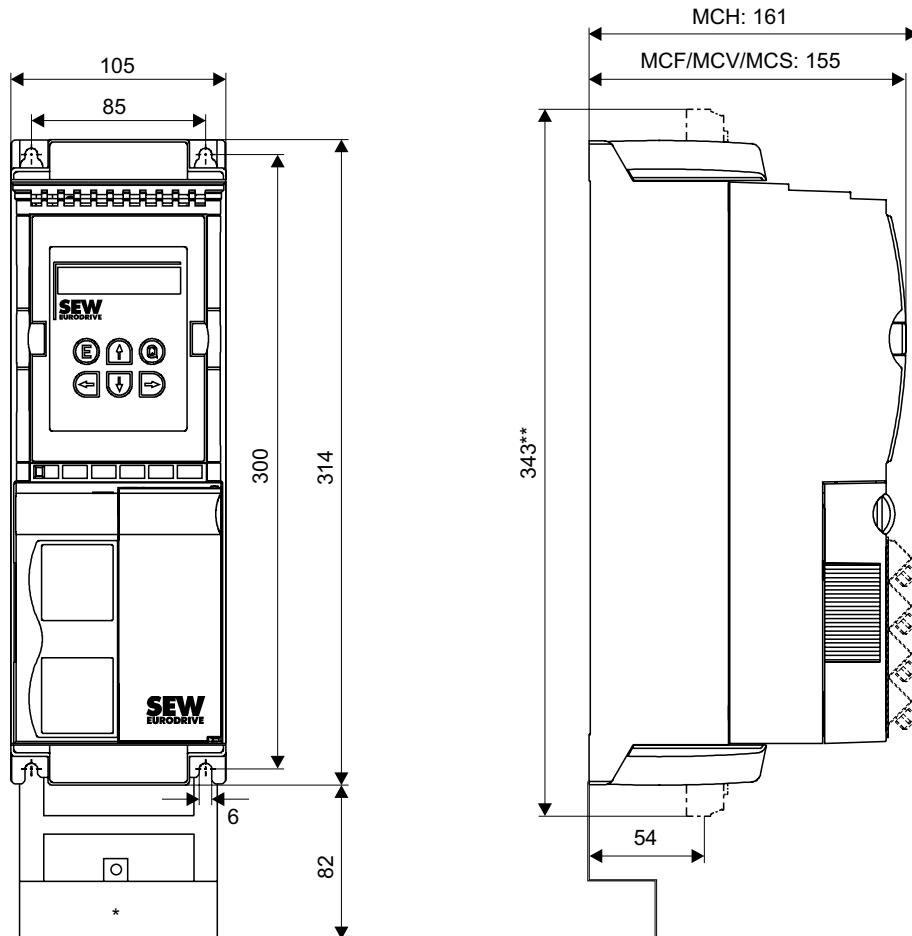
<b>MOVIDRIVE® compact</b>		<b>Otros datos electrónicos</b>	
Salida de tensión auxiliar <sup>1)</sup>	X10:16	VO24: $U_{OUT} = 24 \text{ V}_{CC}$ , intensidad de corriente máxima admisible $I_{max} = 200 \text{ mA}_{CC}$	
Alimentación externa de tensión <sup>1)</sup>	X10:24	VI24: $U_{IN} = 24 \text{ V}_{CC} -15\% / +20\%$ conforme a EN 61131-2	
Entradas binarias Resistencia interna	X10:9...X10:14	DI00...DI05: Sin potencial (optoacoplador), compatible con PLC (EN 61131), tiempo de exploración 5 ms $R_i \approx 3 \text{ k}\Omega$ , $I_E \approx 10 \text{ mA}$	
Nivel de señal		+13 V...+30 $\text{V}_{CC}$ = "1" = Contacto cerrado -3 V...+5 $\text{V}_{CC}$ = "0" = Contacto abierto	Conforme a EN 61131
Función	X10:9 X10:10...X10:14	DI00: asignado fijo con "/Bloqueo de regulador" DI01...DI05: Posibilidad de selección → Menú de parámetros P60_	
Salidas binarias <sup>1)</sup>	X10:21/X10:19	DB00/DO02: Compatible con PLC (EN 61131-2), tiempo de respuesta 5 ms "0" = 0 V      "1" = +24 V <b>Importante:</b> ¡no conecte ninguna tensión externa!	
Nivel de señal			
Función	X10:21	DB00: asignado fijo con "/Freno", $I_{max} = 150 \text{ mA}_{CC}$ , resistente al cortocircuito, resistente a tensión externa hasta 30 $\text{V}_{CC}$	
	X10:19	DO02: Posibilidad de selección → menú de parámetros P62_, $I_{max} = 50 \text{ mA}$ , resistente a cortocircuito y a tensión externa hasta 30 $\text{V}_{CC}$	
Sólo para MCF/MCV/MCS40AX	X10:19	AO01: → Menú P64_, resolución 8 bits, $I_{max} = 20 \text{ mA}_{CC}$ (resistente a cortocircuito)	
Salida analógica			
Salida de relé	X10:18/20/22	DO01: Capacidad de carga de los contactos de relé $U_{max} = 30 \text{ V}_{CC}$ , $I_{max} = 800 \text{ mA}_{CC}$	
Función	X10:18 X10:20 X10:22	DO01-C: Contacto común de relé DO01-NO: Contacto normalmente abierto DO01-NC: Contacto normalmente cerrado	Posibilidad de selección → Menú de parámetros P62_
Bus de sistema (SBus)	X10:5 X10:7	SC11: SBus Alto SC12: SBus Bajo	Bus CAN según especificación CAN 2.0, parte A y B, técnica de transmisión según ISO 11898, máx. 64 participantes, resistencia de terminación (120 Ω) conectable a través del interruptor DIP
Entrada del encoder de motor <sup>1)</sup> no para MCF4_A	X15:	Encoder incremental en caso de MCV4_A Tipos de encoder permitidos: <ul style="list-style-type: none"><li>• Encoder sen/cos 1 <math>\text{V}_{CA}</math> (de punta a punta)</li><li>• Encoder TTL de 5 <math>\text{V}_{CC}</math></li><li>• Encoder TTL de 24 <math>\text{V}_{CC}</math></li></ul> Alimentación de encoders: +24 $\text{V}_{CC}$ , $I_{max} = 180 \text{ mA}_{CC}$	Resolver en caso de MCS4_A de 2 polos, 7 $\text{V}_{CA\ eff} / 7 \text{ kHz}$
Salida simulación de encoder incremental o entrada de encoder externo <sup>1)</sup> no para MCF4_A	X14:	Salida de la simulación de encoder incremental: Nivel de señales según RS422 Número de impulsos como en X15: (MCV4_A) o fijo 1024 impulsos/giro (MCS4_A)	Entrada de encoder externo (máx. 200 kHz): Conectar sólo encoder con nivel de señal según RS422. Alimentación de encoders: 24 $\text{V}_{CC}$ , $I_{max} = 180 \text{ mA}_{CC}$
Bornas de referencia	X10:8	AGND: Potencial de referencia para señales analógicas n1 y n2 y bornas X10:1 y X10:3.	
	X10:17/X10:23	DGND: Potencial de referencia para señales binarias, bus de sistema (SBus), encoder y resolver.	
	X10:15	DCOM: Potencial de referencia de las entradas binarias X10:9...X10:14 (DI00...DI05).	
Sección permitida de cable		Un conductor por borna: 0.20...2.5 mm <sup>2</sup> (AWG 24...12) Dos conductores por borna: 0.20...1 mm <sup>2</sup> (AWG 24...17)	

- 1) **MCF/MCV/MCS40A (sin bus de campo):** La unidad pone a disposición de las salidas de +24  $\text{V}_{CC}$  (VO24, DB00, DO02, alimentación del encoder) una corriente de  $I_{max} = 400 \text{ mA}_{CC}$ . En el caso de que este valor no fuera suficiente, deberá conectarse en X10:24 (VI24) una alimentación de tensión de 24  $\text{V}_{CC}$ . Esta alimentación de tensión externa de 24  $\text{V}_{CC}$  debe ser capaz de suministrar una potencia constante de 50 W y una potencia máxima (1 s) de 100 W.

**MCF/MCV/MCS41A (con PROFIBUS-DP):** SEW-EURODRIVE recomienda efectuar la alimentación de estas unidades siempre con 24  $\text{V}_{CC}$  a la borna X10:24 (VI24). Esta alimentación de tensión externa de 24  $\text{V}_{CC}$  debe ser capaz de suministrar una potencia constante de 50 W y una potencia máxima (1 s) de 100 W.  
Las salidas de 24  $\text{V}_{CC}$  X10:16 (VO24), X10:21 (DB00) y X10:19 (DO02) deben cargarse juntas con una corriente máxima de  $I_{max} = 400 \text{ mA}_{CC}$ .

## 8.6 Dimensiones MOVIDRIVE® compact

Tamaño 1 (0015 ... 0040-5A3 y 0015 ... 0037-2A3)



59816AXX

Todas las medidas en mm

\* Borna de apantallado de potencia

\*\* Medidas de la unidad con bornas de potencia enchufadas

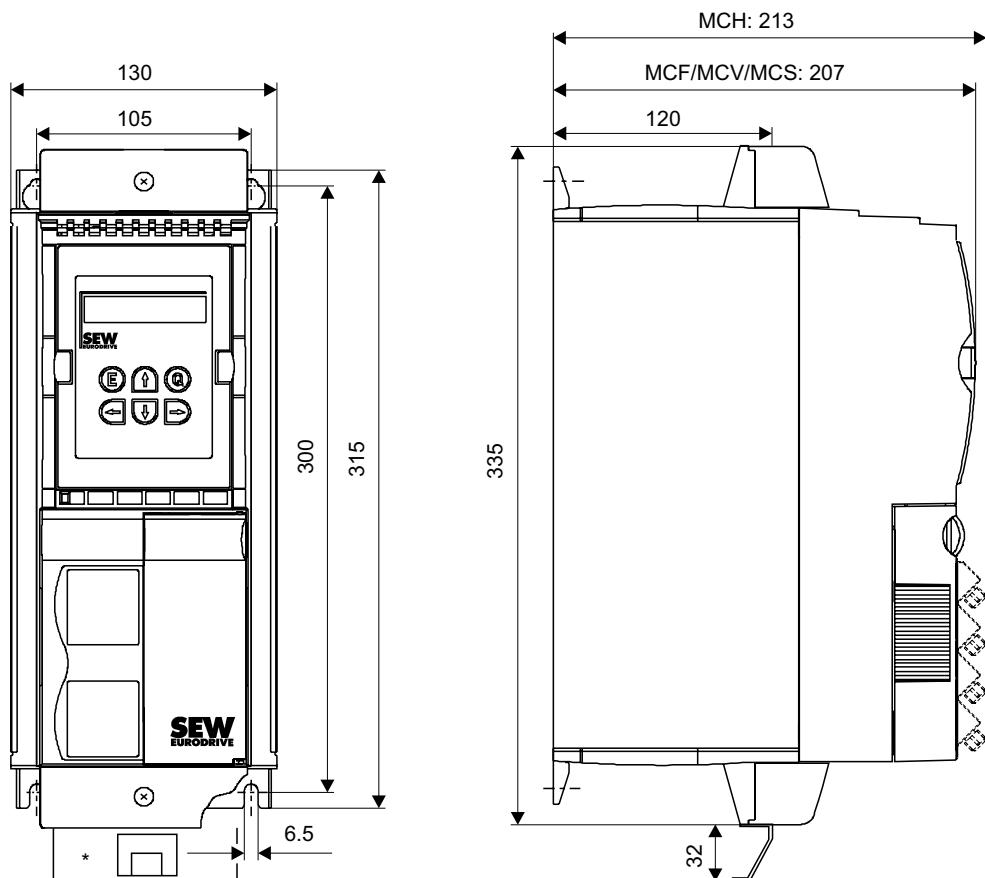
	<b>NOTA</b> Prever un espacio libre de mín. 100 mm por debajo y por encima para una refrigeración perfecta. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro.
--	---

<i>kVA</i>	<i>n</i>
<i>i</i>	<i>f</i>
<i>P</i>	<i>Hz</i>

## Datos técnicos

### Dimensiones MOVIDRIVE® compact

Tamaño 2 (0055 ... 0110-5A3 y 0055 / 0075-2A3)



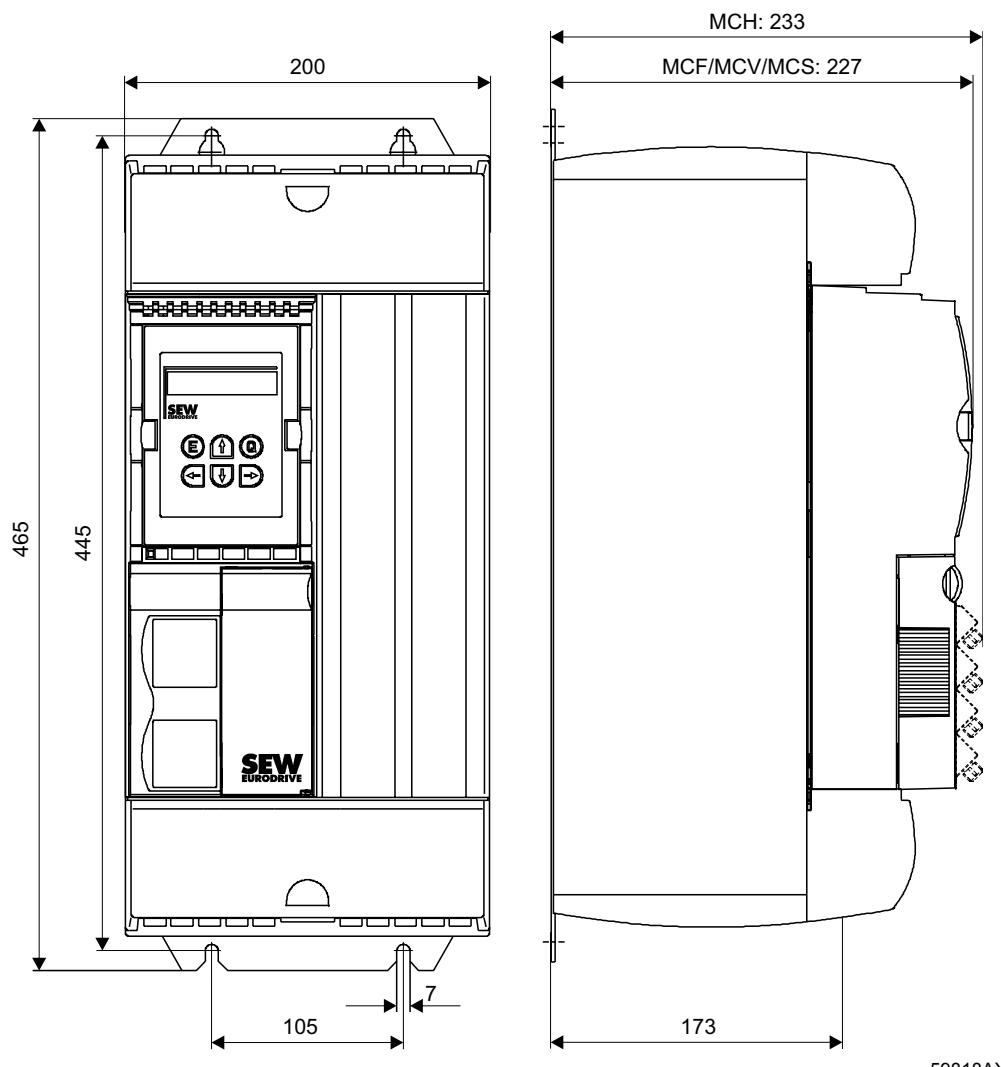
59817AXX

Todas las medidas en mm

\* Borna de apantallado de potencia

	<b>NOTA</b> Prever un espacio libre de mín. 100 mm por debajo y por encima para una refrigeración perfecta. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro.
--	---

Tamaño 3 (0150 ... 0300-503 y 0110 / 0150-203)

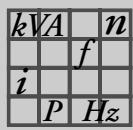


Todas las medidas en mm



#### NOTA

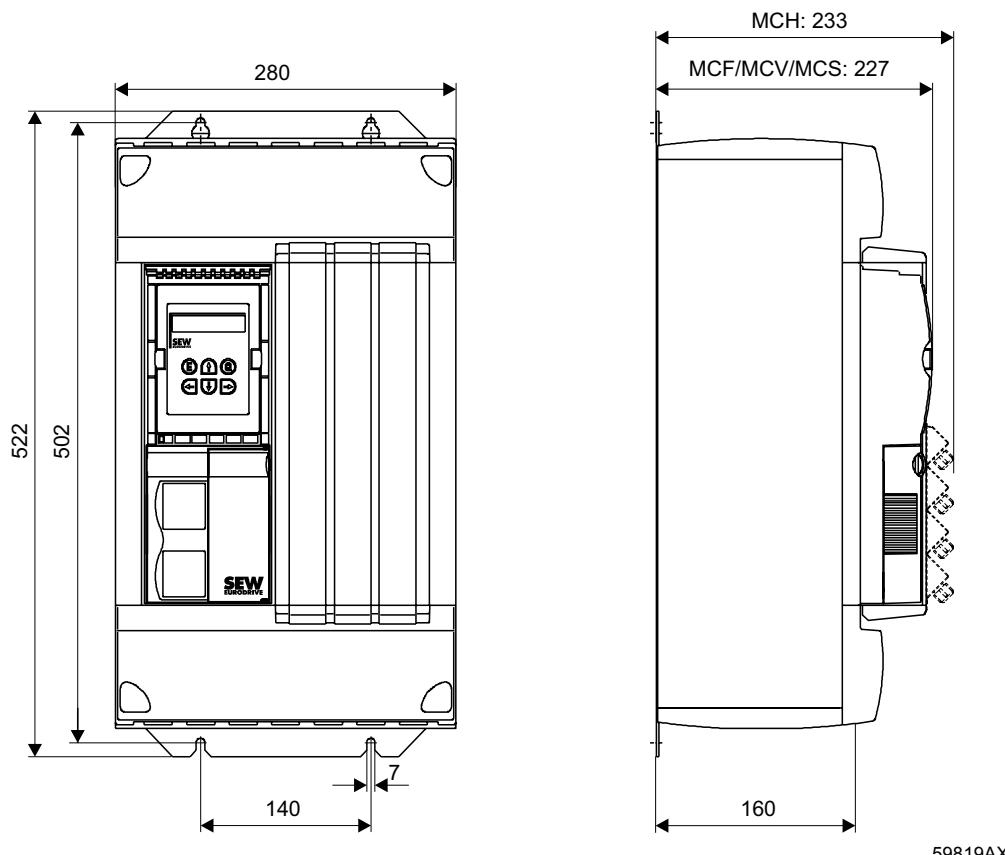
Prever un espacio libre de mín. 100 mm por debajo y por encima para una refrigeración perfecta. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro.



## Datos técnicos

### Dimensiones MOVIDRIVE® compact

Tamaño 4 (0370 / 0450-503 y 0220 / 0300-203)



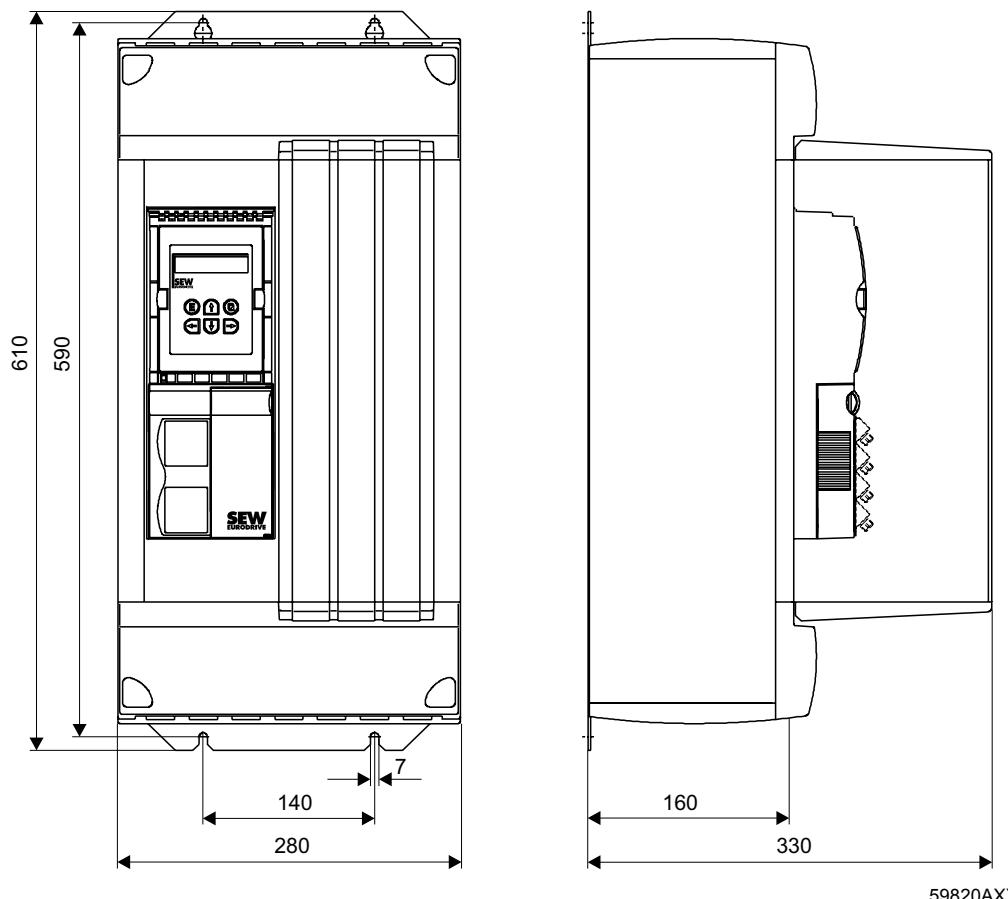
Todas las medidas en mm



#### NOTA

Prever un espacio libre de mín. 100 mm por debajo y por encima para una refrigeración perfecta. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro.

**Tamaño 5 (0550 / 0750-503)**



Todas las medidas en mm



**NOTA**

Prever un espacio libre de mín. 100 mm por debajo y por encima. No es necesario dejar un espacio libre en los laterales por lo que es posible colocar los aparatos uno junto a otro

No instalar componentes sensibles a la temperatura tales como contactores o fusibles a menos de los 300 mm de distancia sobre el aparato.



## 9 Índice

### A

Almacenamiento prolongado .....	100
Apantallar .....	19
Aprobación C-Tick .....	101
Aprobación UL/cUL .....	101
Arranque del motor	
<i>Consignas fijas</i> .....	64
<i>Especificación analógica de las consignas.</i> .....	63
<i>Funcionamiento manual</i> .....	65

Asignación de resistencias de frenado, reactancias y filtros	
<i>Unidades de 230 V</i> .....	36
<i>Unidades de 400/500 V</i> .....	34

### B

Borna de apantallado .....	25
Bornas, descripción de función	
MCF/MCV/MCS4_A .....	31
Bus de sistema (SBus)	
<i>Datos técnicos</i> .....	122

### C

Casilla de rotulación MCV41A .....	32
Certificado GOST-R .....	101
Conectar a tierra .....	19
Conexión	
<i>Encoder externo</i> .....	48
<i>Encoder HTL</i> .....	46
<i>Opción USB11A</i> .....	40
<i>Resolver</i> .....	47
<i>Simulación del encoder incremental</i> .....	50
<i>Simulación encoder incremental</i> .....	50
<i>Unión maestro-esclavo</i> .....	51

Conexión de la unidad básica	
<i>Equipo de control MCF/MCV/MCS4_A</i> .....	30
<i>Etapa de potencia y freno</i> .....	28
<i>Resistencia de frenado BW... / BW...-T</i> .....	29
Conexión del conductor de puesta a tierra .....	17
Consola de programación DBG11B	

<i>Función de copiado</i> .....	91
<i>Menú</i> .....	92
<i>Menú abreviado</i> .....	93
<i>Pantallas iniciales</i> .....	91
Contenido de suministro .....	10

### D

Datos técnicos	
<i>Bus de sistema (SBus)</i> .....	122
<i>Datos electrónicos de los equipos básicos</i> .....	121
<i>Datos técnicos generales</i> .....	102
<i>Equipos de 230 VCA</i>	
Tamaño 1 .....	113
Tamaño 2 .....	115
Tamaño 3 .....	117
Tamaño 4 .....	119
<i>Unidades de 400/500 VCA</i>	
Tamaño 1 .....	103
Tamaño 2 .....	105
Tamaño 3 .....	107
Tamaño 4 .....	109
Tamaño 5 .....	111

DBG11B	
<i>Cambio de idioma</i> .....	56
<i>Estructura del menú de puesta en marcha</i> .....	57
<i>Funciones para la puesta en marcha</i> .....	56
<i>Puesta en marcha del regulador de velocidad</i> .....	60
<i>Secuencia de puesta en marcha</i> .....	58
Designación de modelo .....	9
Dimensiones	
<i>Unidad básica tamaño 1</i> .....	123
<i>Unidad básica tamaño 2</i> .....	124
<i>Unidad básica tamaño 3</i> .....	125
<i>Unidad básica tamaño 4</i> .....	126
<i>Unidad básica tamaño 5</i> .....	127

### E

Encoder de motor	
<i>Conectar</i> .....	43
<i>Indicaciones generales de instalación</i> .....	42
Encoder externo	
<i>Indicaciones generales de instalación</i> .....	42
Encoders externos	
<i>Conectar</i> .....	48
Espacio mínimo libre .....	16
Etiqueta de características de modelo .....	10
Etiqueta de servicio .....	99

### F

Filtro de red .....	20
Función de copiado consola de programación DBG11B .....	91
Fusibles .....	17



<b>I</b>	
Indicaciones de funcionamiento	
<i>MC_40A</i> .....	89
<i>MC_41A</i> .....	90
Indicaciones de instalación .....	16
Instalación	
<i>Anillo de ferrita HD</i> .....	21
Instalación del bus de sistema .....	37
Interface serie, conexión .....	39
<b>L</b>	
LED de funcionamiento V1 .....	89, 90
LEDs PROFIBUS-DP .....	90
Lista de fallos .....	96
Lista de parámetros .....	67
<b>M</b>	
Marcado CE .....	101
Memoria de fallos .....	95
Mensajes informativos .....	94
Menú abreviado de la consola de programación DBG11B .....	93
Menú de la consola de programación DBG60B .....	92
<b>N</b>	
Notas de seguridad .....	6
<b>P</b>	
Pantallas iniciales en la consola de programación DBG11B .....	91
Pares de apriete .....	16
Placa de características .....	10
Posición de montaje .....	16
Protección contra contacto accidental .....	27
Puesta en marcha	
<i>Con consola de programación DBG11B</i> .....	55
<i>Con PC y MOVITOOLS</i> .....	62
<i>Indicaciones generales</i> .....	52
<i>Trabajos previos y material necesario</i> .....	54
Puesta en marcha con PROFIBUS-DP .....	74
<b>Q</b>	
Quitar la unidad de conexión .....	33
<b>R</b>	
Reparación .....	99
Reset .....	95
Resistencia de frenado BW	
<i>Asignación</i> .....	34
Resistencia de frenado, conexión .....	18
Resolver	
<i>Conexión</i> .....	47
Respuestas de desconexión .....	95
<b>S</b>	
Secciones .....	18
Simulación encoder incremental	
<i>Conectar</i> .....	50
<b>T</b>	
Tiempo de desbordamiento .....	95
<b>U</b>	
Unión maestro-esclavo .....	51
USB11A, conexión .....	40



## Índice de direcciones

### Índice de direcciones

Alemania					
<b>Central Fabricación Ventas</b>	<b>Bruchsal</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Bickle-Straße 42 D-76646 Bruchsal Dirección postal Postfach 3023 • D-76642 Bruchsal	Tel. +49 7251 75-0 Fax +49 7251 75-1970 <a href="http://www.sew-eurodrive.de">http://www.sew-eurodrive.de</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.de">sew@sew-eurodrive.de</a>		
<b>Service Competence Center</b>	<b>Centro</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Bickle-Straße 1 D-76676 Graben-Neudorf	Tel. +49 7251 75-1710 Fax +49 7251 75-1711 <a href="mailto:sc-mitte@sew-eurodrive.de">sc-mitte@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Norte</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Alte Ricklinger Straße 40-42 D-30823 Garbsen (cerca de Hannover)	Tel. +49 5137 8798-30 Fax +49 5137 8798-55 <a href="mailto:sc-nord@sew-eurodrive.de">sc-nord@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Este</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Dänkritzer Weg 1 D-08393 Meerane (cerca de Zwickau)	Tel. +49 3764 7606-0 Fax +49 3764 7606-30 <a href="mailto:sc-ost@sew-eurodrive.de">sc-ost@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Sur</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Domagkstraße 5 D-85551 Kirchheim (cerca de Munich)	Tel. +49 89 909552-10 Fax +49 89 909552-50 <a href="mailto:sc-sued@sew-eurodrive.de">sc-sued@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Oeste</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Siemensstraße 1 D-40764 Langenfeld (cerca de Düsseldorf)	Tel. +49 2173 8507-30 Fax +49 2173 8507-55 <a href="mailto:sc-west@sew-eurodrive.de">sc-west@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Electrónica</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Bickle-Straße 42 D-76646 Bruchsal	Tel. +49 7251 75-1780 Fax +49 7251 75-1769 <a href="mailto:sc-elektronik@sew-eurodrive.de">sc-elektronik@sew-eurodrive.de</a>		
	<b>Drive Service Hotline / Servicio de asistencia 24 h</b>		+49 180 5 SEWHELP +49 180 5 7394357		
Si desea más direcciones de puntos de servicio en Alemania póngase en contacto con nosotros.					
Francia					
<b>Fabricación Ventas Servicio</b>	<b>Haguenau</b>	SEW-USOCOME 48-54, route de Soufflenheim B. P. 20185 F-67506 Haguenau Cedex	Tel. +33 3 88 73 67 00 Fax +33 3 88 73 66 00 <a href="http://www.usocome.com">http://www.usocome.com</a> <a href="mailto:sew@usocome.com">sew@usocome.com</a>		
<b>Fabricación</b>	<b>Forbach</b>	SEW-EUROCOME Zone Industrielle Technopôle Forbach Sud B. P. 30269 F-57604 Forbach Cedex	Tel. +33 3 87 29 38 00		
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Bordeaux</b>	SEW-USOCOME Parc d'activités de Magellan 62, avenue de Magellan - B. P. 182 F-33607 Pessac Cedex	Tel. +33 5 57 26 39 00 Fax +33 5 57 26 39 09		
	<b>Lyon</b>	SEW-USOCOME Parc d'Affaires Roosevelt Rue Jacques Tati F-69120 Vaulx en Velin	Tel. +33 4 72 15 37 00 Fax +33 4 72 15 37 15		
	<b>Paris</b>	SEW-USOCOME Zone industrielle 2, rue Denis Papin F-77390 Verneuil l'Etang	Tel. +33 1 64 42 40 80 Fax +33 1 64 42 40 88		
Si desea más direcciones de puntos de servicio en Francia póngase en contacto con nosotros.					
Algeria					
<b>Ventas</b>	<b>Alger</b>	Réducom 16, rue des Frères Zaghnoun Bellevue El-Harrach 16200 Alger	Tel. +213 21 8222-84 Fax +213 21 8222-84 <a href="mailto:reducom_sew@yahoo.fr">reducom_sew@yahoo.fr</a>		
Argentina					
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Buenos Aires</b>	SEW EURODRIVE ARGENTINA S.A. Centro Industrial Garín, Lote 35 Ruta Panamericana Km 37,5 1619 Garín	Tel. +54 3327 4572-84 Fax +54 3327 4572-21 <a href="mailto:sewar@sew-eurodrive.com.ar">sewar@sew-eurodrive.com.ar</a> <a href="http://www.sew-eurodrive.com.ar">http://www.sew-eurodrive.com.ar</a>		



<b>Australia</b>			
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Melbourne</b>	SEW-EURODRIVE PTY. LTD. 27 Beverage Drive Tullamarine, Victoria 3043	Tel. +61 3 9933-1000 Fax +61 3 9933-1003 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.au">http://www.sew-eurodrive.com.au</a> <a href="mailto:enquires@sew-eurodrive.com.au">enquires@sew-eurodrive.com.au</a>
	<b>Sydney</b>	SEW-EURODRIVE PTY. LTD. 9, Sleigh Place, Wetherill Park New South Wales, 2164	Tel. +61 2 9725-9900 Fax +61 2 9725-9905 <a href="mailto:enquires@sew-eurodrive.com.au">enquires@sew-eurodrive.com.au</a>
<b>Austria</b>			
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Viena</b>	SEW-EURODRIVE Ges.m.b.H. Richard-Strauss-Strasse 24 A-1230 Wien	Tel. +43 1 617 55 00-0 Fax +43 1 617 55 00-30 <a href="http://sew-eurodrive.at">http://sew-eurodrive.at</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.at">sew@sew-eurodrive.at</a>
<b>Bélgica</b>			
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Bruselas</b>	SEW Caron-Vector S.A. Avenue Eiffel 5 B-1300 Wavre	Tel. +32 10 231-311 Fax +32 10 231-336 <a href="http://www.sew-eurodrive.be">http://www.sew-eurodrive.be</a> <a href="mailto:info@caron-vector.be">info@caron-vector.be</a>
	<b>Service Competence Center</b>	<b>Reductores industriales</b>	SEW Caron-Vector S.A. Rue de Parc Industriel, 31 BE-6900 Marche-en-Famenne
<b>Bielorrusia</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Minsk</b>	SEW-EURODRIVE BY RybalkoStr. 26 BY-220033 Minsk	Tel.+375 (17) 298 38 50 Fax +375 (17) 29838 50 <a href="mailto:sales@sew.by">sales@sew.by</a>
<b>Brasil</b>			
<b>Fabricación Ventas Servicio</b>	<b>Sao Paulo</b>	SEW-EURODRIVE Brasil Ltda. Avenida Amâncio Gaiolli, 152 - Rodovia Presidente Dutra Km 208 Guarulhos - 07251-250 - SP SAT - SEW ATENDE - 0800 7700496	Tel. +55 11 6489-9133 Fax +55 11 6480-3328 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.br">http://www.sew-eurodrive.com.br</a> <a href="mailto:sew@sew.com.br">sew@sew.com.br</a>
		Si desea más direcciones de puntos de servicio en Brasil póngase en contacto con nosotros.	
<b>Bulgaria</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Sofia</b>	BEVER-DRIVE GmbH Bogdanovetz Str.1 BG-1606 Sofia	Tel. +359 2 9151160 Fax +359 2 9151166 <a href="mailto:bever@fastbg.net">bever@fastbg.net</a>
<b>Camerún</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Douala</b>	Electro-Services Rue Drouot Akwa B.P. 2024 Douala	Tel. +237 33 431137 Fax +237 33 431137
<b>Canadá</b>			
<b>Montaje Ventas Servicio</b>	<b>Toronto</b>	SEW-EURODRIVE CO. OF CANADA LTD. 210 Walker Drive Bramalea, Ontario L6T3W1	Tel. +1 905 791-1553 Fax +1 905 791-2999 <a href="http://www.sew-eurodrive.ca">http://www.sew-eurodrive.ca</a> <a href="mailto:marketing@sew-eurodrive.ca">marketing@sew-eurodrive.ca</a>
	<b>Vancouver</b>	SEW-EURODRIVE CO. OF CANADA LTD. 7188 Honeyman Street Delta. B.C. V4G 1 E2	Tel. +1 604 946-5535 Fax +1 604 946-2513 <a href="mailto:marketing@sew-eurodrive.ca">marketing@sew-eurodrive.ca</a>
	<b>Montreal</b>	SEW-EURODRIVE CO. OF CANADA LTD. 2555 Rue Leger LaSalle, Quebec H8N 2V9	Tel. +1 514 367-1124 Fax +1 514 367-3677 <a href="mailto:marketing@sew-eurodrive.ca">marketing@sew-eurodrive.ca</a>
Si desea más direcciones de puntos de servicio en Canadá póngase en contacto con nosotros.			



## Índice de direcciones

Colombia			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Bogotá</b>	SEW-EURODRIVE COLOMBIA LTDA. Calle 22 No. 132-60 Bodega 6, Manzana B Santafé de Bogotá	Tel. +57 1 54750-50 Fax +57 1 54750-44 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.co">http://www.sew-eurodrive.com.co</a> <a href="mailto:sewcol@sew-eurodrive.com.co">sewcol@sew-eurodrive.com.co</a>
Corea			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Ansan-City</b>	SEW-EURODRIVE KOREA CO., LTD. B 601-4, Banweol Industrial Estate 1048-4, Shingil-Dong Ansan 425-120	Tel. +82 31 492-8051 Fax +82 31 492-8056 <a href="http://www.sew-korea.co.kr">http://www.sew-korea.co.kr</a> <a href="mailto:master@sew-korea.co.kr">master@sew-korea.co.kr</a>
	<b>Busán</b>	SEW-EURODRIVE KOREA Co., Ltd. No. 1720 - 11, Songjeong - dong Gangseo-ku Busan 618-270	Tel. +82 51 832-0204 Fax +82 51 832-0230 <a href="mailto:master@sew-korea.co.kr">master@sew-korea.co.kr</a>
Costa de Marfil			
<b>Ventas</b>	<b>Abidjan</b>	SICA Ste industrielle et commerciale pour l'Afrique 165, Bld de Marseille B.P. 2323, Abidjan 08	Tel. +225 2579-44 Fax +225 2584-36
Croacia			
<b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Zagreb</b>	KOMPEKS d. o. o. PIT Erdödy 4 II HR 10 000 Zagreb	Tel. +385 1 4613-158 Fax +385 1 4613-158 <a href="mailto:kompeks@inet.hr">kompeks@inet.hr</a>
Chile			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Santiago de Chile</b>	SEW-EURODRIVE CHILE LTDA. Las Encinas 1295 Parque Industrial Valle Grande LAMPA RCH-Santiago de Chile Dirección postal Casilla 23 Correo Quilicura - Santiago - Chile	Tel. +56 2 75770-00 Fax +56 2 75770-01 <a href="http://www.sew-eurodrive.cl">http://www.sew-eurodrive.cl</a> <a href="mailto:ventas@sew-eurodrive.cl">ventas@sew-eurodrive.cl</a>
China			
<b>Fabricación</b> <b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Tianjin</b>	SEW-EURODRIVE (Tianjin) Co., Ltd. No. 46, 7th Avenue, TEDA Tianjin 300457	Tel. +86 22 25322612 Fax +86 22 25322611 <a href="mailto:info@sew-eurodrive.cn">info@sew-eurodrive.cn</a> <a href="http://www.sew-eurodrive.cn">http://www.sew-eurodrive.cn</a>
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Suzhou</b>	SEW-EURODRIVE (Suzhou) Co., Ltd. 333, Suhong Middle Road Suzhou Industrial Park Jiangsu Province, 215021	Tel. +86 512 62581781 Fax +86 512 62581783 <a href="mailto:suzhou@sew-eurodrive.cn">suzhou@sew-eurodrive.cn</a>
	<b>Guangzhou</b>	SEW-EURODRIVE (Guangzhou) Co., Ltd. No. 9, JunDa Road East Section of GETDD Guangzhou 510530	Tel. +86 20 82267890 Fax +86 20 82267891 <a href="mailto:guangzhou@sew-eurodrive.cn">guangzhou@sew-eurodrive.cn</a>
	<b>Shenyang</b>	SEW-EURODRIVE (Shenyang) Co., Ltd. 10A-2, 6th Road Shenyang Economic Technological Development Area Shenyang, 110141	Tel. +86 24 25382538 Fax +86 24 25382580 <a href="mailto:shenyang@sew-eurodrive.cn">shenyang@sew-eurodrive.cn</a>
	<b>Wuhan</b>	SEW-EURODRIVE (Wuhan) Co., Ltd. 10A-2, 6th Road No. 59, the 4th Quanli Road, WEDA 430056 Wuhan	Tel. +86 27 84478398 Fax +86 27 84478388
Si desea más direcciones de puntos de servicio en China póngase en contacto con nosotros.			
Dinamarca			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Copenhague</b>	SEW-EURODRIVEA/S Geminivej 28-30 DK-2670 Greve	Tel. +45 43 9585-00 Fax +45 43 9585-09 <a href="http://www.sew-eurodrive.dk">http://www.sew-eurodrive.dk</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.dk">sew@sew-eurodrive.dk</a>



<b>EE.UU.</b>			
<b>Fabricación</b> <b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Greenville</b>	SEW-EURODRIVE INC. 1295 Old Spartanburg Highway P.O. Box 518 Lyman, S.C. 29365	Tel. +1 864 439-7537 Fax Sales +1 864 439-7830 Fax Manuf. +1 864 439-9948 Fax Ass. +1 864 439-0566 Telex 805 550 <a href="http://www.seweurodrive.com">http://www.seweurodrive.com</a> <a href="mailto:cslyman@seweurodrive.com">cslyman@seweurodrive.com</a>
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>San Francisco</b>	SEW-EURODRIVE INC. 30599 San Antonio St. Hayward, California 94544-7101	Tel. +1 510 487-3560 Fax +1 510 487-6433 <a href="mailto:cshayward@seweurodrive.com">cshayward@seweurodrive.com</a>
	<b>Philadelphia/PA</b>	SEW-EURODRIVE INC. Pureland Ind. Complex 2107 High Hill Road, P.O. Box 481 Bridgeport, New Jersey 08014	Tel. +1 856 467-2277 Fax +1 856 845-3179 <a href="mailto:csbridgeport@seweurodrive.com">csbridgeport@seweurodrive.com</a>
	<b>Dayton</b>	SEW-EURODRIVE INC. 2001 West Main Street Troy, Ohio 45373	Tel. +1 937 335-0036 Fax +1 937 440-3799 <a href="mailto:cstroy@seweurodrive.com">cstroy@seweurodrive.com</a>
	<b>Dallas</b>	SEW-EURODRIVE INC. 3950 Platinum Way Dallas, Texas 75237	Tel. +1 214 330-4824 Fax +1 214 330-4724 <a href="mailto:csdallas@seweurodrive.com">csdallas@seweurodrive.com</a>
Si desea más direcciones de puntos de servicio en EE.UU. póngase en contacto con nosotros.			
<b>Egipto</b>			
<b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>El Cairo</b>	Copam Egypt for Engineering & Agencies 33 El Hegaz ST, Heliopolis, Cairo	Tel. +20 2 22566-299 + 1 23143088 Fax +20 2 22594-757 <a href="http://www.copam-egypt.com/">http://www.copam-egypt.com/</a> <a href="mailto:copam@datum.com.eg">copam@datum.com.eg</a>
<b>El Líbano</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Beirut</b>	Gabriel Acar & Fils sarl B. P. 80484 Bourj Hammoud, Beirut	Tel. +961 1 4947-86 +961 1 4982-72 +961 3 2745-39 Fax +961 1 4949-71 <a href="mailto:gacar@beirut.com">gacar@beirut.com</a>
<b>Eslovaquia</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Bratislava</b>	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Rybničná 40 SK-83554 Bratislava	Tel. +421 2 49595201 Fax +421 2 49595200 <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.sk">sew@sew-eurodrive.sk</a> <a href="http://www.sew-eurodrive.sk">http://www.sew-eurodrive.sk</a>
	<b>Žilina</b>	SEW-Eurodrive SK s.r.o. ul. Vojtecha Spanyola 33 SK-010 01 Žilina	Tel. +421 41 700 2513 Fax +421 41 700 2514 <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.sk">sew@sew-eurodrive.sk</a>
	<b>Banská Bystrica</b>	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Rudlovská cesta 85 SK-97411 Banská Bystrica	Tel. +421 48 414 6564 Fax +421 48 414 6566 <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.sk">sew@sew-eurodrive.sk</a>
<b>Eslovenia</b>			
<b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Celje</b>	Pakman - Pogonska Tehnika d.o.o. Ul. XIV. divizije 14 SLO - 3000 Celje	Tel. +386 3 490 83-20 Fax +386 3 490 83-21 <a href="mailto:pakman@siol.net">pakman@siol.net</a>
<b>España</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Bilbao</b>	SEW-EURODRIVE ESPAÑA, S.L. Parque Tecnológico, Edificio, 302 E-48170 Zamudio (Vizcaya)	Tel. +34 94 43184-70 Fax +34 94 43184-71 <a href="http://www.sew-eurodrive.es">http://www.sew-eurodrive.es</a> <a href="mailto:sew.spain@sew-eurodrive.es">sew.spain@sew-eurodrive.es</a>
<b>Estonia</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Tallin</b>	ALAS-KUUL AS Reti tee 4 EE-75301 Peetri küla, Rae vald, Harjumaa	Tel. +372 6593230 Fax +372 6593231 <a href="mailto:veiko.soots@alas-kuul.ee">veiko.soots@alas-kuul.ee</a>



## Índice de direcciones

Finlandia			
<b>Montaje</b>	<b>Lahti</b>	SEW-EURODRIVE OY Vesimäentie 4 FIN-15860 Hollola 2	Tel. +358 201 589-300 Fax +358 3 780-6211 sew@sew.fi <a href="http://www.sew-eurodrive.fi">http://www.sew-eurodrive.fi</a>
<b>Ventas</b>			
<b>Servicio</b>			
<b>Fabricación</b>	<b>Karkkila</b>	SEW Industrial Gears OY Valurinkatu 6 FIN-03600 Karkkila	Tel. +358 201 589-300 Fax +358 201 589-310 sew@sew.fi <a href="http://www.sew-eurodrive.fi">http://www.sew-eurodrive.fi</a>
Gabón			
<b>Ventas</b>	<b>Libreville</b>	Electro-Services B.P. 1889 Libreville	Tel. +241 7340-11 Fax +241 7340-12
Gran Bretaña			
<b>Montaje</b>	<b>Normanton</b>	SEW-EURODRIVE Ltd. Beckbridge Industrial Estate P.O. Box No.1 GB-Normanton, West- Yorkshire WF6 1QR	Tel. +44 1924 893-855 Fax +44 1924 893-702 <a href="http://www.sew-eurodrive.co.uk">http://www.sew-eurodrive.co.uk</a> info@sew-eurodrive.co.uk
<b>Ventas</b>			
<b>Servicio</b>			
Grecia			
<b>Ventas</b>	<b>Atenas</b>	Christ. Boznos & Son S.A. 12, Mavromichali Street P.O. Box 80136, GR-18545 Piraeus	Tel. +30 2 1042 251-34 Fax +30 2 1042 251-59 <a href="http://www.boznos.gr">http://www.boznos.gr</a> info@boznos.gr
<b>Servicio</b>			
Hong Kong			
<b>Montaje</b>	<b>Hong Kong</b>	SEW-EURODRIVE LTD. Unit No. 801-806, 8th Floor Hong Leong Industrial Complex No. 4, Wang Kwong Road Kowloon, Hong Kong	Tel. +852 2 7960477 + 79604654 Fax +852 2 7959129 <a href="mailto:contact@sew-eurodrive.hk">contact@sew-eurodrive.hk</a>
<b>Ventas</b>			
<b>Servicio</b>			
Hungria			
<b>Ventas</b>	<b>Budapest</b>	SEW-EURODRIVE Kft. H-1037 Budapest Kunigunda u. 18	Tel. +36 1 437 06-58 Fax +36 1 437 06-50 <a href="mailto:office@sew-eurodrive.hu">office@sew-eurodrive.hu</a>
<b>Servicio</b>			
India			
<b>Montaje</b>	<b>Vadodara</b>	SEW-EURODRIVE India Private Limited Plot No. 4, GIDC POR Ramangamdi • Vadodara - 391 243 Gujarat	Tel. +91 265 2831086 Fax +91 265 2831087 <a href="http://www.seweurodriveindia.com">http://www.seweurodriveindia.com</a> <a href="mailto:sales@seweurodriveindia.com">sales@seweurodriveindia.com</a> <a href="mailto:subodh.ladwa@seweurodriveindia.com">subodh.ladwa@seweurodriveindia.com</a>
<b>Ventas</b>			
<b>Servicio</b>			
Irlanda			
<b>Ventas</b>	<b>Dublín</b>	Alperton Engineering Ltd. 48 Moyle Road Dublin Industrial Estate Glasnevin, Dublin 11	Tel. +353 1 830-6277 Fax +353 1 830-6458 <a href="mailto:info@alperton.ie">info@alperton.ie</a> <a href="http://www.alperton.ie">http://www.alperton.ie</a>
<b>Servicio</b>			
Israel			
<b>Ventas</b>	<b>Tel-Aviv</b>	Liraz Handasa Ltd. Ahofer Str 34B / 228 58858 Holon	Tel. +972 3 5599511 Fax +972 3 5599512 <a href="http://www.liraz-handasa.co.il">http://www.liraz-handasa.co.il</a> <a href="mailto:office@liraz-handasa.co.il">office@liraz-handasa.co.il</a>
<b>Servicio</b>			
Italia			
<b>Montaje</b>	<b>Milán</b>	SEW-EURODRIVE di R. Bickle & Co.s.a.s. Via Bernini, 14 I-20020 Solaro (Milano)	Tel. +39 02 96 9801 Fax +39 02 96 799781 <a href="http://www.sew-eurodrive.it">http://www.sew-eurodrive.it</a> <a href="mailto:sewit@sew-eurodrive.it">sewit@sew-eurodrive.it</a>
<b>Ventas</b>			
<b>Servicio</b>			



<b>Japón</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Iwata</b>	SEW-EURODRIVE JAPAN CO., LTD 250-1, Shimoman-no, Iwata Shizuoka 438-0818	Tel. +81 538 373811 Fax +81 538 373814 <a href="http://www.sew-eurodrive.co.jp">http://www.sew-eurodrive.co.jp</a> <a href="mailto:sewjapan@sew-eurodrive.co.jp">sewjapan@sew-eurodrive.co.jp</a>
<b>Letonia</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Riga</b>	SIA Alas-Kuul Katlakalna 11C LV-1073 Riga	Tel. +371 7139253 Fax +371 7139386 <a href="http://www.alas-kuul.com">http://www.alas-kuul.com</a> <a href="mailto:info@alas-kuul.com">info@alas-kuul.com</a>
<b>Lituania</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Alytus</b>	UAB Irseva Naujoji 19 LT-62175 Alytus	Tel. +370 315 79204 Fax +370 315 56175 <a href="mailto:info@irseva.lt">info@irseva.lt</a> <a href="http://www.sew-eurodrive.lt">http://www.sew-eurodrive.lt</a>
<b>Luxemburgo</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Bruselas</b>	CARON-VECTOR S.A. Avenue Eiffel 5 B-1300 Wavre	Tel. +32 10 231-311 Fax +32 10 231-336 <a href="http://www.sew-eurodrive.lu">http://www.sew-eurodrive.lu</a> <a href="mailto:info@caron-vector.be">info@caron-vector.be</a>
<b>Malasia</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Johore</b>	SEW-EURODRIVE SDN BHD No. 95, Jalan Seroja 39, Taman Johor Jaya 81000 Johor Bahru, Johor West Malaysia	Tel. +60 7 3549409 Fax +60 7 3541404 <a href="mailto:sales@sew-eurodrive.com.my">sales@sew-eurodrive.com.my</a>
<b>Marruecos</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Casablanca</b>	Afit 5, rue Emir Abdelkader MA 20300 Casablanca	Tel. +212 22618372 Fax +212 22618351 <a href="mailto:ali.alami@premium.net.ma">ali.alami@premium.net.ma</a>
<b>México</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Queretaro</b>	SEW-EURODRIVE MEXIKO SA DE CV SEM-981118-M93 Tequisquiapan No. 102 Parque Industrial Queretaro C.P. 76220 Queretaro, Mexico	Tel. +52 442 1030-300 Fax +52 442 1030-301 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.mx">http://www.sew-eurodrive.com.mx</a> <a href="mailto:scmexico@seweurodrive.com.mx">scmexico@seweurodrive.com.mx</a>
<b>Noruega</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Moss</b>	SEW-EURODRIVE A/S Solgaard skog 71 N-1599 Moss	Tel. +47 69 24 10 20 Fax +47 69 24 10 40 <a href="http://www.sew-eurodrive.no">http://www.sew-eurodrive.no</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.no">sew@sew-eurodrive.no</a>
<b>Nueva Zelanda</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Auckland</b>	SEW-EURODRIVE NEW ZEALAND LTD. P.O. Box 58-428 82 Greenmount drive East Tamaki Auckland	Tel. +64 9 2745627 Fax +64 9 2740165 <a href="http://www.sew-eurodrive.co.nz">http://www.sew-eurodrive.co.nz</a> <a href="mailto:sales@sew-eurodrive.co.nz">sales@sew-eurodrive.co.nz</a>
	<b>Christchurch</b>	SEW-EURODRIVE NEW ZEALAND LTD. 10 Settlers Crescent, Ferrymead Christchurch	Tel. +64 3 384-6251 Fax +64 3 384-6455 <a href="mailto:sales@sew-eurodrive.co.nz">sales@sew-eurodrive.co.nz</a>
<b>Países Bajos</b>			
<b>Montaje</b>	<b>Rotterdam</b>	VECTOR Aandrijftechniek B.V. Industrieweg 175 NL-3044 AS Rotterdam Postbus 10085 NL-3004 AB Rotterdam	Tel. +31 10 4463-700 Fax +31 10 4155-552 <a href="http://www.vector.nu">http://www.vector.nu</a> <a href="mailto:info@vector.nu">info@vector.nu</a>

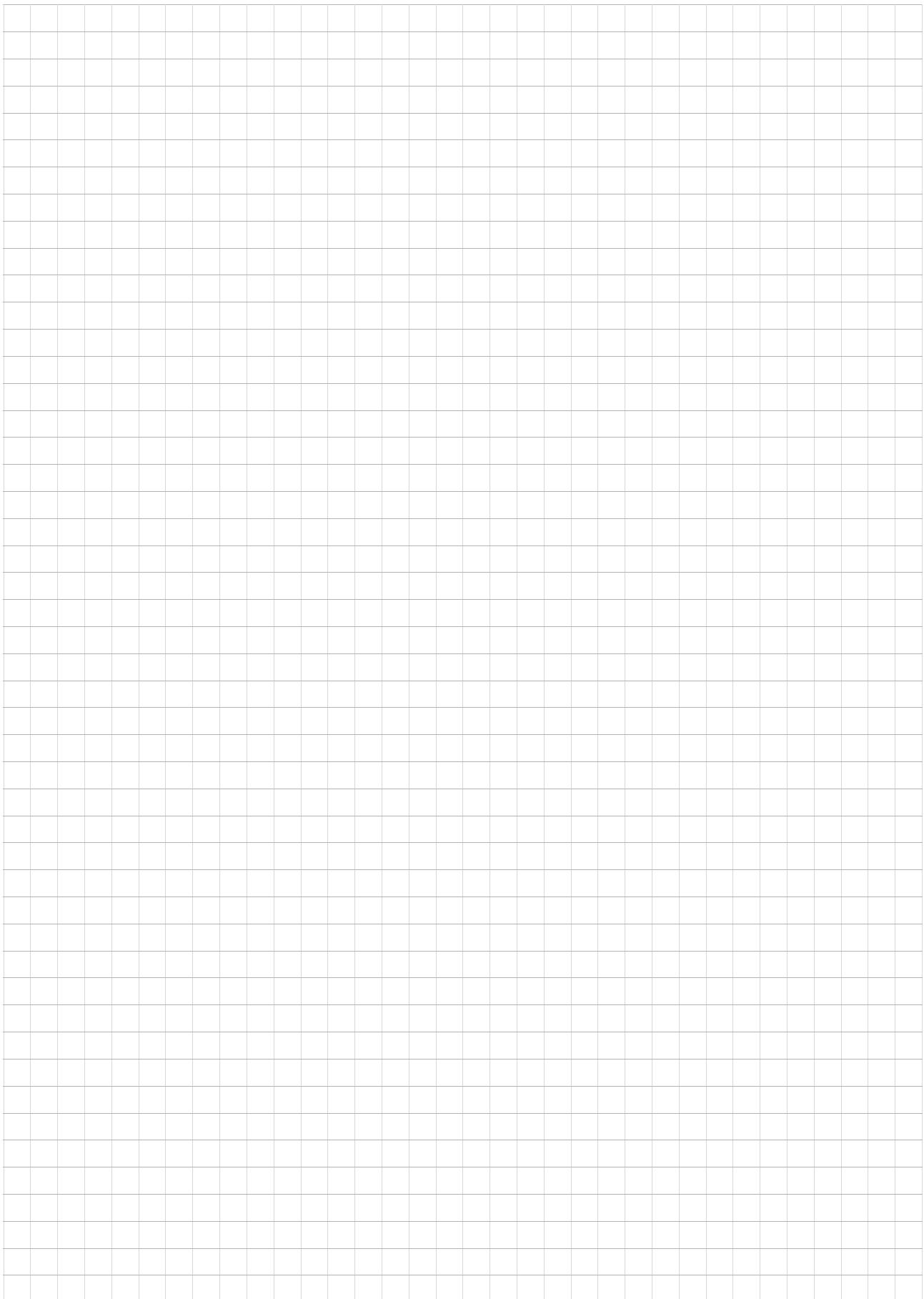


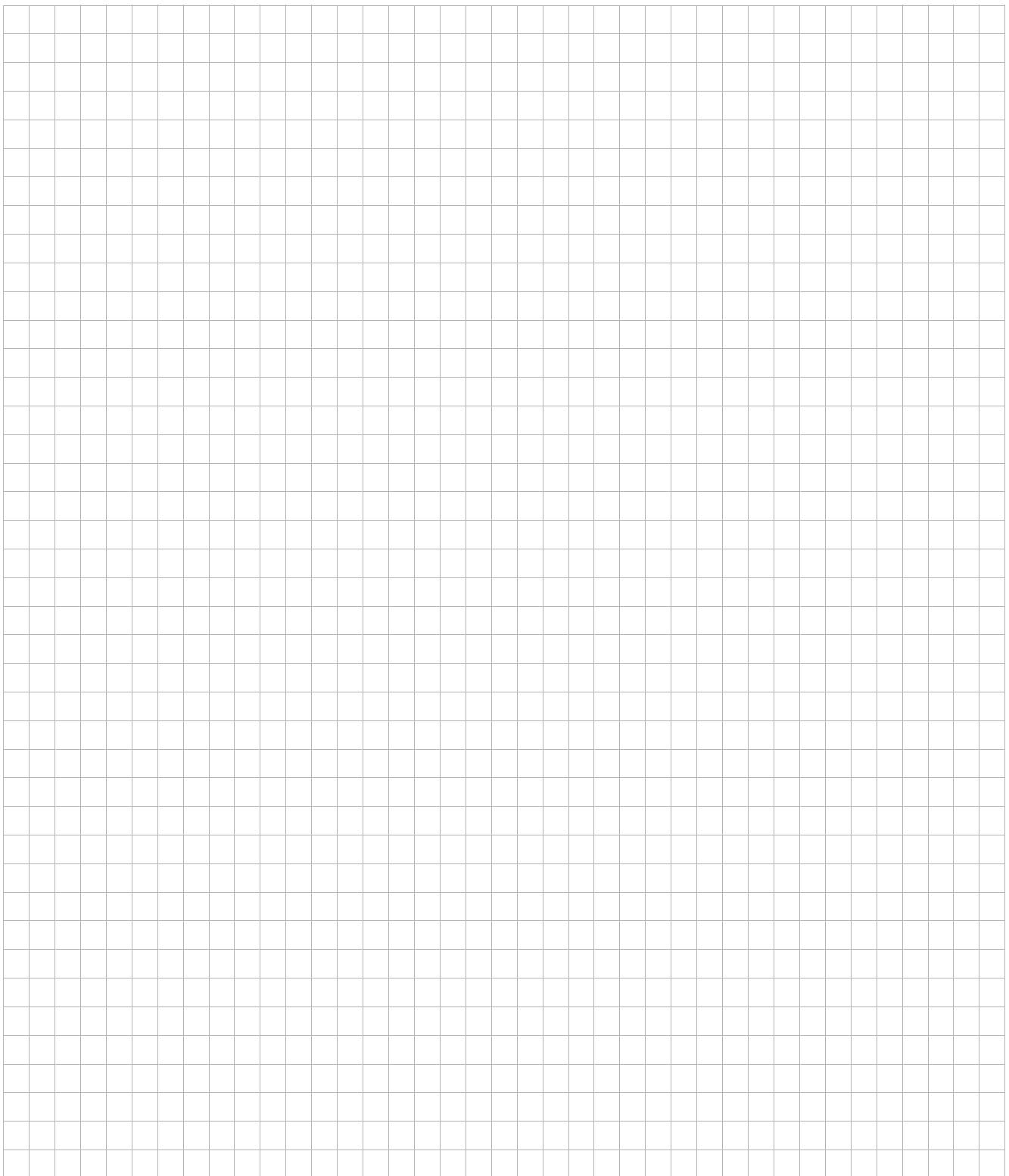
## Índice de direcciones

<b>Perú</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Lima</b>	SEW DEL PERU MOTORES REDUCTORES S.A.C. Los Calderos, 120-124 Urbanizacion Industrial Vulcano, ATE, Lima	Tel. +51 1 3495280 Fax +51 1 3493002 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.pe">http://www.sew-eurodrive.com.pe</a> <a href="mailto:sewperu@sew-eurodrive.com.pe">sewperu@sew-eurodrive.com.pe</a>
<b>Polonia</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Łódź</b>	SEW-EURODRIVE Polska Sp.z.o.o. ul. Techniczna 5 PL-92-518 Łódź	Tel. +48 42 67710-90 Fax +48 42 67710-99 <a href="http://www.sew-eurodrive.pl">http://www.sew-eurodrive.pl</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.pl">sew@sew-eurodrive.pl</a>
<b>Servicio de 24 horas</b>			
Tel. +48 602 739 739 (+48 602 SEW SEW) <a href="mailto:sewis@sew-eurodrive.pl">sewis@sew-eurodrive.pl</a>			
<b>Portugal</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Coimbra</b>	SEW-EURODRIVE, LDA. Apartado 15 P-3050-901 Mealhada	Tel. +351 231 20 9670 Fax +351 231 20 3685 <a href="http://www.sew-eurodrive.pt">http://www.sew-eurodrive.pt</a> <a href="mailto:infosew@sew-eurodrive.pt">infosew@sew-eurodrive.pt</a>
<b>Rep. Sudafricana</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Johannesburg</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED Eurodrive House Cnr. Adcock Ingram and Aerodrome Roads Aeroton Ext. 2 Johannesburg 2013 P.O.Box 90004 Bertsham 2013	Tel. +27 11 248-7000 Fax +27 11 494-3104 <a href="http://www.sew.co.za">http://www.sew.co.za</a> <a href="mailto:dross@sew.co.za">dross@sew.co.za</a>
	<b>Capetown</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED Rainbow Park Cnr. Racecourse & Omuramba Road Montague Gardens Cape Town P.O.Box 36556 Chempet 7442 Cape Town	Tel. +27 21 552-9820 Fax +27 21 552-9830 Telex 576 062 <a href="mailto:dswanepoel@sew.co.za">dswanepoel@sew.co.za</a>
	<b>Durban</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED 2 Monaceo Place Pinetown Durban P.O. Box 10433, Ashwood 3605	Tel. +27 31 700-3451 Fax +27 31 700-3847 <a href="mailto:dtait@sew.co.za">dtait@sew.co.za</a>
<b>República Checa</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Praga</b>	SEW-EURODRIVE CZ S.R.O. Business Centrum Praha Lužná 591 CZ-16000 Praha 6 - Vokovice	Tel. +420 255 709 601 Fax +420 220 121 237 <a href="http://www.sew-eurodrive.cz">http://www.sew-eurodrive.cz</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.cz">sew@sew-eurodrive.cz</a>
<b>Rumanía</b>			
<b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Bucarest</b>	Sialco Trading SRL str. Madrid nr.4 011785 Bucuresti	Tel. +40 21 230-1328 Fax +40 21 230-7170 <a href="mailto:sialco@sialco.ro">sialco@sialco.ro</a>
<b>Rusia</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>S. Petersburg</b>	ZAO SEW-EURODRIVE P.O. Box 36 195220 St. Petersburg Russia	Tel. +7 812 3332522 +7 812 5357142 Fax +7 812 3332523 <a href="http://www.sew-eurodrive.ru">http://www.sew-eurodrive.ru</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.ru">sew@sew-eurodrive.ru</a>
<b>Senegal</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Dakar</b>	SENEMECA Mécanique Générale Km 8, Route de Rufisque B.P. 3251, Dakar	Tel. +221 338 494 770 Fax +221 338 494 771 <a href="mailto:senemeca@sentoo.sn">senemeca@sentoo.sn</a>



<b>Serbia</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Belgrado</b>	DIPAR d.o.o. Ustanicka 128a PC Košum, IV floor SCG-11000 Beograd	Tel. +381 11 347 3244 / +381 11 288 0393 Fax +381 11 347 1337 office@dipar.co.yu
<b>Singapur</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Singapur</b>	SEW-EURODRIVE PTE. LTD. No 9, Tuas Drive 2 Jurong Industrial Estate Singapore 638644	Tel. +65 68621701 Fax +65 68612827 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.sg">http://www.sew-eurodrive.com.sg</a> <a href="mailto:sewsingapore@sew-eurodrive.com">sewsingapore@sew-eurodrive.com</a>
<b>Suecia</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Jönköping</b>	SEW-EURODRIVE AB Gnejsvägen 6-8 S-55303 Jönköping Box 3100 S-55003 Jönköping	Tel. +46 36 3442 00 Fax +46 36 3442 80 <a href="http://www.sew-eurodrive.se">http://www.sew-eurodrive.se</a> <a href="mailto:info@sew-eurodrive.se">info@sew-eurodrive.se</a>
<b>Suiza</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Basilea</b>	Alfred Imhof A.G. Jurastrasse 10 CH-4142 Münchenstein bei Basel	Tel. +41 61 417 1717 Fax +41 61 417 1700 <a href="http://www.imhof-sew.ch">http://www.imhof-sew.ch</a> <a href="mailto:info@imhof-sew.ch">info@imhof-sew.ch</a>
<b>Tailandia</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Chonburi</b>	SEW-EURODRIVE (Thailand) Ltd. 700/456, Moo.7, Donhuaroh Muang Chonburi 20000	Tel. +66 38 454281 Fax +66 38 454288 <a href="mailto:sewthailand@sew-eurodrive.com">sewthailand@sew-eurodrive.com</a>
<b>Túnez</b>			
<b>Ventas</b>	<b>Túnez</b>	T. M.S. Technic Marketing Service 5, Rue El Houdaibiah 1000 Tunis	Tel. +216 71 4340-64 + 71 4320-29 Fax +216 71 4329-76 <a href="mailto:tms@tms.com.tn">tms@tms.com.tn</a>
<b>Turquía</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Estambul</b>	SEW-EURODRIVE Hareket Sistemleri San. ve Tic. Ltd. Sti. Bagdat Cad. Koruma Cikmazi No. 3 TR-34846 Maltepe ISTANBUL	Tel. +90 216 4419164, 3838014, 3738015 Fax +90 216 3055867 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.tr">http://www.sew-eurodrive.com.tr</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.com.tr">sew@sew-eurodrive.com.tr</a>
<b>Ucrania</b>			
<b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Dnepropetrovsk</b>	SEW-EURODRIVE Str. Rabochaja 23-B, Office 409 49008 Dnepropetrovsk	Tel. +380 56 370 3211 Fax +380 56 372 2078 <a href="http://www.sew-eurodrive.ua">http://www.sew-eurodrive.ua</a> <a href="mailto:sew@sew-eurodrive.ua">sew@sew-eurodrive.ua</a>
<b>Venezuela</b>			
<b>Montaje</b> <b>Ventas</b> <b>Servicio</b>	<b>Valencia</b>	SEW-EURODRIVE Venezuela S.A. Av. Norte Sur No. 3, Galpon 84-319 Zona Industrial Municipal Norte Valencia, Estado Carabobo	Tel. +58 241 832-9804 Fax +58 241 838-6275 <a href="http://www.sew-eurodrive.com.ve">http://www.sew-eurodrive.com.ve</a> <a href="mailto:ventas@sew-eurodrive.com.ve">ventas@sew-eurodrive.com.ve</a> <a href="mailto:sewfinanzas@cantv.net">sewfinanzas@cantv.net</a>





**SEW**  
**EURODRIVE**

## Cómo mover el mundo

Con personas de ideas rápidas e innovadoras con las que diseñar el futuro conjuntamente.



Con un servicio de mantenimiento a su disposición en todo el mundo.

Con accionamientos y controles que mejoran automáticamente el rendimiento de trabajo.



Con un amplio know-how en los sectores más importantes de nuestro tiempo.



Con una calidad sin límites cuyos elevados estándares hacen del trabajo diario una labor más sencilla.



Con una presencia global para soluciones rápidas y convincentes: en cualquier rincón del mundo.



Con ideas innovadoras en las que podrá encontrar soluciones para el mañana.



Con presencia en internet donde le será posible acceder a la información y a actualizaciones de software las 24 horas del día.



**SEW-EURODRIVE**  
**Guiando al mundo**



**SEW  
EURODRIVE**

SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG  
P.O. Box 3023 · D-76642 Bruchsal / Germany  
Phone +49 7251 75-0 · Fax +49 7251 75-1970  
sew@sew-eurodrive.com  
→ [www.sew-eurodrive.com](http://www.sew-eurodrive.com)