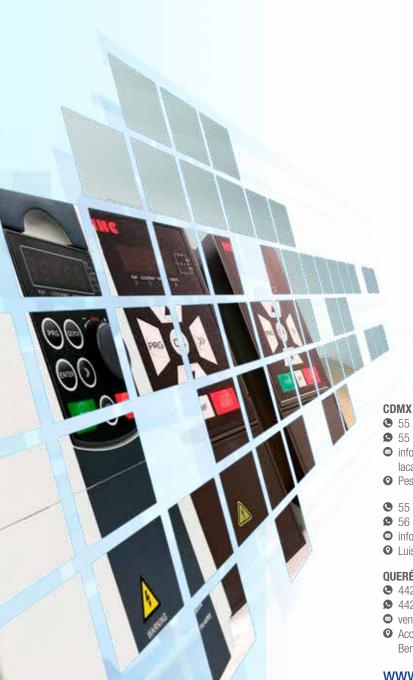




• Variadores de velocidad



- **5**5 5130 7810
- **5** 55 6625 4679 55 4378 0180
- info@lacasadelcontrol.com.mx lacasadelcontrol@prodigy.net.mx
- Pescaditos No.03, Col. Centro, C.P. 06070 CDMX
- **5** 55 5130 7810
- **5** 56 2442 9221
- info@lacasadelcontrol.com
- O Luis Moya No.64 L.1, Col. Centro, C.P. 06070 CDMX

QUERÉTARO

- **4**42 209 5053
- **9** 442 414 4364 442 872 5433
- ventas04@lacasadelcontrol.com.mx
- Acceso III Núm. 16 Local 3-l Parque Industrial Benito Juárez C.P. 76120 Querétaro, QRO.

www.lacasadelcontrol.com.mx



(SEW)

LINI-T

UNITRONICS

Vask

Weidmüller ₹

WOER





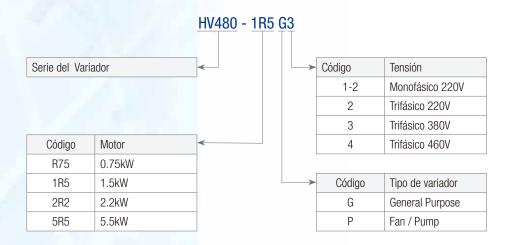
Acerca de HNC Electric

HNC Electric es una empresa global centrada en la automatización y el accionamiento, que ofrece a los clientes globales soluciones de control, visualización, accionamiento y sistema y otros productos y servicios relacionados, con el respaldo de su excelente tecnología eléctrica y electrónica, así como de una sólida fuerza técnica de control.

HNC Electric escucha y comprende los requisitos de nuestros clientes, al mejorar y actualizar las funciones y el rendimiento de nuestros productos continuamente, proporcionamos y desarrollamos productos y soluciones perfectos de acuerdo con los diferentes requisitos de la industria. Nuestros productos se han utilizado y aplicado con éxito en embalaje, impresión, textiles, inyección de plástico, elevadores, máquinas herramienta, robots, corte de madera, tallado en piedra, cerámica, vidrio, industria de fabricación de papel, grúas, ventiladores y bombas, nuevos recursos energéticos, etc.

¡HNC Electric, su socio eléctrico profesional!

Definición del modelo







HV100

Variador de velocidad de diseño de alto desempeño

Descripción del Producto

La serie HV100 cuenta con las prestaciones de un variador de velocidad general, así como también integra funciones de alto desempeño, la cuales lo convierten en un producto único y diferente, para ser implementado en aplicaciones no tan comunes, como las que utilicen una fuente dealimentación en DC (Modelo Híbrido).

Una herramienta adiciona del HV100 son las macros de aplicación, las cuales facilitan al usuario la programacion, al seleccionar una macro en el parametro correspondiente, automaticamante se configuran otros parametros.

Características

- Alimentación: Monofásica 220V CA y CD, Trifásica 220V/440V/480V CA y CD
- Potencia: 0.75kW a 30kW
- Protocolo de comunicación: Modbus RTU RS485
- Modo de control: V/F, V/F avanzado, V/F separable, y vectorial lazo abierto (SVC)
- Entradas y salidas digitales hasta: 7 DI NPN / PNP, 2 DO NPN, 2 DO relé configurables
- Entradas y salidas analógicas hasta: 2 Al y 2 AO de 0 a 10V / 0 a 20mA.
- Fuente de alimentación interna: +10V DC y +24V DC
- Unidad de frenado: Integrada en todos los modelos
- Macros por aplicación personalizada por el usuario: Multi-bombeo a presión constante, motores spindle, bombeo solar, sistema contra incendios, fuente de alimentación de emergencia

Características HV100

| | , | Corriente de | Corriente de | Motor ac | daptativo | | | Dime | ensiones | (mm) | |
|-------------|-----------------------|--------------|--------------|----------|-----------|-----|-----|------|----------|-------|-----------------------------|
| Modelo | Tensión | entrada (A) | salida (A) | (KW) | (HP) | W | Н | D | W1 | H1 | Perforación de montaje d |
| HV100-R40G2 | | 3.4 | 2.1 | 0.4 | 0.5 | | | | | | |
| HV100-1R5G2 | | 5.0 | 3.8 | 0.75 | 1 | 78 | 200 | 212 | 95 | 154 | 5 |
| HV100-2R2G2 | | 5.8 | 5.1 | 1.5 | 2 | 70 | 200 | 212 | 90 | 104 | J |
| HV100-R75G2 | | 10.5 | 9 | 2.2 | 3 | | | | | | |
| HV100-004G2 | Trifásico 220 VAC | 14.6 | 13 | 3.7 | 5 | 129 | 230 | 240 | 140 | 180.5 | E |
| HV100-5R5G2 | | 26 | 25 | 5.5 | 7.5 | 129 | 230 | 240 | 140 | 180.5 | 5 |
| HV100-7R5G2 | | 35 | 32 | 7.5 | 10 | 188 | 305 | 322 | 205 | 199 | 6 |
| HV100-011G2 | | 46.5 | 45 | 11 | 15 | | | | | | |
| HV100-015G2 | | 62 | 60 | 15 | 20 | | | | | | |
| HV100-R75G3 | | 3.4 | 2.1 | 0.75 | 1 | | | | | | |
| HV100-1R5G3 | | 5.0 | 3.8 | 1.5 | 2 | 70 | 000 | 040 | 0.5 | 454 | _ |
| HV100-2R2G3 | | 5.8 | 5.1 | 2.2 | 3 | 78 | 200 | 212 | 95 | 154 | 5 |
| HV100-004G3 | | 10.5 | 9.0 | 4.0 | 5 | | | | | | |
| HV100-5R5G3 | | 14.6 | 13 | 5.5 | 7.5 | 129 | | 240 | 140 | | 5 |
| HV100-7R5G3 | Trifásico 380-440 VAC | 20.5 | 17 | 7.5 | 10 | | 230 | | | 180.5 | |
| HV100-011G3 | | 26 | 25 | 11 | 15 | | | | | | |
| HV100-015G3 | | 35 | 32 | 15 | 20 | | | | | | |
| HV100-018G3 | | 38.5 | 37 | 18.5 | 25 | | | | | | |
| HV100-022G3 | | 46.5 | 45 | 22 | 30 | 188 | 305 | 322 | 205 | 199 | 6 |
| HV100-030G3 | | 62 | 60 | 30 | 40 | | | | | | |



Especificaciones

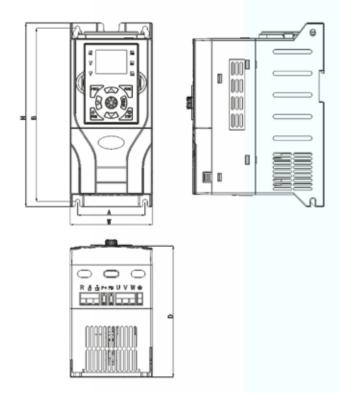
| Entrada Functiones típicas Entrada Frect Rang volta Volta Rang volta Prect Capa Again And Again | suencia acidad de sol control blución de aju uencia trol V/F trol vectorial or rto ución de supr tensión ración de freci | e lazo esión de uencia ocidad | Trifásico (serie G3): AC 3 Trifásico (serie G4): CA 4 Monofásico y trifásico (se Serie G1/G2; 0~220V, S Modo de baja frecuencia Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Especialmente para usuc operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor | erie G1/G2) 220 V: 50/60 Hz 80~440 (-15%~+10%) 60~480 (-15%~+10%) erie G1/G2): AC220V±15% erie G3′; 0~440 V, Serie G4′; 0~480 V 10 ~300 Hz; modo de alta frecuencia: 0 ~3000 Hz 11argo plazo; 150% 1 minuto; 200% 4 segundos 11argo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación V/F y control vectorial de corriente libre de PG 0.1% de la frecuencia máxima de salida 0.01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configura arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Páuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control Vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤ ± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de isible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de resestablecida y la frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar zomunicación, con función de control sincrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
| Entrada Rany volta volta volta Freci Capa Resulta Resu | go de variació aje admisible aje admisible aje admisible aje acidad de sot control olución de ajuencia cisión de frecultrol V/F trol V/F trol vectorial of troi vectorial of | e lazo esión de uencia ocidad | Trifásico (serie G3): AC 3 Trifásico (serie G4): CA 4 Monofásico y trifásico (se Serie G1/G2; 0~220V, S Modo de baja frecuencia Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo F: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de co | 180-440 (-15% -+10%) | | | | |
| Salida Salida Voltz Frec Cap: Modu de Rest frect Prec Control Control Control Ejec subt Subt Control Ope de o midit Cont Control Functiones típicas Voltz Voltz Prec Cap: Rest frect Prec Control Cont Control Ope de o esta di de de o esta | aje admisible aje suencia acidad de sol control blución de aju uencia cisión de frecu trol V/F trol vectorial de rto ución de sup uensión ración de frecu ución de frecu ución de sup uensión ración de frecu ución de sup uensión sup | e lazo esión de uencia ocidad | Monofásico y trifásico (se Serie G1/G2; 0~220V, S Modo de baja frecuencia Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlador posocialos de controlador posocialos de controlador posocialos protocolos de controlador posocialos de controlador posocialos de controlador posocialos posocialos posocialos posocialos protocolos de controlador posocialos posocialos posociales posociales protocolos de controlador posocialos protocolos de controlador protocolos protocolos de controlador protocolos de contr | erie G1/G2): AC220V±15% erie G3; 0~440 V, Serie G4; 0~480 V i: 0 ~ 300 Hz; modo de alta frecuencia: 0 ~ 3000 Hz largo plazo; 150% 1 minuto; 200% 4 segundos largo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación V/F y control vectorial de corriente libre de PG 0,1% de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avan | | | | |
| Volta | aje suencia acidad de sot control cont | e lazo esión de uencia ocidad | Serie G1/G2; 0~220V, S Modo de baja frecuencia Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlador por su su controlador por múltiples protocolos de controlador por productiva su controlador por por múltiples protocolos de controlador por por múltiples protocolos de controlador prot | erie G3; 0~440 V, Serie G4; 0~480 V a: 0~300 Hz; modo de alta frecuencia: 0~3000 Hz alargo plazo; 150% 1 minuto; 250% 4 segundos largo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación V/F y control vectorial de corriente libre de PG 0,1% de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0~30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de velocidad: <= ± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: <= 20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de rede bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de rede, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de rede bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de rede, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de rede bajo y fluctuaciones frecuencia con fina | | | | |
| Salida Frec Cap Cap Modulate Ress frect Prec Control Control Ejec subt Con Con Ajus Funciones típicas Tope esta Ajus Ajus Ajus Ajus Ajus Ajus Ajus Ajus | ución de suprensión de frecusción de suprensión ración de frecusión de suprensión ración de frecusciación de frecusciación de frecusciación y vertipole trol PDI unnicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Modo de baja frecuencia Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada digital Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de contr | a: 0 ~ 300 Hz; modo de alta frecuencia: 0 ~ 3000 Hz largo plazo; 150% 1 minuto; 200% 4 segundos largo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación V/F y control vectorial de corriente libre de PG 0,1% de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0,01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Kz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par :≥ ≥0ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de ruditietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control sincrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, cor | | | | |
| Capi Modo de Rescripción Prección Control Control Control Ejec subt Ope de o midit Control Ajus Funciones típicas Topicas Topicas Topicas | acidad de sot control plución de aju uencia trol V/F trol vectorial or rto ución de sup tensión ración de free secilación y ve tiple el por unicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Máquina tipo G: 110% a Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de con | largo plazo; 150% 1 minuto; 200% 4 segundos largo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación VF y control vectorial de corriente libre de PG 0,1% de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energia residual, incluso en el rango por debajo de nuttietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control sincrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Modo de Ress frect Prec Control Control Ejec subt Ope de o múlt Cont Cont Cont Seña Seña Jusa Funciones típicas Verenes de la control Ope esta de d | control plución de aju uencia cisión de frecu trol V/F trol vectorial o rto ución de sup tensión ración de frecu scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Máquina tipo P: 105% a Control V/F, control V/F a Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos d | largo plazo; 120% 1 minuto; 150% 1 segundo vanzado, control de separación V/F y control vectorial de corriente libre de PG 0,1% de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad síncrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad síncrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energia residual, incluso en el rango por debajo de nultitetapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Control Control Coniabie Ejec subt Ope de o múlt Coni Conr Ajus Seña Funciones típicas Jope esta diva dia dia dia dia dia dia dia dia dia di | ución de suprensión de suprensión de suprensión de frecionación RS | e lazo e sión de uencia ocidad 485 | Entrada analógica Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlados de controlados de controlados de controlados protocolos | 0,1 % de la frecuencia máxima de salida 0,01 Hz Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad ≤ ± 0,5 % de velocidad síncrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de ible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Control Ejec subt Ope de o múltir Control Ajus Seña Funciones típicas Úpa de sata de a d | trol V/F trol vectorial of the supremaion de supremaion ración de frecuscilación y verible trol PID nunicación RS | e lazo e sión de uencia ocidad 485 | Ajuste digital Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlados de controlados de controlados de controlados protocolos de controlados prot | Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de de de de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Control Control Ejec subt Ope de o múlt Control Ajus Seña Funciones típicas I ope esta Ajus dia dia | trol V/F trol vectorial of the supplementation de supplementation de freo secilación de freo secilación y veriple trol PID nunicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Entrada analógica Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de co | Dentro del 0,2 % de la frecuencia de salida máxima Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de de de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de dedo (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Control Ejec subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Seña Funciones típicas John Ajus Ope esta Ajus Ope esta Ajus Ope esta Ope esta Ope esta Ope esta | trol V/F trol vectorial orto ución de suprensión ración de frecescilación y vectorial orto produce trol PID nunicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Entrada digital Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de co | Establezca la frecuencia de salida dentro de 0.01% La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva V/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Control Ejec subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Seña Funciones típicas John Ajus Ope esta Ajus Ope esta Ajus Ope esta Ope esta Ope esta Ope esta | trol V/F trol vectorial orto ución de suprensión ración de frecescilación y vectorial orto produce trol PID nunicación RS | e lazo esión de uencia ocidad | Curva V/F (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usuc operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de co | La frecuencia de referencia se puede configurar arbitrariamente desde 0,5 Hz hasta 3000 Hz, y la curva W/F multipunto se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: <20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de dedo (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Ejec subt Ope de o múltir Cont Com Ajus Seña Funciones típicas Jope esta de sa de s | trol vectorial o rto ución de supr tensión ración de freo scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | (característica de frecuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de contro | se puede configurar arbitrariamente. También puede elegir una variedad de curvas fijas, como par constante, reducción de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: <20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Ejec subt Ope de o múltir Cont Com Ajus Seña Funciones típicas Jope esta de sa de s | trol vectorial o rto ución de supr tensión ración de freo scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | recuencia de tensión) Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlados de controlados de controlados protocolos de controlad | de par 1, reducción de par 2 y par cuadrático. Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de deconica preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Control Ejec subt Ope de o múltir Cont Com Ajus Seña Funciones típicas Jope esta de sa de s | trol vectorial o rto ución de supr tensión ración de freo scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Aumento de torque Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usus operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlados de controlados de controlados protocolos de contro | Ajuste manual: 0,0 ~ 30,0 % de la potencia nominal Elevación automática: determina automáticamente el par de impulso de acuerdo con la corriente de salida y los parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de deconúncio de control sincrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Coni Com Ajus Seña Ope esta típicas Jope esta de a de | ución de suprensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Curva característica de frecuencia - voltaje Característica de torque Especialmente para usuc operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad moscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de cont | parámetros del motor Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: <20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Coni Com Ajus Seña Ope esta típicas Jope esta de a de | ución de suprensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlador PID incorpor múltiples protocolo | Ajuste automáticamente la relación voltaje-frecuencia de salida según los parámetros del motor y el algoritmo único Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Con Com Ajus Seña Ope esta típicas Ajus de a | ución de suprensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlos de controlador PID incorpor múltiples protocolos de controlador PID incorpor múltiples protocolo | Torque de arranque: 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Con Com Ajus Seña Ope esta típicas Ajus de a | ución de suprensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controla | 150 % del torque nominal a 3,0 Hz (control VF) 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Con Com Ajus Seña Ope esta típicas Ajus de a | ución de suprensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | esión de uencia ocidad | Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controla | 150 % del torque nominal a 1,0 Hz (control VF avanzado) 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad sincrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo d nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Ejec subt Ope de o múltir Coni Com Ajus Seña Funciones típicas Ájus de a de control de | ución de supi rensión ración de frec scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | uencia ocidad | Especialmente para usua operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia penergía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de controla | 150 % del torque nominal a 0,5 Hz (control vectorial de lazo abierto) Precisión de la velocidad de funcionamiento en estado estable: ≤± 0,2 % de velocidad sincrónica nominal Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad síncrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo o nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Señi Funciones típicas Ajus Ope esta Ajus de a | rensión ración de frec escilación y ve tiple trol PID nunicación RS | uencia ocidad | operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | Fluctuación de velocidad: ≤± 0,5 % de velocidad síncrónica nominal Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de sible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo cultitetapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Señi Funciones típicas Ajus Ope esta Ajus de a | rensión ración de frec escilación y ve tiple trol PID nunicación RS | uencia ocidad | operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | Respuesta de par: ≤20ms (sin control vectorial de lazo abierto) arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de ible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Señi Funciones típicas Ajus Ope esta Ajus de a | rensión ración de frec escilación y ve tiple trol PID nunicación RS | uencia ocidad | operación más largo pos voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | arios con voltaje de red bajo y fluctuaciones frecuentes del voltaje de red, el sistema puede mantener el tiempo de ible de acuerdo con el algoritmo único y la estrategia de asignación de energía residual, incluso en el rango por debajo de nuttietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Subt Ope de o múlt Coni Corr Ajus Seña Funciones típicas Ajus Ope esta Ajus de a | rensión ración de frec escilación y ve tiple trol PID nunicación RS | uencia ocidad | voltaje permitido. El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | nultietapa programable de 16 etapas y los múltiples modos de operación son opcionales. Operación de frecuencia preestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte de ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| de o múlti Comi Com Ajus Seña Funciones típicas Ajus | scilación y ve tiple trol PID nunicación RS | ocidad 485 | El control de velocidad m oscilante: la frecuencia p energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | oreestablecida y la frecuencia central se pueden ajustar, y la memoria de estado y la recuperación después de un corte d rado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| múlt Coni Com Ajus Seña Ope esta típicas Ajus | tiple trol PID nunicación RS | 485 | energía Controlador PID incorpor múltiples protocolos de c | ado (frecuencia preestablecida). Función de comunicación RS485 de configuración estándar, se pueden seleccionar comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Coni Com Ajus Seña Ope esta típicas Ajus | trol PID nunicación RS | | Controlador PID incorpor múltiples protocolos de o | comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Seña Seña Sur Justin de la | nunicación RS | | múltiples protocolos de o | comunicación, con función de control síncrono de enlace Voltaje CC 0 ~ 10 V, corriente CC 0 ~ 20 mA (los límites superior e inferior son opcionales) | | | | |
| Seña Ope esta típicas Ajus de a | te de frecuer | cia | Entrada analógica | <u> </u> | | | | |
| Seña Ope esta típicas Ajus de a | te de frecuer | cia | - | | | | | |
| Funciones típicas Ajus de a | | | Entrada digital | También se puede realizar la configuración del teclado, la configuración de la interfaz RS485, el control del terminal | | | | |
| Funciones típicas Ajus de a | Señal de salida | | Salida digital | ARRIBA/ABAJO y varias configuraciones combinadas con entrada analógica. 2 salidas de colector abierto de terminal Y y dos salidas de relé programables (TA/TB/TC), con hasta 61 funciones | | | | |
| Funciones esta típicas Ajus de a | | | | Se emiten 2 señales analógicas, y el rango de salida se puede configurar de manera flexible entre 0 ~ 20 mA o 0 ~ 1 | | | | |
| Funciones esta típicas Ajus de a | Operación automática de | | Salida analógica | V, lo que puede realizar la salida de cantidades físicas como la frecuencia establecida y la frecuencia de salida | | | | |
| típicas Ajus de a | ración autom bilización de | | | esidades, se pueden seleccionar tres modos: estabilización de voltaje dinámico, estabilización de voltaje estático y , para obtener el efecto de operación más estable | | | | |
| de a | te del tiempo | onajo | | | | | | |
| desi | celeración y aceleración | | 0,1 s ~ 3600,0 min se pueden configurar de forma continua, y se pueden seleccionar el tipo S y el modo lineal | | | | | |
| | Consu | no de | El alicha de constant | f | | | | |
| | energí | ı de | El voltaje de arranque de pueden ajustar continuar | e frenado de consumo de energía, el voltaje de diferencia de retorno y la tasa de frenado de consumo de energía se | | | | |
| | frenad | L. | pucucii ajustai continuai | HIGHEO | | | | |
| Fren | Frenado Corriente | | | frenado de CC durante el apagado: 0,00 ~ [000,13] frecuencia límite superior | | | | |
| | frenad | | Tiempo de frenado: U,U - | ~ 100,0 s; Corriente de frenado: 0,0 % ~ 150,0 % de corriente nominal | | | | |
| | | agnético ado | 0 ~ 100 0: inválido | | | | | |
| Ope | de frenado Operación de bajo ruido | | La frecuencia portadora se puede ajustar continuamente de 1,0 kHz a 16,0 kHz para minimizar el ruido del motor | | | | | |
| | tador | | <u> </u> | onveniente para la integración del sistema | | | | |
| | | | Configuración de frecuer | ncia de límite superior e inferior, operación de salto de frecuencia, límite de operación inversa, compensación de frecuenc | | | | |
| Fund | Función operativa | | de deslizamiento, comun | nicación RS485, control de incremento y disminución de frecuencia, operación de autorecuperación de fallas, etc. | | | | |
| Monitor Pant | talla Estado ejecuo | | | rriente de salida, voltaje de salida, velocidad del motor, ajuste de frecuencia, temperatura del módulo, configuración de P ación, entrada y salida analógicas, etc. | | | | |
| del tecla | Conte | ido de | Los últimos seis registros | s de fallas, el registro de seis parámetros de operación, como la frecuencia de salida, la frecuencia establecida, la corrier | | | | |
| Función de | alarma | | | alida, el voltaje de DC y la temperatura del módulo durante el último disparo por falla. Isión, subtensión, falla del módulo, relé térmico electrónico, sobrecalentamiento, cortocircuito, falla de fase de entrada y | | | | |
| protección | | | | e los parámetros del motor, falla de la memoria interna, etc. | | | | |
| Entorno Tem | ntorno Temperatura ambiente | | | de modo limitado si la temperatura oscila entre 40°C - 50 °C). | | | | |
| operativo | | | | , | | | | |
| | | | 5% ~ 95% RH (sin cond | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | | | | |
| | | Medio ambiente | | ases y líquidos corrosivos, y luz solar directa. | | | | |
| Altitu | lio ambiente | | 1000 metros por encima del uso de reducción de potencia, cada 1000 metros hasta reducción de potencia del 10% | | | | | |
| Estructura Grad | lio ambiente | | | | | | | |
| | lio ambiente | ón | IP20 | | | | | |
| Método de | lio ambiente ud | ón | | rolado por ventilador. | | | | |



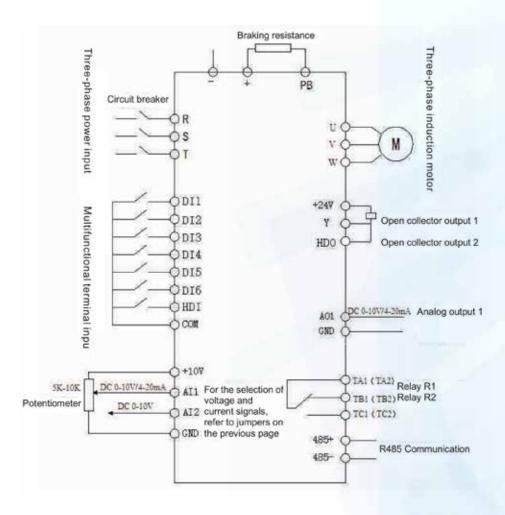


Dimensiones





Conexión





HV480 Variador de velocidad

Descripción del Producto

Considerado de uso general, sin embargo, integra las características de un inversor de alto rendimiento y funcionalidad lo convierten líder en la industria implementa un algoritmo de control vectorial de corriente único, para el control eficiente del motor brindando alta precisión, un alto par y un control de alto rendimiento

Está integrado con salida digital rápida, interfaz Modbus RS 485 RTU estándar, Filtro EMC, secuencia de múlti velocidades, funciones de PLC, PID, recuperación de parámetros de usuario mediante una copia de seguridad a través del Keypad



- Tecnología avanzada de control:
 - Control vectorial de lazo abierto (SVC)
 - Control V/F.
- Diferentes Voltajes de Alimentación
 - 220V Monofásica
 - 220V Trifásica
 - 380V Trifásica
 - 460V Trifásica
 - Características de alto par de arranque y preciso control de velocidad
- Amplia y flexible integración de I/O y opciones de bus de campo
- I/O actualizadas (compatible con NPN/PNP) para cumplir con los requerimientos de aplicación sin necesidad de implementar un controlador externo (PLC)
- DI/DO/AI/AO programables, y Modbus RTU que facilita la comunicación con otros dispositivos
- Keypad desmontable
 - · Permite copiar parámetros por keypad Soporta extensión del keypad
 - Software de programación de parámetros
- Monitorización de Variables Involucradas del Variador (Frecuencia, Torque, Velocidad, etc.) optimizando el desempeño del dispositivo
- Control múltiple de bombas
- Función de suministro a presión constante de agua
- Filtro EMC integrado, reduce la interferencia del EMC, reduce el mal funcionamiento y mejora la precisión
- Diferentes tipos de tarjetas de comunicación disponibles:
 - CANopen
 - Ethernet/IP
 - Devicenet PROFIBUS
 - Ethercat
- Fácil integración en la industria 4.0





55 5130 7810

9 55 6625 4679 • 55 4378 0180



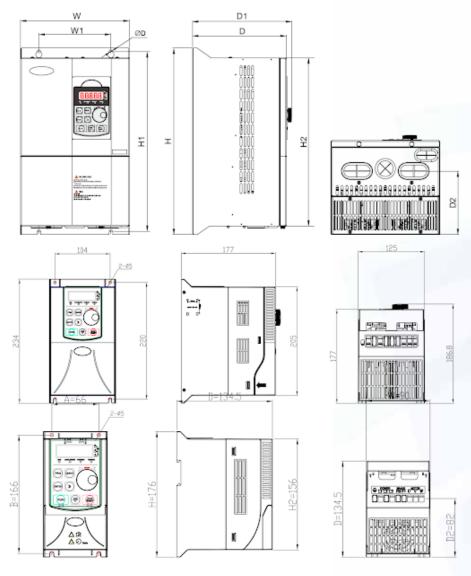


HNC



Características HV480

| | | Suministro | Corriente de | Corriente de | Motor ac | laptativo | | Dimensiones (mm) | | | | | | | |
|-------------|--------------------------|---------------------|--------------|--------------|----------|-----------|-----|------------------|-----|---------|--------|-----|-----|-----|--------------------------------|
| Modelo | Tensión | de energía (KVA) | entrada (A) | salida (A) | (KW) | (HP) | W | Н | D | W1 | H1 | D1 | H2 | D2 | Perforación de montaje (mm) |
| HV480-R75G2 | | 3 | 5 | 3.8 | 0.75 | 1 | 90 | 176 | 134 | 66 | 166 | 145 | 156 | 82 | 5 |
| HV480-1R5G2 | | 4.0 | 5.8 | 5.1 | 1.5 | 2 | 90 | 176 | 134 | 00 | 100 | 140 | 136 | 02 | 5 |
| HV480-2R2G2 | | 5.9 | 10.5 | 9.0 | 2.2 | 3 | 125 | 234 | 177 | 104 | 220 | 188 | 205 | _ | 5 |
| HV480-004G2 | | 8.9 | 14.6 | 13.0 | 3.7 | 5 | 120 | 234 | 177 | 104 | 220 | 100 | 205 | - | 5 |
| HV480-5R5G2 | trifásico 220 VAC | 17 | 26.0 | 25.0 | 5.5 | 7.5 | 170 | 301 | 188 | 110 | 285 | 193 | 264 | 128 | E |
| HV480-7R5G2 | | 21 | 35.0 | 32.0 | 7.5 | 10 | 170 | 301 | 100 | 110 | 200 | 193 | 204 | 120 | 5 |
| HV480-011G2 | | 30 | 46.5 | 45 | 11 | 15 | 195 | 330 | 185 | 150 | 315 | 197 | 284 | 130 | 6 |
| HV480-015G2 | | 40 | 62 | 60 | 15 | 20 | 227 | 388 | 196 | 150 | 375 | 206 | 350 | 133 | 7 |
| HV480-018G2 | | 57 | 76 | 75 | 18 | 25 | 221 | 300 | 190 | 150 | 3/3 | 200 | 330 | 133 | / |
| HV480-R75G3 | | 1.5 | 3.4 | 2.1 | 0.75 | 1 | | | | | | | | | |
| HV480-1R5G3 | | 3.0 | 5.0 | 3.8 | 1.5 | 2 | 90 | 176 | 134 | 66 | 166 | 145 | 156 | 82 | 5 |
| HV480-2R2G3 | | 4.0 | 5.8 | 5.1 | 2.2 | 3 | | | | | | | | | |
| HV480-004G3 |] | 5.9 | 10.5 | 9.0 | 4.0 | 5 | | | | | | | | | |
| HV480-5R5G3 | trifásico 380~440 VAC | 8.9 | 14.6 | 13.0 | 5.5 | 7.5 | 125 | 234 | 177 | 104 | 220 | 188 | 205 | - | 5 |
| HV480-7R5G3 | 000 110 710 | 11 | 20.5 | 17.0 | 7.5 | 10 | | | | | | | | | |
| HV480-011G3 | | 17 | 26.0 | 25.0 | 11 | 15 | 170 | 004 | 188 | 100 110 | 10 285 | 193 | 264 | 100 | _ |
| HV480-015G3 | | 21 | 35.0 | 32.0 | 15 | 20 | 170 | 301 | 100 | 110 | | | | 128 | 5 |
| HV480-018G3 | | 45 | 42 | 37 | 18.5 | 25 | 195 | 330 | 185 | 150 | 315 | 197 | 284 | 130 | 6 |





QUERÉTARO

Acceso III Núm. 16 Local 3-I Parque Industrial
Benito Juárez C.P. 76120 Querétaro, QRO.





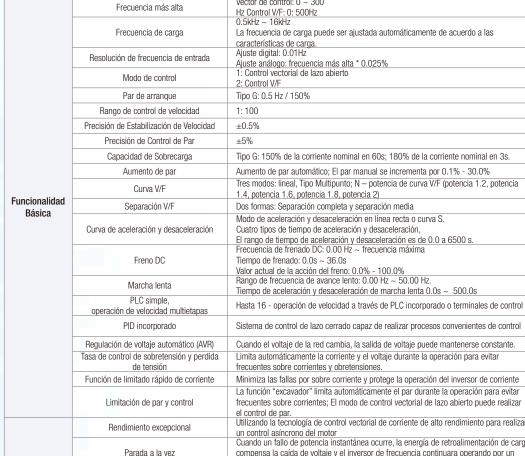
Especificaciones

Vector de control: 0 ~ 300

Especificaciones

Módulo



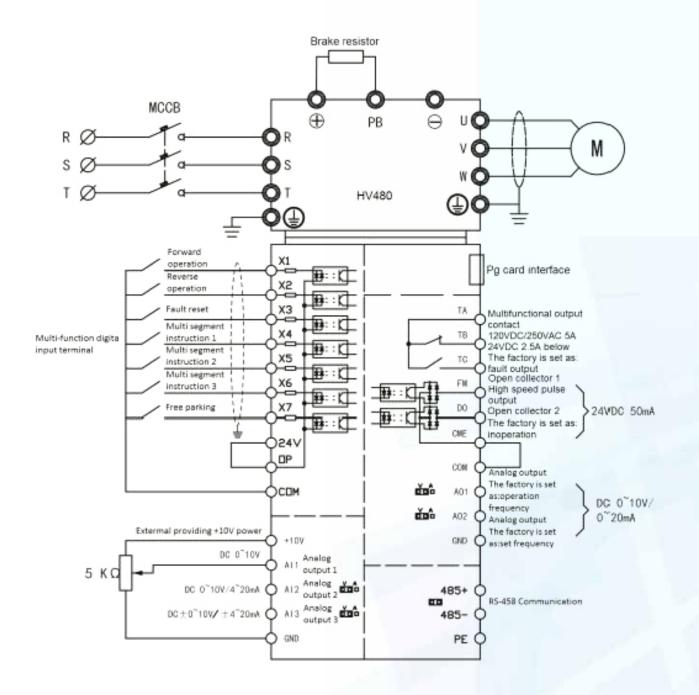




| | | La función "excavador" limita automáticamente el par durante la operación para evitar |
|-----------------------------|-------------------------------|--|
| | Limitación de par y control | frecuentes sobre corrientes; El modo de control vectorial de lazo abierto puede realizar |
| | | el control de par. |
| | Rendimiento excepcional | Utilizando la tecnología de control vectorial de corriente de alto rendimiento para realiza un control asíncrono del motor |
| Dan dinaianta | Parada a la vez | Cuando un fallo de potencia instantánea ocurre, la energía de retroalimentación de carg compensa la caída de voltaje y el inversor de frecuencia continuara operando por un periodo corto de tiempo. |
| Rendimiento individualizado | Limitador de corriente rápida | Evita frecuentes fallas de sobre corriente del inversor de frecuencia |
| IIIdividualizado | Control de tiempo | Función de control de tiempo: fija el rango de tiempo desde 0.0 min hasta 6500.0 min |
| | Conmutación entre dos motores | Dos conjuntos de parámetros del motor pueden realizar el control de conmutación de dos motores |
| | FieldBus | Soporta una variedad de Fieldbus (bus de campo): RS – 485, CANopen |
| | Fuente de comandos | Panel de configuración de operación, terminal de configuración de control, configuració |
| | . deme de comando | de puerto serial de configuración. Puede conmutarse de diferentes maneras. Fuentes de frecuencia múltiples: configuración digital, configuración de voltaje análoga, |
| funcionamiento | Fuente de frecuencia | configuración de corriente análoga, ajuste de pulso, configuración de puerto serial. Pue |
| | | conmutarse de diferentes maneras |
| | Fuente de frecuencia auxiliar | Varias fuentes de frecuencia auxiliar. Puede realizar flexiblemente la sintonía de frecuencia auxiliar y la síntesis de frecuencia |
| | Terminales de Entrada | Terminal digital estándar de 7 entradas, de la cual una soporta pulso de alta velocidad entrada hasta 100khz; Tres terminales entradas analógicas, una soporta solo 0 ~ 10 v voltaje de entrada, otra soporta 0 ~ 10 v de voltaje de entrada o 4 ~ 20mA de corriente de entrada, una terminal entrada analógica soporta 0 ~ 10 v de voltaje de entrada |
| | Terminales de Salida | 1 terminal de salida de pulso de alta velocidad (tipo de colector abierto opcional), sopor una señal de salida onda cuadrada de 0 ~ 100khz 1 terminal de salida digital 1 termin de salida relé 2 terminales de salida análogas que soportan 0 ~ 20 mA de corriente de salida o 0 ~ 10v de voltaje de salida |
| | Condiciones de Instalación | Libre de polvo, polvo de metal, gases corrosivos, gases inflamables, niebla de aceite, niebla de sal, vapor de agua, exposición directa la luz del sol – interior libre |
| | Altitud | Debajo de los 1,000 metros |
| | Temperatura ambiente | -10°C ~ 40°C |
| Entorno | Humedad | Menos del 90% RH sin condensación |
| EIILOIIIO | Vibración | Menos de 0.5g. |
| | Temperatura de guardado | -25°C ~ 65°C |
| | Grado de protección | IP20 |



Conexión







CDMX

- **5** 55 5130 7810
- **S** 55 6625 4679 55 4378 0180
- info@lacasadelcontrol.com.mx lacasadelcontrol@prodigy.net.mx
- Pescaditos No.03, Col. Centro, C.P. 06070 CDMX
- **5**5 5130 7810
- **5**6 2442 9221
- info@lacasadelcontrol.com
- O Luis Moya No.64 L.1, Col. Centro, C.P. 06070 CDMX

QUERÉTARO

- **4**42 209 5053
- **9** 442 414 4364 442 872 5433
- ventas04@lacasadelcontrol.com.mx
- Acceso III Núm. 16 Local 3-I Parque Industrial Benito Juárez C.P. 76120 Querétaro, QRO.

www.lacasadelcontrol.com.mx



ORBIS

(SEW)

LINI-T

WUNITRONICS ▼ask

