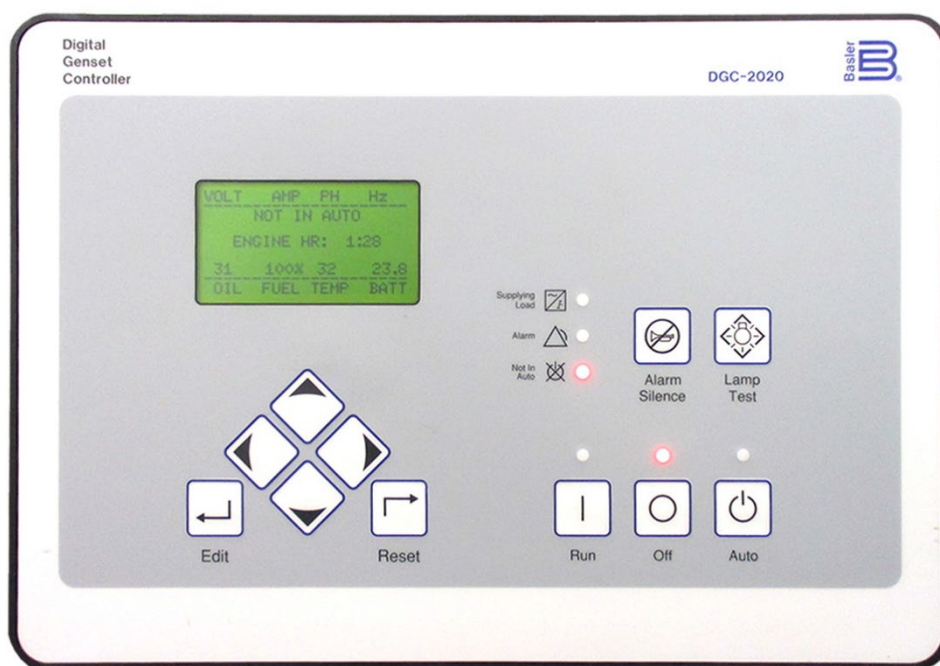




DGC-2020

Controlador Digital de Grupo Electrógeno

Manual de Instrucciones
(Versión del Firmware 3.XX.XX)



 **ADVERTENCIA:** La Proposición 65 de California requiere la inclusión de advertencias especiales en productos que pueden contener sustancias químicas conocidas en el estado de California como causantes de cáncer, defectos de nacimiento y otros daños reproductivos. Por favor tenga en cuenta que al publicar esta advertencia según la Proposición 65, estamos notificándole que uno o más productos químicos allí listados pueden estar presentes en los productos que le vendemos. Para obtener más información sobre los productos químicos específicos que este producto contiene, visite <https://es.basler.com/Prop65>.

Prefacio

Este manual de instrucciones proporciona información sobre la instalación y el funcionamiento del DGC-2020. Para lograr esto, se proporciona la siguiente información:

- Información general y especificaciones
- Descripción funcional
- Software y programación
- Instalación y configuración

Convenciones utilizadas en este manual

La información importante sobre seguridad y procedimiento se enfatiza y se presenta en este manual a través de cuadros de advertencia, precaución y notas. Cada tipo se ilustra y define de la siguiente manera.

¡ADVERTENCIA!

Un cuadro de advertencia indica una situación de riesgo potencial el cual podría resultar en muerte o herida.

PRECAUCIÓN

Un cuadro de precaución indica una situación de riesgo potencial el cual podría resultar en un daño de equipo o propiedad.

NOTA

Un cuadro de nota proporciona información de ayuda.



12570 State Route 143
Highland IL 62249-1074 USA

www.basler.com

info@basler.com

Telf: +1 618.654.2341

Fax: +1 618.654.2351

© 2026 Basler Electric

Todos los derechos reservados

Primera Impresión: Julio de 2006

¡ADVERTENCIA!

LEA ESTE MANUAL. Lea este manual antes de instalar, operar o mantener este equipo. Tenga en cuenta todas las advertencias, precauciones y notas en este manual, así como en el producto. Mantenga este manual con el producto como referencia. Solo el personal calificado debe instalar, operar o dar servicio a este sistema. El incumplimiento de las etiquetas de advertencia y advertencia puede resultar en lesiones personales o daños a la propiedad. Tenga cuidado en todo momento.

Precaución

La instalación de versiones anteriores del firmware puede causar problemas de compatibilidad, que provocan la incapacidad de funcionar correctamente y pueden carecer de las mejoras y resoluciones a los problemas, que las versiones más recientes sí tienen. Basler Electric recomienda enfáticamente que siempre se use la versión más reciente del firmware. Si el usuario usa versiones anteriores del firmware es bajo su propio riesgo y eso puede anular la garantía limitada de la unidad.

Basler Electric no asume ninguna responsabilidad por el cumplimiento o incumplimiento del código nacional, el código local o cualquier otro código aplicable. Este manual sirve como material de referencia que debe entenderse bien antes de la instalación, operación o mantenimiento.

Para conocer los términos de servicio relacionados con este producto y software, consulte el documento términos comerciales de productos y servicios disponible en www.basler.com/terms.

Esta publicación contiene información confidencial de Basler Electric Company, una corporación de Illinois. Se presta para uso confidencial, sujeto a devolución a pedido, y con el entendimiento mutuo de que no se utilizará de ninguna manera perjudicial para los intereses de Basler Electric Company y se utilizará estrictamente para el propósito previsto.

No es la intención de este manual cubrir todos los detalles y variaciones en el equipo, ni este manual proporciona datos para cada posible contingencia con respecto a la instalación u operación. La disponibilidad y el diseño de todas las características y opciones están sujetos a modificaciones sin previo aviso. Con el tiempo, se pueden realizar mejoras y revisiones a esta publicación. Antes de realizar cualquiera de los siguientes procedimientos, póngase en contacto con Basler Electric para obtener la última revisión de este manual.

La versión en inglés de este manual sirve como la única versión manual aprobada.

Descargo de responsabilidad y garantía

Basler Electric ofrece enlaces a sitios web de terceros y referencia de productos y servicios de terceros para su comodidad en la localización de información, productos y servicios para nuestros usuarios. La existencia de estos enlaces y referencias no debe interpretarse como una aprobación de Basler Electric de los contenidos de cualquiera de estos sitios de terceros, productos o servicios.

BASLER ELECTRIC NO ESTABLECE GARANTÍA EXPRESA, IMPLÍCITA O LEGAL, INCLUYENDO PERO NO LIMITADO A LA COMERCIALIZACIÓN, ADECUACIÓN PARA UN PROPÓSITO PARTICULAR, GARANTÍA DE NO VIOLACIÓN O SIMILARES, O GARANTÍA DE TÍTULO. Basler Electric no hace ninguna representación de la ausencia de virus informáticos o de la exactitud de la información y / o la calidad de los productos o servicios proporcionados por estos productos de referencia o anunciados en sitios web de terceros. **Basler Electric se exime, en la máxima medida permitida por la ley aplicable, de cualquier y toda responsabilidad por cualquier reclamo o daño que pueda surgir como consecuencia del uso de cualquier producto o servicios ofrecido o de los sitios web que son mantenidos o prestados por terceros y / o relacionado con el sitio Web de Basler Electric.** Basler Electric advierte a los visitantes del sitio que los enlaces a sitios web no controlados por Basler Electric no están sujetos a la notificación de privacidad asociada con el sitio Web de Basler Electric y, por lo tanto, aconsejamos leer las políticas de privacidad de los sitios de terceros a los que se accede a través de este sitio.

Notas

Para montar los controladores DGC-2020, se utilizan las cuatro espigas permanentemente fijadas, de 10-24, y las tuercas de seguridad provistas. Si no se utilizan estos elementos, existe un riesgo de que el fileteado se deteriore y/o la fijación del DGC-2020 no sea correcta.

Cerciorarse de que el controlador está conectado a la tierra por medio de un cable de cobre 12 AWG como mínimo, en el borne de puesta a tierra de la parte posterior de la unidad. Cuando el controlador está configurado en un sistema con otros dispositivos, se recomienda utilizar un cable diferente para cada unidad hasta el bus de tierra.

El DGC-2020 utiliza una protección con contraseñas que evita todo cambio no autorizado de los parámetros del DGC-2020. Las contraseñas por defecto se indican a continuación.

- Nivel de acceso OEM: **OEM**
- Nivel de acceso a los parámetros: **SET**
- Nivel de acceso del operador: **OP**



Seguimiento de las Modificaciones

A continuación se proporciona un resumen histórico de los cambios realizados en este manual de instrucciones. Las revisiones se enumeran en orden cronológico inverso.

Visite <https://www.basler.com> para descargar los últimos historiales de revisiones de hardware, firmware y BESTCOMSPlus®.

Historial de revisiones del manual de instrucciones

Manual Revisión y fecha	Cambio
J, 06/2026	Se modificó UL 6200 a UL 6200:2019 en las Especificaciones.
I	Esta carta de revisión no se ha utilizado.
H, 03/2026	- Se añadieron ajustes para los motores de gas Woodward PG Plus. - Se reemplazó la Tabla 3-3: Datos J1939 transmitidos desde el DGC-2020. - Se añadieron ajustes para la ECU secundaria del motor. - Se añadieron ajustes para el contador del pedal del acelerador y la suma de verificación del pedal del acelerador. - Se añadió la sección de prealarmas de la ECU. - Se añadió la descripción de las RPM del motor. - Se añadió la descripción de los ajustes de medición. - Se añadió una lista de parámetros seleccionables para las salidas analógicas remotas y la protección configurable. - Se añadieron los elementos lógicos «Restablecimiento de viaje activo», «Selección de kW nominales alternativos del generador» y «Bypass del temporizador de transferencia por fallo de red». - Se añadieron todos los códigos de diagnóstico de fallos J1939 en el Apéndice F. - Se trasladaron los parámetros J1939 recibidos al nuevo Apéndice G. - Se añadió el Apéndice H: Coils Modbus. - Se actualizaron las tablas de registros Modbus. - Se realizaron ediciones menores en el texto a lo largo de todo el manual.
G, 01/2025	Tabla RoHS de China actualizada en las secciones <i>Información general</i>, CEM-2020 y AEM-2020.
F, 09/2024	- Se agregaron los requisitos de la FCC. - Se actualizó la descripción del calentador de LCD. - Se eliminó la marca EAC.
E, 08/2023	- Se agregó RoHS de China para DGC-2020, CEM-2020 y AEM-2020. - Se han eliminado los requisitos de activación de BESTCOMSPlus. - Se agregó información sobre las condiciones de estado del generador y del bus. - Se actualizó la descripción de la medición del panel de control. - Ediciones menores de texto en todo el manual.
D, 11/2022	- Se agregaron ajustes y mediciones para el tipo de ECU Deutz. - Otras ediciones de texto a lo largo del manual.
C, 12/2021	- Actualizado para admitir la versión 1.22.00 del firmware DGC-2020 y la versión 5.02.00 de BESTCOMSPlus: - Se agregó la descripción de la configuración de% de nivel de combustible - Se agregó la descripción de la configuración de la fuente de tiempo de funcionamiento del motor - Se agregó la descripción de la configuración de inicio / parada de CAN

Manual Revisión y fecha	Cambio
	○ Se agregó la descripción de la configuración de tiempo mínimo de arranque ○ Descripción actualizada del temporizador de ejercicio ○ Descripción actualizada de ATS Descripción actualizada de Battle Override ○ Configuración actualizada y capturas de pantalla de medición ○ Se agregaron nuevos registros Modbus ● Se eliminaron las especificaciones de ubicaciones peligrosas del LSM-2020 y AEM-2020. ● Se agregó el cumplimiento de UKCA para AEM-2020 y CEM-2020. ● Reconocimiento marítimo agregado para AEM-2020 y CEM-2020. ● Se actualizaron las descripciones de SPN 3701 y 3703 en la sección Tratamiento de gases de escape. ● Dibujos de aplicaciones típicas actualizados. ● Otras ediciones menores de texto a lo largo del manual.
B2, 09/2021	● Se eliminó el cumplimiento de CSA de DGC-2020. ● Se agregó el cumplimiento de UKCA para DGC-2020.
B1, 07/2021	● Se eliminaron las especificaciones de ubicaciones peligrosas del DGC-2020 y CEM-2020.
B, 10/2019	● Se quitó la Carta de Revisión de todas las páginas. ● Las historias de revisión del firmware y del hardware se retiraron de la introducción. ● En la Sección 1 se actualizó la Nota 1 en la Gráfica de estilo. ● En la Sección 4 se actualizaron los requisitos del sistema operativo, se añadió una sección de Entrada de ajustes, se modificó la descripción de Transmisión de Parámetro de Control de Motor, se actualizó la descripción de Anulación de parada y se añadieron notas sobre BESTCOMSP^{Plus} versión 4.xx.xx. ● En el Apéndice B, se añadieron notas sobre los registros; desde el 45106 hasta el 45168.
A1,04/2019	● Se añadió la declaración de la Preposición 65.
A, 10/2018	● Ediciones de texto menores.
—, 07/2018	● Versión inicial.

Índice

Información General.....	1-1
Interfaz Hombre-Máquina	2-1
Descripción Funcional.....	3-1
Software BESTCOMS <i>Plus</i> ®	4-1
Lógica Programable BESTlogic™ <i>Plus</i>	5-1
Instalación	6-1
Configuración	7-1
Mantenimiento y Arreglos	8-1
LSM-2020 (Módulo de Reparto de Carga).....	9-1
CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto)	10-1
AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica)	11-1
Curvas Características Tiempo Sobrecorriente	A-1
Comunicaciones Modbus®	B-1
Ajuste de Configuración de PID	C-1
Código de Falla mtu	D-1
Tratamiento de Escape	E-1
Códigos de diagnóstico de avería J1939	F-1
Parámetros J1939 recibidos	G-1
Bobinas Modbus	H-1



1 • Información General

El Controlador Digital de Grupo Electrónico DGC-2020 es un dispositivo de control integrado grupo electrógeno / motor, además de un dispositivo de protección y de medición... todo en un aparato único. Su tecnología basada en un microprocesador proporciona funciones muy precisas de medición, ajuste de los parámetros y temporización. Los indicadores y dispositivos de control del panel delantero posibilitan una utilización del DGC-2020 sencilla y rápida. El software de comunicación de Basler Electric (BESTCOMSPlus) permite adaptar fácilmente las unidades a cada aplicación específica. Dado que el circuito de medición del DGC-2020 consume poco, no se necesita ningún transformador de tensión. Un visualizador de cristal líquido (LCD) retroiluminado, adaptado a una gama de temperaturas de funcionamiento muy amplia, puede utilizarse en condiciones ambientales de temperatura e iluminación muy variadas.

Versiones de Hardware

Este manual de instrucciones cubre la versión 3 de hardware del DGC-2020. Para las versiones 1 y 2 de hardware, consulte el Manual 9400272990 de instrucciones Basler. Las diferencias entre versiones de hardware se listan a Tabla 1-1 continuación.

Tabla 1-1. Diferencias entre las versiones de hardware del DGC-2020

Característica	Versiones 1 y 2*	Versión 3
Detección de bus trifásico	Solo detección de bus monofásico	Disponible
Puerto RS-232 opcional para comunicación con módem externo	Enchufe hembra RJ-11 opcional solo para comunicación con módem interno	Disponible

*Las versiones 1 y 2 ya no están disponibles para pedido.

Identificación de la versión DGC-2020

La información de la versión del DGC-2020 se puede encontrar en la interfaz del panel delantero y a través de la conexión a una PC que ejecute el software BESTCOMSPlus.

La información de la versión se muestra en el LCD del panel delantero inmediatamente después de que se aplica potencia de servicio, y en la pantalla *Version Info* (Información de versión). Para ver la pantalla *Version Info* (Información de versión), navegue hasta Settings (Ajustes) > General Settings (Ajustes generales) > Version Info (Información de versión) > DGC-2020 > Firmware version (Versión de firmware). El número de la versión del firmware consta de cinco dígitos. El primer dígito es el número de versión del hardware. Consulte la *Sección 2, Controles e indicadores* para obtener información sobre el uso del panel delantero.

En BESTCOMSPlus, la versión de hardware del DGC-2020 se encuentra en la pantalla *Device Info* (Información del dispositivo). Conéctese al DGC-2020 y descargue los ajustes y la lógica. Al usar *Settings Explorer* (Explorador de ajustes), se abre *General Settings* (Ajustes generales), *Device Info* (Información del dispositivo). La versión de hardware del DGC-2020 se muestra en el campo *Application Version* (Versión de la aplicación). El número de la versión de la aplicación consta de cinco dígitos. El primer dígito es el número de versión del hardware. Consulte la *Sección 4, Software BESTCOMSPlus* para obtener detalles sobre la instalación y el uso de BESTCOMSPlus.

Características

Los controladores digitales de grupo electrógeno DGC-2020 están provistos de las siguientes funcionalidades:

- Control del generador, local y remoto
- Protección del motor, del generador y de pérdida de red
- Control del interruptor de transferencia automática (fallo de alimentación de red)
- Detección automática de la configuración del generador
- Secuenciado del Generador

- Carga y Descarga suave del Generador
- Autosincronización
- Transmisores analógicos programables del motor
- 16 entradas por contacto programables
- Lógica programable
- Temporizador de programación (Exercise Timer)
- Comunicaciones con la ECU por SAE J1939
- RS485 Integrado (opcional)
- Disposición de módulos adicionales para expandir las posibilidades del DGC-2020

Funciones

Los controladores digitales de grupo electrógeno DGC-2020 desempeñan las siguientes funciones:

Protección y medición del generador

La protección multifunciones del generador lo preserva contra los problemas de sobretensión, subtensión, potencia inversa, pérdida de excitación, subfrecuencia y sobrefrecuencia. También están disponibles, opcionalmente, una función de protección contra las sobrecorrientes, los desequilibrios de fases y pérdida de red. Para cada función de protección del generador se pueden ajustar los parámetros de excitación y temporización correspondientes. Dieciséis curvas de tiempo inverso permiten que el DGC-2020 asegure una protección contra las sobrecorrientes en una gran variedad de aplicaciones.

Los parámetros medidos en el generador incluyen: la tensión, la intensidad, la potencia real (watts), la potencia aparente (VA) y el factor de potencia (abreviado por PF por el inglés Power Factor).

Protección y medición del motor

Las funcionalidades de protección del motor comprenden el monitoreo de la temperatura del refrigerante, la protección contra el overcrank, el anuncio de varios elementos específicos de protección de la ECU y la indicación de los diagnósticos.

Los parámetros medidos en el motor incluyen lo siguiente: presión del aceite, temperatura del refrigerante, tensión de la batería, velocidad, nivel del combustible, carga del motor, nivel del refrigerante (procedente de la ECU), parámetros específicos de la ECU y estadísticas sobre el tiempo de funcionamiento.

Registro de eventos

Se conservan todos los eventos relativos al sistema en un registro de eventos, en memoria no volátil. Se memorizan hasta 30 tipos de eventos y cada registro estampa la hora de la primera y última producción así como el número de casos en que se produjo cada evento. Para mayores datos informativos, ver la Sección 3, *Descripción Funcional, Registro de los eventos*.

Autosincronización

Un sincronizador automático opcional monitorea las tensiones del bus y del generador, emitiendo señales discretas de corrección (subida/baja) para sincronizar la tensión del generador, la frecuencia y el ángulo de deslizamiento en función de los parámetros del bus.

Entradas por contacto y contactos de salida

Los controladores DGC-2020 integran una entrada por contacto dedicada a la parada de emergencia y 16 entradas por contacto programables. Todas las entradas por contacto reconocen contactos secos. Se pueden configurar las entradas por contacto para que inicien una alarma o prealarma. Una entrada programable puede programarse para recibir un input procedente de un interruptor de transferencia automática o para que se ignoren las alarmas y las funciones de protección del DGC-2020. Se puede asignar un nombre, definido por el usuario, a cada entrada programable para facilitar su identificación en el panel delantero y en los registros de fallo.

Los contactos de salida incluyen tres relés dedicados: para la alimentación de las bujías de calentamiento del motor, el solenoide de combustible y el solenoide del arrancador. El equipo está provisto de cuatro contactos de salida programables adicionales si su número de estilo es de tipo xxAxxxxxx. Si el número de estilo es xxBxxxxxx, el equipo está provisto de doce contactos de salida adicionales.

Se pueden acondicionar entradas por contacto y contactos de salida adicionales con un CEM-2020 opcional (módulo de expansión de contacto). Contactar con Basler Electric para más detalles sobre el procedimiento de pedido.

Control del interruptor de transferencia automática (fallo de alimentación de red)

El DGC-2020 puede detectar un corte de alimentación por medio de una entrada monofásica del bus. Se deduce que hay un fallo de alimentación de red cuando se produce una de las siguientes condiciones:

- La tensión del bus cae por debajo del nivel mínimo (umbral de bus “muerto”).
- La tensión del bus no es estable debido a una sobretensión o subtenensión.
- La tensión del bus no es estable debido a una sobrefrecuencia o subfrecuencia.

En este caso, el DGC-2020 lanza el grupo electrógeno y, cuando está listo, se aplica potencia a la carga mediante el grupo electrógeno. El DGC-2020 implementa transiciones abiertas o cerradas a y desde la alimentación de red. Cuando vuelve la alimentación de red y se considera estable, el DGC-2020 transfiere de nuevo la carga en la alimentación principal. Cuando las transiciones cerradas son requeridas para sincronizar el generador a la red cuando se transfiere una carga desde la potencia del generador a la potencia de la red.

Comunicación

La funcionalidad estándar de comunicación del DGC-2020 integra un puerto USB estándar y una interfaz SAE J1939. Las funcionalidades opcionales de comunicación incluyen un módem de salida y un puerto de comunicación RS-485. BESTCOMSPlus puede comunicarse con el DGC-2020 mediante Ethernet utilizando el Módulo de Reparto de Carga opcional LSM-2020. Contactar con Basler Electric para más detalles sobre el procedimiento de pedido.

Puerto USB

Se puede utilizar un puerto de comunicación USB con el software BESTCOMSPlus para configurar rápidamente el DGC-2020 utilizando los valores de ajuste deseados o para recuperar los valores de medición y los registros de eventos.

Interfaz CAN Bus

Una interfaz CAN Bus posibilita una comunicación de alta velocidad entre el DGC-2020 y la unidad de control del motor (ECU), en los motores electrónicamente controlados. Esta interfaz permite acceder a la presión del aceite, temperatura del refrigerante y velocidad del motor, leyendo estos parámetros directamente desde la ECU. Se puede acceder también a los datos de diagnóstico disponibles acerca del motor. La interfaz CAN Bus es compatible con los siguientes protocolos:

- Protocolo SAE J1939 - Se reciben desde la ECU la presión del aceite, la temperatura del refrigerante y los datos relativos a la velocidad del motor. Además, los códigos de diagnóstico de averías (DTCs por el inglés Diagnostic Trouble Codes) facilitan el diagnóstico de cualquier fallo del motor o de cualquier problema derivado. Se visualizan los DTCs del motor en el panel delantero del DGC-2020. Pueden obtenerse también utilizando el software BESTCOMSPlus.
- Protocolo *mtu* - Un DGC-2020 conectado con una unidad de control de motor *mtu* recibe del controlador del motor los valores de presión del aceite, temperatura del refrigerante y los datos sobre la velocidad del motor además de varias alarmas y prealarmas específicas *mtu*. El DGC-2020 efectúa también un seguimiento de los códigos de averías activos, emitidos por la unidad de control del motor *mtu*, y los visualiza.

Módem de salida

El modelo de módem opcional de salida permite controlar, monitorear y ajustar a distancia el DGC-2020. Al producirse una situación de alarma o prealarma, el DGC-2020 puede marcar hasta cuatro números de teléfono, alternativamente, hasta que reciba una respuesta y que se anuncie la situación.

Puerto RS-485

Un puerto de comunicación RS-485 opcional, que emplea el protocolo de comunicación Modbus, permite controlar y monitorear a distancia el DGC-2020 en una red sondeada.

AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica)

El AEM-2020 (opcional) provee ocho entradas analógicas remotas, ocho entradas RTD remotas, dos entradas termopar y cuatro salidas analógicas para el DGC-2020. El módulo AEM-2020 comunica con el DGC-2020 mediante una interfaz CAN Bus. Para más detalles, referirse a la Sección 10, *AEM-2020 (Módulo de expansión analógica)*.

CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto)

El CEM-2020 opcional presenta 10 entradas por contacto adicionales y 18 ó 24 contactos de salida adicionales (en función del tipo de módulo) para el DGC-2020. El CEM-2020 se comunica con el DGC-2020 mediante una interfaz CAN Bus. Para más detalles, referirse a la Sección 9, *CEM-2020 (Módulo de expansión de contacto)*.

LSM-2020 (Módulo de Reparto de Carga)

El LSM-2020 opcional (módulo de reparto de carga) junto con el DGC-2020 permite el reparto de carga entre los reguladores mediante una línea de reparto de carga analógica. El LSM-2020 se comunica mediante un puerto Ethernet y permite el acceso al DGC-2020 mediante el Ethernet. Para más detalles, referirse a la Sección 8, *LSM-2020 (Módulo de reparto de carga)*.

Números de Estilo

Los controladores DGC-2020 suministrados están identificados con un número de estilo formado por una combinación de letras y dígitos que definen las características eléctricas del controlador y sus funcionalidades operativas. El número de modelo, junto con el número de estilo, describen las opciones integradas en cada controlador específico. Figura 1-1 muestra el número de estilo DGC-2020 en la tabla de identificación.

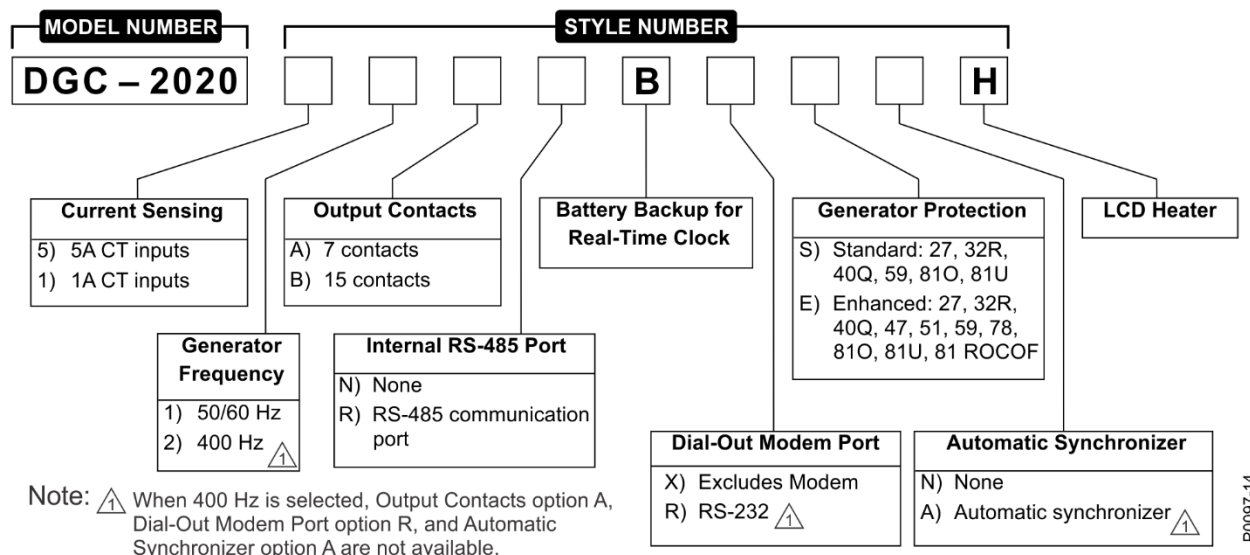


Figura 1-1. Tabla de estilos del DGC-2020

Note 1 : When 400 Hz is selected, Output option A, Dial Out Modem Port option R, and Automatic Synchronizer option A are not available.	Nota 1: Cuando se selecciona 400 Hz, Salida Opción A, la opción R de Puerto para módem de salida y la opción A de Sincronizador automático no están disponibles.

Por ejemplo, si un número de estilo DGC-2020 fuera **51BNBREA**H, El controlador tendría las siguientes características y rasgos de operación.

- 5** 5 entradas de detección de corriente (A_{CA})
- 1** Una frecuencia nominal para el generador de 50/60 hercios
- B** 3 contactos de salida afectados a funciones específicas y 12 contactos de salida programables
- N** Ningún puerto de comunicación RS-485
- B** Una batería auxiliar para el reloj de tiempo real para los casos de pérdida de la alimentación de mando
- M** Un módem de salida integrado - versión EE.UU.
- E** Una protección mejorada del generador (27 subtenión, 32R potencia inversa, 40Q pérdida de excitación, 47 desequilibrio de fases, 51 sobrecorriente, 59 sobretensión, 78 desplazamiento de vector, 81O sobrefrecuencia, 81U subfrecuencia y 81ROCOF)
- A** Un autosincronizador
- H** Un calentador de pantalla LCD

Especificaciones

Potencia útil

Condiciones nominales:	12 ó 24 Vcc
Gama:	6 a 32 Vcc (durante el lanzamiento es posible que la tensión alcance 6 Vcc durante 500 ms)
Bornes:	3 (+), 2 (-), 1 (masa)

Consumo

Modo de reserva:	5W con todos los relés no alimentados
Modo normal de funcionamiento:	7,9W - modo Run, calentador de pantalla LCD desconectado, 3 relés alimentados
Modo de funcionamiento máximo:	14,2W - modo Run, calentador de pantalla LCD conectado, 6 relés alimentados

Batería (durante el lanzamiento)

Soporta arranque con protección hasta 0 V durante 50 ms, con inicio en 10 V CC.

Detección de corriente

Carga:	1 VA
Bornes:	68, 69 (fase A) 71, 72 (fase B) 74, 75 (fase C)

Detección de corriente de 1 Aca

Régimen permanente:	0,02 a 1,0 Aca
Consumo puntual (1 segundo):	2 Aca

Detección de corriente de 5 Aca

Régimen permanente:	0,1 a 5,0 Aca
Servicio de 1 segundo:	10 Aca

Detección de tensión

Configuración:	Fase-fase o fase-neutro
Gama:	12 a 576 V rms (valor eficaz), fase-fase
Frecuencia:	Selección posible del tipo: 50/60 Hz ó
400 Hz	
Gama de frecuencias:	10 a 72 Hz para el tipo 50/60 y 10 a 480
Hz para el tipo 400 Hz	
Carga:	1 VA
Servicio de 1 segundo:	720 V rms
Bornes de detección del generador:	41 (fase A) 39 (fase B) 37 (fase C) 35 (neutro)

Bornes de detección de bus

Versión 3 del hardware:	76, 45 (fase A)* 78, 43 (fase B)* 80 (fase C)

La terminal 45 está internamente enlazada a 76 y la terminal 43 está internamente enlazada a 78. Esto permite el uso de conectores cableados para las versiones heredadas del DGC-2020.

Detección por contacto

Las entradas de detección por contacto incluyen 1 entrada de parada de emergencia y 16 entradas programables. La entrada de parada de emergencia acepta contactos secos normalmente cerrados. Todas las entradas programables aceptan contactos secos normalmente abiertos.

NOTAS

La entrada de contacto es verdadera (está activada) si la entrada está conectada a la conexión a tierra de una batería con una resistencia de menos de 240 ohmios.

La longitud máxima de cable que se puede colocar depende de la resistencia del cable y de la resistencia de los contactos del dispositivo que impulsa la entrada en el otro extremo del cable.

La longitud máxima del cable se puede calcular de la siguiente forma:

$$L_{\text{máx}} = (240 - R_{\text{dispositivo}}) / (\text{Resistencia por pie de cable deseado})$$

Bornes:

Parada de emergencia (Emergency Stop):... 46, 47

Entradas programables

Entrada 1:	30, 2
Entrada 2:	29, 2
Entrada 3:	28, 2
Entrada 4:	27, 2
Entrada 5:	26, 2
Entrada 6:	25, 2
Entrada 7:	24, 2
Entrada 8:	23, 2
Entrada 9:	22, 2
Entrada 10:	21, 2
Entrada 11:	20, 2
Entrada 12:	19, 2
Entrada 13:	18, 2
Entrada 14:	17, 2
Entrada 15:	16, 2
Entrada 16:	15, 2

Entradas del sistema motor

* Las precisiones indicadas están supeditadas a la precisión de los transmisores utilizados.

Detección del nivel de combustible

Gama de resistencias:	0 to 250 Ω nominal
Bornes:	9, 11 (entrada común)
Precisión:	$\pm 1,6 \Omega$ o $\pm 2 \%$ (el que sea mayor) de la
resistencia real	

Detección de la temperatura del refrigerante

Gama de resistencias:	5 to 2,750 Ω nominal
Bornes:	10, 11 (borne común)
Precisión:	$\pm 4,5 \Omega$ o $\pm 1,9\%$ (el que sea mayor) de la
resistencia real	

Detección presión del aceite

Gama de resistencias:	0 to 250 Ω nominal
Bornes:	8, 11 (borne común)
Precisión:	$\pm 1,4 \Omega$ o $\pm 2,3\%$ (el que sea mayor) de la
resistencia real	

Detección velocidad del motor

Excitación magnética	
Gama de tensiones:	3 a 35 V en pico (6 a 70 V pico-pico)
Gama de frecuencias:	32 a 10.000 Hz
Bornes:	31 (+), 32 (-)
Generator Voltage (Tensión del generador)	
Gama:	12 a 576 V rms (tensión eficaz)
Bornes:	41 (fase A)
	39 (fase B)
	37 (fase C)

Contactos de salida**Relés de prearranque, arranque y lanzamiento del motor**

Valores nominales:	30 Acc para 28 Vcc – para todo uso, con capacidad determinada de 3 A*

Relés programables (12)

Valores nominales:

2 Acc para 30 Vcc - para todo uso, con capacidad determinada de 1,2 A*

- * La carga debe estar en paralelo a un diodo con una capacidad nominal tres veces superior, como mínimo, a la corriente de excitación y a la tensión de excitación.

Bornes*

Salida 1:	52, 51 (borne común)
Salida 2:	53, 51 (borne común)
Salida 3:	54, 51 (borne común)
Salida 4:	56, 55 (borne común)
Salida 5:	57, 55 (borne común)
Salida 6:	58, 55 (borne común)
Salida 7:	60, 59 (borne común)
Salida 8:	61, 59 (borne común)
Salida 9:	62, 59 (borne común)
Salida 10:	64, 63 (borne común)
Salida 11:	65, 63 (borne común)
Salida 12:	66, 63 (borne común)

- * El número de contactos de salida programables disponibles depende del carácter que corresponde a los contactos de salida en el número de estilo del DGC-2020. El carácter A corresponde a los controladores provistos de 4 salidas programables (Salidas 1, 2, 3 y 4). El carácter B corresponde a los controladores equipados con 12 salidas programables.

Los relés programables utilizan bornes comunes: se usa el borne 51 para las salidas 1, 2 y 3, el borne 55 para las salidas 4, 5 y 6, el borne 59 para las salidas 7, 8 y 9 y el borne 63 para las salidas 10, 11 y 12.

MediciónTensión del generador (rms)

Gama de medición:

0 a 576 Vca (medición directa)

577 a 999.999 Vca (vía un transformador de tensión -o VT por el inglés Voltage Transformer- ajustando con la relación de transformación de la tensión)

Gama de la relación de transformación de la tensión: 1/1 a 125/1 por incrementos de 1 para el circuito primario

Precisión: * $\pm 1,0\%$ de la tensión nominal programada ó ± 2

Vca

Resolución de visualización:

1 Vca

- * La tensión visualizada iguala 0 V cuando la tensión del generador es inferior al 2% de la plena escala del visualizador.

Corriente del generador (rms)

Se mide la corriente del generador en los devanados secundarios de los CTs (transformadores de corriente) 1 A ó 5 A, suministrados por el usuario.

Gama de medición:

0 a 5.000 Aca

Gama circuito primario del CT:
circuito primario

1 a 5.000 Aca por incrementos de 1 Aca para el

Precisión: *

 $\pm 1,0\%$ de la corriente nominal programada ó ± 2

Aca

Resolución de visualización:

1 Aca

- * La corriente medida iguala 0 A cuando la corriente del generador es inferior al 2% de la plena escala del visualizador.

Frecuencia del generador

Se detecta la frecuencia del generador en la entrada de tensión del generador.

Gama de medición:	10 a 72 Hz (50/60 Hz) 10 a 480 (400 Hz)
Precisión:	±0,25% ó 0,05 Hz
Resolución de visualización:	0,1 Hz

Potencia aparente

Indica los kVA totales y los kVA de una línea específica (4 hilos fase-neutro, ó 3 hilos fase-fase).

Métodos de cálculo/medición

Total:	$kVA = (V_{L-L} \times I_L \times \sqrt{3}) \div 1000$
4 hilos, fase-neutro:	kVA calculados con respecto al neutro
3 hilos, fase-fase:	$kVA \text{ Fase A} = V_{AB} \times I_A \div 1000 \div \sqrt{3}$ $kVA \text{ Fase B} = V_{BC} \times I_B \div 1000 \div \sqrt{3}$ $kVA \text{ Fase C} = V_{CA} \times I_C \div 1000 \div \sqrt{3}$
Precisión:	±3% de la indicación de plena escala ó ±2 kVA

*†

* La medición de los kVA indica 0 kVA cuando el valor kVA del generador es inferior al 2% de la plena escala.

† se aplica cuando la temperatura está comprendida entre -40°C y +70°C.

Factor de potencia

Gama de medición:	0,2, lo que resulta en un factor inductivo de 0,2
Método de cálculo:	PF = coseno del ángulo entre la tensión de fase AB (Vab) y la corriente de la fase A (Ia) *
Precisión:	±0,02

* En máquinas monofásicas conectadas, es el coseno entre la tensión de la fase CA (Vca) y la corriente de la fase C (Ic).

NOTA

Para que el DGC-2020 mida correctamente el factor de potencia, el generador debe estar girando en el sentido horario (A-B-C).

† se aplica cuando la temperatura está comprendida entre -40°C y +70°C (-40°F a +158°F).

Potencia real

Indica los kW totales y los kW de una línea específica (4 hilos fase-neutro, ó 3 hilos fase-fase).

Métodos de cálculo/medición

Total:	PF × kVA totales
4 hilos, fase-neutro	kW calculados con respecto al neutro
3 hilos, fase-fase:	$kW \text{ Fase A} = V_{AB} \times I_A \times PF \div 1000 \div \sqrt{3}$ $kVA \text{ Fase B} = V_{BC} \times I_B \times PF \div 1000 \div \sqrt{3}$ $kVA \text{ Fase C} = V_{CA} \times I_C \times PF \div 1000 \div \sqrt{3}$
Precisión:	±3% de la indicación de la plena escala ó ±2 kW *†

* Los kW medidos igualan 0 kW cuando el valor kW del generador es inferior al 2% de la plena escala.

† se aplica cuando la temperatura está comprendida entre -40°C y +70°C.

Presión del aceite

Gama de medición:	0 a 150 psi, 0 a 10.3 Bar, or 0 a 1,034 kPa
Rango de detección de la resistencia	Nominal de 0 a 250 Ω

Precisión de la detección real	$\pm 1.4 \Omega$ o $\pm 2.3 \%$ (el que sea mayor) de la resistencia
Resolución de visualización:	1 psi, 0.1 Bar, o 1 kPa

Temperatura del refrigerante

Gama de medición:	32 a 410°F ó 0 a 204°C
Rango de detección de la resistencia	Nominal de 10 a 2,750 Ω
Precisión de la detección real	$\pm 4.5 \Omega$ o $\pm 1.9 \%$ (el que sea mayor) de la resistencia

Tensión de la batería

Gama de medición:	6 a 32 Vcc
Precisión:	$\pm 3\%$ de la indicación real ó ± 0.2 Vcc
Resolución de visualización:	0,1 Vcc

Régimen (RPM) del motor

Gama de medición:	0 a 4.500 rpm
Precisión: *	$\pm 2\%$ de la indicación real ó ± 2 rpm
Resolución de visualización:	2 rpm

* Cuando la velocidad del motor es inferior al 2% de la plena escala del visualizador, el régimen indicado es 0.

Tiempo de funcionamiento del motor

Se graba el tiempo de funcionamiento del motor en memoria no volátil.

Gama de medición:	0 a 999.999 horas
Frecuencia de actualización:	6 min
Precisión:	$\pm 1\%$ de la indicación real ó ± 12 min
Resolución de visualización:	1 minuto

Programador de mantenimiento

El programador de mantenimiento (Maintenance Timer) indica el tiempo restante hasta la próxima operación de mantenimiento del grupo electrógeno. Se conserva este valor en memoria no volátil.

Gama de medición:	0 a 5.000 horas
Frecuencia de actualización:	6 min
Precisión:	$\pm 1\%$ de la indicación real ó ± 12 min
Resolución de visualización:	1 minuto

Nivel del combustible

Gama de medición:	0 a 100%
Rango de detección de la resistencia	Nominal de 0 a 250 Ω
Precisión de la detección real	$\pm 1.6 \Omega$ o $\pm 2 \%$ (el que sea mayor) de la resistencia
Resolución de visualización:	1,0%

Funciones de protección del generador

Sobretensión (59) y subtensión (27)

Gama de excitación:	70 a 1.000 Vca
Incremento de excitación:	1 Vca
Retardo de armado:	0 a 300 s
Incremento del retardo de armado:	1 s
Histéresis:	1 a 60 V CA
Incremento de histéresis:	1 V CA
Insensibilidad a la frecuencia (gama):	20 a 400 Hz (función 27 únicamente)
Gama de temporización de la activación:	0 a 30 s
Incremento temporización de la activación:	0,1 s

NOTA

La tensión máxima que se puede aplicar de forma segura al DGC-2020 es 576 voltios. El intervalo de captación es mayor de modo tal que cuando se use un traspaso a línea baja, el factor de escala sea 5,0 o menos. Se pueden alcanzar niveles eficaces de protección de 500 voltios con un factor de escala de 0,5.

Subfrecuencia (81U) y sobrefrecuencia (81O)

Gama de excitación:	45 a 66 Hz (50/60 Hz nominales) 360 a 440 Hz (400 Hz nominales)
Incremento de excitación:	0,1 Hz (50/60 Hz nominales) 0,1 Hz (400 Hz nominales)
Retardo de armado:	0 a 300 s
Incremento del retardo de armado:	1 s
Histéresis:	0.1 a 40 Hz
Incremento de histéresis:	0.1 Hz
Gama de temporización de la activación:	0 a 30 s
Incremento temporización de la activación:	0,1 s
Gama de tensiones de inhibición:	70 a 576 Vca (función 81U únicamente)

Potencia inversa (32)

Gama de excitación:	del -50 al 5% del Rango de kW del Grupo Eletrógeno
Incremento de excitación:	0.1%
Retardo de armado:	0 a 300 s
Incremento del retardo de armado:	1 s
Gama histéresis:	del 1 al 10% del Rango de kW del Grupo Eletrógeno
Incremento histéresis:	0.1%
Gama temporización de la activación:	de 0 a 30 segundos
Incremento para la temporización de la activación:	0.1 seg.

Pérdida de excitación (40Q)

Gama de excitación:	del -150 al 0% del kvar* nominal
Incremento de excitación:	0.1%
Retardo de armado:	0 a 300 s
Incremento del retardo de armado:	1 s
Gama histéresis:	del 1 al 10% del kvar* nominal
Incremento histéresis:	0.1%
Gama temporización de la activación:	de 0 a 30 segundos
Incremento para la temporización de la activación:	0.1 seg.

*La kvar nominal es calculado en los *Ajustes del Systema*, pantalla *Datos Nominales* del BESTCOMSPPlus.

Sobrecorriente (51) (opcional)

Gama de excitación:	0,18 a 1,18 Aca (detección corriente 1 A) 0,9 a 7,75 Aca (detección corriente 5 A)
Gama del Time Dial:	0 a 7200 s (curva de tiempo definido) 0 a 9,9 (multiplicador de tiempo, curva inversa)
Incremento para el Time Dial:	0.1
Curvas de tiempo inverso:	Ver Anexo A, <i>Curvas características Tiempo Sobrecorriente</i>

Desequilibrio de fases (47) (opcional)

Gama de excitación:	5 a 100 Vca
Incremento de excitación:	1 Vca
Histéresis:	1 a 5 V CA

Incremento de histéresis:	1 V CA
Gama temporización de la activación:	0 a 30 s
Incremento para temporización de la activación:	0,1 s
Retardo de armado:	0 a 300 s
Retardo de armado: Incremento	1 s

ROCOF (Tasa de Cambio de Frecuencia) (81) (Opcional)

Gama de excitación:	del 0.2 al 10 Hz/s
Incremento de excitación:	0.1 Hz/s
Gama temporización de la activación	del 0 a 100 s
Incremento para la temporización de la activación:	0.01 s

Desplazamiento de Vector (78) (Opcional)

Gama de excitación:	del 2 al 90°
Incremento de excitación:	1°

Temporizadores lógicos

Gama:	
Horas:	0 a 250
Incremento:	1
Minutos:	0 a 250
Incremento:	1
Segundos:	0 a 1800
Incremento:	0.1
Precisión:	±15 ms

Interfaz de comunicaciones

USB

Compatibilidad:	USB 2.0
Velocidad de transferencia de los datos:	115200 baudios
Tipo de conector:	Toma hembra mini-B

RS-485 (Opcional)

Velocidad de transmisión:	9600
Bits de datos:	8
Paridad:	Ninguna
Bits de Parada:	1
Bornes:	14 (A), 13 (B), y 12 (blindaje)

RDP-110

Tamaño Mínimo de Cable	20 AWG
Longitud Máxima de Cable	4,000 pies
Terminales	6 (RDP TXD-), 7 (RDP TXD+)

CANBus

Tensión diferencial del bus:	1,5 a 3 Vcc
Tensión máxima: de la batería	-32 a +32 Vcc con respecto al borne negativo
Velocidad de comunicación:	250 kb/s
Terminales	48 (baja), 49 (alta), and 50 (blindaje)

Notas	
1.	Si el DGC-2020 constituye un extremo del bus J1939, se debe instalar una resistencia de terminación de 120-ohm, ½ vatio entre los bornes 48 (CANL) y 49 (CANH).
2.	Si el DGC-2020 no forma parte del bus J1939, la rama que conecta el DGC-2020 al bus no debe superar 914 milímetros (3 pies) de longitud.
3.	La longitud máxima del bus (ramas excluidas) es de 40 metros (131 pies).
4.	El sumidero J1939 (blindaje) debe estar conectado a la tierra en un punto únicamente. Si está conectado a la tierra en otro punto, no se debe conectar con el DGC-2020.

Módem externo de salida (opcional)

Protocolo ASCII
 Transmisión de datos Dúplex completo
 Velocidad de transmisión 9600 baudios
 Bits de datos 8
 Paridad Ninguna
 Bits de parada 1
 Tipo de conector Conector DB-9 (macho)

Reloj de tiempo real

El reloj integra funciones de corrección para los años bisiestos y el paso a la hora de verano. Un condensador de reserva y una batería auxiliar opcional permiten que el reloj siga funcionando durante los cortes de alimentación del DGC-2020.

Resolución: 1 s
 Precisión: $\pm 1,73$ s/d @ 25°C

Sostenimiento del reloj

Duración de vida de la batería: Aproximadamente 10 años
 Tipo de batería: Rayovac BR2032, litio, tipo batería de botón, 3 Vcc,
 195 mAh
 Basler Electric P/N 38526

Atención
Sólo el personal capacitado está autorizado a sustituir la batería para el reloj de tiempo real. No se debe cortocircuitar la batería, invertir su polaridad o intentar recargarla. Para insertar una batería nueva, respetar las indicaciones de polaridad del soporte de la batería. La polaridad debe ser correcta para garantizar la alimentación de auxilio para el reloj de tiempo real. Se recomienda quitar la batería si el DGC-2020 debe emplearse en condiciones de niebla salina. La niebla salina es conocida por ser conductora, por consiguiente, existe un riesgo de cortocircuito para la batería.

Note
Si no se sustituye la batería con un modelo Basler Electric P/N 38526, la garantía podrá considerarse como inválida.

Calefactor LCD

La temperatura ambiente es monitoreada por un sensor de temperatura ubicado cerca del LCD dentro del DGC-2020. El calentador de la pantalla LCD se enciende cuando es necesario para mantener el funcionamiento de la pantalla LCD.

El calentador se enciende por debajo de 14 °F (−10 °C) y se apaga por encima de 32 °F (0 °C).

Pruebas típicas

Choques y vibraciones:	EN60068-2-6
Rigidez dieléctrica:	EN60664-1
Impulsos:	EN60664-1
Transitorios:	EN61000-4-4
Descargas electroestáticas:	EN61000-4-2

Choques:

Resiste 15 G en 3 planos perpendiculares

Vibraciones:

Se barrió en las siguientes gamas, para un total de 12 barridos de 15 minutos, en cada uno de los tres planos mutuamente perpendiculares, tal y como se indica a continuación:

5 a 29 a 5 Hz:	Pico de 1,5 G por 5 minutos
29 a 52 a 29 Hz:	0.036" (0,914mm) doble amplitud por 2,5 min.
52 a 500 a 52 Hz:	Pico de 5 G por 7,5 minutos

Interferencias radio

Se realizó la prueba haciendo funcionar un transmisor-receptor portátil de 5 W en frecuencias aleatorias centradas entre 144 y 440 MHz, con la antena ubicada a 150 mm (6") del dispositivo, en los planos horizontal y vertical.

HALT (Highly Accelerated Life Testing o sea ensayos de vida altamente acelerada)

Numerosos fabricantes utilizan HALT para que sus productos sean fiables por muchos años. HALT somete los dispositivos a condiciones extremas de temperatura, choque y vibraciones para simular un desgaste de varios años de operación, pero en un lapso de tiempo mucho más corto. Basler recurre a HALT para evaluar todos los elementos de diseño posibles que permitan aumentar la vida de sus dispositivos. Como ejemplo de este tipo de condiciones extremas: el DGC-2020 fue sometido a pruebas de temperaturas (en una gama de temperaturas de -100°C a +115°C), pruebas de vibraciones (de 5 a 50 G @ +20°C) y pruebas de vibraciones/temperaturas (40 G en una gama de temperaturas de -80°C a +90°C). Los ensayos combinados de temperaturas y vibraciones, en estas condiciones extremas, demostraron que el DGC-2020 puede efectuar operaciones a largo plazo en un entorno difícil. Cabe señalar que las condiciones extremas de temperatura y vibración indicadas en este párrafo son específicas a HALT y no reflejan los niveles recomendados de funcionamiento. Los valores nominales de operación están indicados en la Sección 1 del presente manual.

Sistema de encendido

Fue probado a proximidad de un sistema de encendido no blindado, sin supresión de las interferencias Altronic DISN 800.

Entorno

Temperatura:

Para el funcionamiento: −40 a 70°C (−40 a 158°F)

Para el almacenamiento: −40 a 85°C (−40 a 185°F)

Humedad CEI 60068-2-38

Niebla salina: ASTM B 17-73, EN 68-2-11

Protección contra las señales interferentes: CEI IP54 para el panel delantero

Información de agencias

Certificación de UL

El DGC-2020 es un componente reconocido cubierto por el Archivo E97035 (CCN# FTPM2/FTPM8) que cumple con las normas de seguridad de Canadá y de EE. UU. y con los requisitos de UL.

Normas utilizadas para la evaluación:

- UL 6200:2019
- CSA C22.2 N.º 14

Atención

Para respetar las directrices UL/CSA, sólo el personal capacitado está autorizado a sustituir la batería para el reloj de tiempo real.

Cumplimiento de CE y UKCA

Este producto ha sido evaluado y cumple con los requisitos establecidos por la legislación de la UE y el Parlamento del Reino Unido.

Directivas de la CE:

- Directiva de bajo voltaje (LVD) - 2014/35/UE
- Compatibilidad electromagnética (EMC) - 2014/30/UE
- Sustancias peligrosas (RoHS 2) - 2011/65/UE

Normas armonizadas utilizadas para la evaluación:

- EN 50178: Equipo electrónico para uso en instalaciones eléctricas
- EN 61000-6-4: Compatibilidad electromagnética (EMC), Normas genéricas, Norma de emisión para entornos industriales
- EN 61000-6-2: Compatibilidad electromagnética (EMC), Normas genéricas, Inmunidad para entornos industriales
- EN 50581: *Documentación técnica para la evaluación de productos eléctricos y electrónicos con respecto a la restricción de sustancias peligrosas.*

Requisitos de la FCC

Este producto cumple con la norma FCC 47 CFR Parte 15.

Conformidad NFPA

Conforme a la norma NFPA 110, Standard for Emergency and Standby Power.

RoHS De China

La siguiente tabla sirve como declaración de sustancias peligrosas para China de acuerdo con la norma SJ / T 11364-2014 de la República Popular China. El EFUP (Período de uso respetuoso con el medio ambiente) para este producto es de 40 años.

PRODUCTO: DGC-2020										
零件名称 Nombre de la pieza	有害物质 Sustancias peligrosas									
	铅 Dirigir (Pb)	汞 Mercurio (Hg)	镉 Cadmio (Cd)	六价铬 Cromo hexavalente (Cr ⁶⁺)	多溴联苯 Bifenilos polibromados (PB)	多溴二苯醚 polibromado Éteres de difenilo (PBDE)	邻苯二甲酸二丁酯 Ftalato de dibutilo (DBP)	邻苯二甲酸丁苄酯 Butilbencilftalato (BBP)	邻苯二甲酸二酯 Ftalato de bis(2- etilhexilo) (BEHP)	邻苯二甲酸二异丁酯 Ftalato de diisobutilo (DIBP)
金属零件 Partes de metal	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
聚合物 Polímeros	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
电子产品 Electrónica	X	O	O	O	O	O	O	O	O	O
电缆和互连配件 Cables y accesorios de interconexión	X	O	O	O	O	O	O	O	O	O
绝缘材料 Material de aislamiento	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
本表格依据 SJ/T11364 的规定编制。 O: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T 26572 规定的限量要求以下。 X: 表示该有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出 GB/T 26572 规定的限量要求。 Este formulario fue elaborado de acuerdo a lo establecido en la norma SJ/T11364. O: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en todos los materiales homogéneos de esta parte está por debajo del límite especificado en la norma GB/T 26252. X: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en al menos uno de los materiales homogéneos de esta parte supera el límite especificado en la norma GB/T 26572.										

Características físicas

Peso:

2 kg (4.4 lb)

Dimensiones:

Ver Sección 6, *Instalación*.

2 • Interfaz Hombre-Máquina

Este capítulo describe los componentes de la interfaz hombre-máquina del DGC-2020 (abajo abreviada como interfaz HMI). Los componentes de la interfaz HMI del DGC-2020 están ubicados en el panel delantero (mandos y chivatos) y en el panel posterior (bornes y conectores).

Panel Delantero

La Figura 2-1 ilustra la interfaz HMI del panel delantero del DGC-2020. El Cuadro 2-1 lista las leyendas de la Figura 2-1 junto con la descripción correspondiente de los componentes de la interfaz HMI.

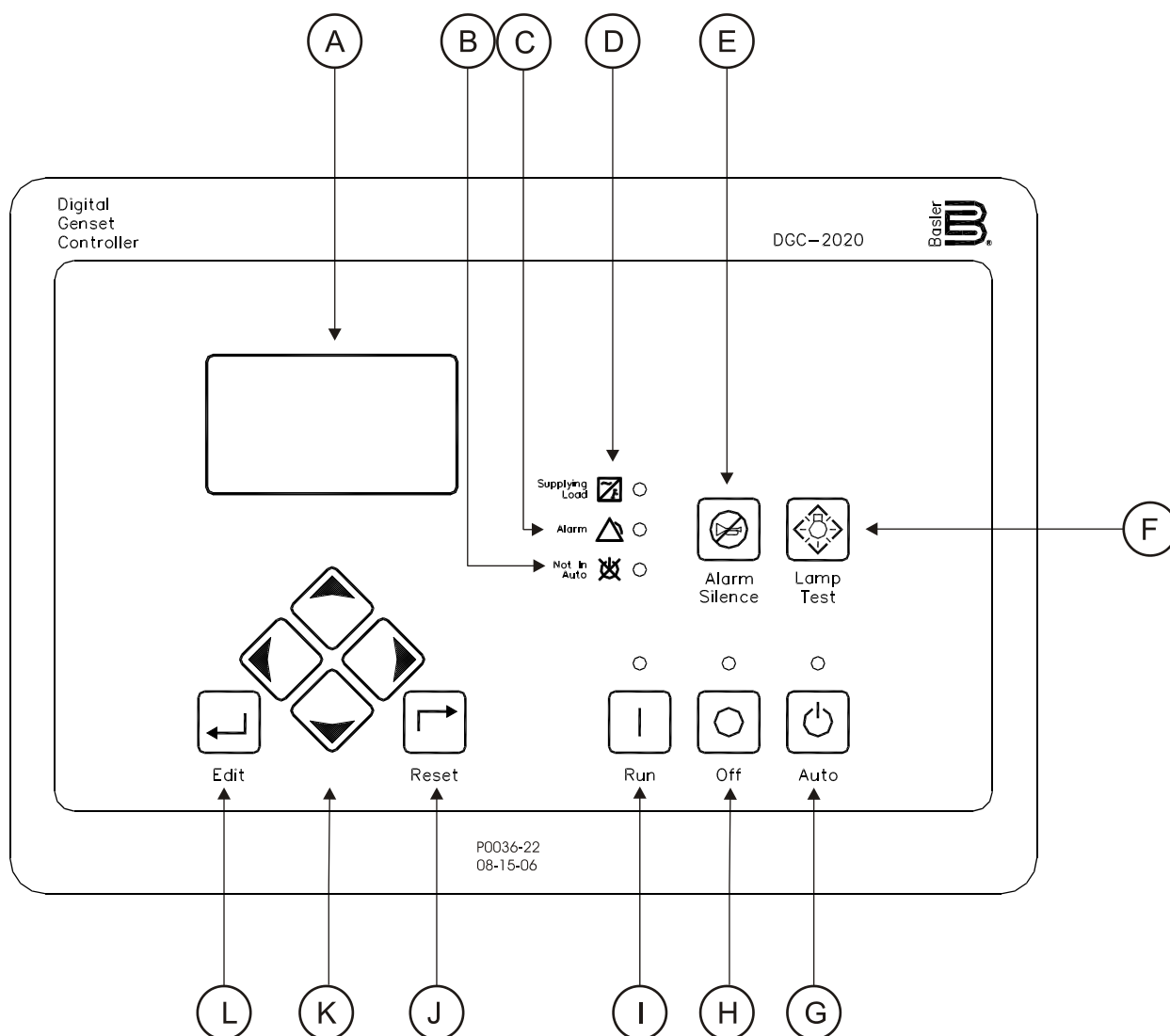


Figura 2-1- Interfaz HMI del panel frontal

Cuadro 2-1. Descripción de la interfaz HMI del panel frontal

Ubicación	Descripción
A	<i>Visualizador de cristal líquido.</i> El visualizador LCD de 64 x 128 píxeles sirve como fuente de información local para las funciones de medición, protección y prealarma. El funcionamiento del visualizador está mantenido a -40°C.
B	<i>Chivato Not in Auto.</i> Esta luz indicadora roja se enciende cuando el DGC-2020 no está funcionando en modo Auto.
C	<i>Chivato Alarm.</i> Esta luz indicadora roja se enciende en caso de alarma y parpadea en caso de prealarma.
D	<i>Chivato Supplying Load.</i> Este diodo verde se enciende cuando la corriente del generador es superior al límite del sistema de alimentación emergencial.
E	<i>Pulsador Alarm Silence.</i> Al pulsar este botón, se abre la salida relé programada para servir de salida para la bocina.
F	<i>Pulsador Lamp Test.</i> Este pulsador permite ensayar los chivatos del DGC-2020, probando todos los píxeles de la pantalla LCD y encendiendo todos los diodos luminosos.
G	<i>Pulsador AUTO e Indicador del modo Auto.</i> Al pulsar el botón Auto, se pone el DGC-2020 en modo Auto. El diodo verde del modo Auto se enciende al activar el modo Auto.
H	<i>Pulsador Off e Indicador del modo Off.</i> Este mando permite colocar el DGC-2020 en modo Off. La luz indicadora roja Off se enciende cuando el DGC-2020 está en modo Off.
I	<i>Pulsador Run e Indicador del modo Run.</i> Este mando permite colocar el DGC-2020 en modo Run. El diodo verde del modo Run se enciende al activar el modo Run.
J	<i>Pulsador Reset.</i> Se emplea este pulsador para cancelar una sesión de modificación de los ajustes y descartar todos los cambios de ajuste efectuados. Al pulsar momentaneamente este mando, se resetean también las prealarmas de gestión de los disyuntores y las alarmas ECU7. Este botón es también usado para reestablecer el Intervalo de Mantenimiento cuando es presionado por 10 segundos mientras se visualiza Horas Hasta el Mantenimiento o Mantenimiento debido a Pre-Alarma.
K	<i>Pulsadores con flecha.</i> Estos cuatro pulsadores sirven para navegar en los menús de la pantalla y modificar los ajustes. Las flechas derecha e izquierda permiten desplazarse en los diferentes niveles de los menús. Se pulsa en la flecha derecha para desplazarse hacia abajo en los niveles de los menús mientras que la flecha izquierda sirve para desplazarse hacia arriba. Dentro de un nivel de menú dado, los pulsadores con flecha ascendente y descendente sirven para desplazarse dentro de los diferentes ítems del nivel seleccionado. La flecha descendente permite desplazarse hacia abajo en la lista de los ítems. La flecha ascendente permite desplazarse hacia arriba en la lista de los ítems. Durante una sesión de modificación de los ajustes, se emplean los pulsadores con flecha ascendente y descendente para aumentar o disminuir el valor del parámetro seleccionado.
L	<i>Pulsador Edit.</i> Al pulsar este botón, se inicia una sesión de modificación que permite cambiar los ajustes del DGC-2020. Acabada la sesión de modificación, se debe presionar de nuevo el botón Edit para guardar las modificaciones.

Funcionamiento del Visualizador

La pantalla del panel delantero sirve para efectuar modificaciones en los ajustes y visualizar los valores medidos. Para mayores detalles sobre la modificación de los ajustes a partir del panel delantero y sobre la navegación entre las diferentes pantallas de la estructura Medición (Metering), referirse a las letras J, K y L del Cuadro 2-1.

Inicio de sesión (Login) y permisos

Login

Para iniciar una sesión, acceder a la pantalla SETTINGS, ENTER PASSWORD (ajustes, marcar contraseña) y pulsar en la tecla *Edit*. Desplazarse entre los caracteres empleando las teclas con flecha ascendente y descendente. Utilizar las teclas con flecha derecha/izquierda para escribir más caracteres. Entrada la contraseña, pulsar en la tecla *Edit* para lanzar la sesión. En la lista SETTINGS aparece una opción LOGOUT (terminar sesión). Para terminar la sesión, acceder a SETTINGS, LOGOUT y pulsar en la tecla *Edit*. La opción LOGOUT desaparece de la lista SETTINGS.

Si no se presiona ninguna tecla del panel delantero durante más de 15 minutos, se cierra automáticamente la sesión del usuario.

Permisiones

Si las comunicaciones están activas gracias al módem o el puerto USB, el panel delantero visualiza REMOTE COMMS, FRONT PANEL IS READ ONLY (comunicaciones remotas, panel delantero de sólo lectura) así como la pantalla índice (Summary). Esto indica al usuario que el panel delantero sólo puede visualizar los datos de medición y las informaciones sobre los parámetros. Se debe poner fin al acceso remoto antes de poder modificar los ajustes a partir del panel delantero.

Pantallas de Resumen y Medición Configurable

Se puede parametrizar la pantalla Summary (índice) en Standard (estándar) o Scrolling (enrollar). En configuración estándar, sólo se visualizan los siguientes elementos:

- VOLT*
- AMP*
- PH*
- Hz
- OIL (aceite)
- FUEL (combustible)/ DEF†
- TEMP
- BATT

* En configuración estándar, se puede cambiar la información sobre las fases individuales a un ritmo definido en la configuración del Phase Toggle Delay. Acceder a la pantalla SETTINGS, GENERAL SETTINGS, FRONT PANEL HMI y modificar PH TOG DELAY. Cuando el Phase Toggle Delay esté en cero, las informaciones sobre cada fase se obtienen pulsando las teclas con flecha ascendente y descendente en el panel delantero. Cuando esté en un número diferente de cero, la pantalla conmutará automáticamente entre las fases a un ritmo especificado en la configuración del Phase Toggle Delay.

† Cuando se implementa la reducción catalítica selectiva (SCR) con un sistema de tratamiento posterior del fluido de escape diésel (DEF), la pantalla Summary (Resumen) alterna automáticamente la visualización del Nivel de FUEL (Combustible) y Nivel de DEF.

Cuando la pantalla de índice está configurada en Scrolling, se pueden seleccionar/configurar los valores de medición visualizados. Se pueden visualizar hasta 20 valores. Estos valores desfilan al intervalo deseado por el usuario. Para configurar la pantalla Summary en Standard o Scrolling, acceder a SETTINGS, GENERAL SETTINGS, FRONT PANEL HMI y modificar (Edit) la SUMMARY VIEW. En esta pantalla se encuentra también el parámetro SCROLL DELAY (intervalo de enrollado).

Para seleccionar los valores de enrollado, acceder a SETTINGS, GENERAL SETTINGS, FRONT PANEL HMI y modificar (Edit) la pantalla CONFIGURABLE METERING (medición configurable). El usuario puede seleccionar los siguientes valores en el índice de enrollado.

- NONE (Ninguno / Suprime una línea de la lista de scrolling)
- BLANK (En blanco / No se visualiza nada en este línea)
- OIL P
- TEMP
- BATT V
- RPM
- RPM SRC
- FUEL
- ENTRADA_ANALÓGICA_X (X = de 1 a 8) (con AEM-2020)
- ENTRADA_RTD_X (X = de 1 a 8) (con AEM-2020)
- ENTRADA_TERMOPAR_X (X = de 1 a 2) (con AEM-2020)
- P COMBUSTIBLE DELV
- kvar A
- kvar B
- kvar C
- kvar TOTAL

- RUN HRS
- GEN VAB
- GEN VBC
- GEN VCA
- GEN VAN
- GEN VBN
- GEN VCN
- BUS Hz
- BUS V
- GEN Hz
- GEN PF
- kWH
- GEN IA
- GEN IB
- GEN IC
- kW A
- kW B
- kW C
- kW TOT
- kVA A
- kVA B
- kVA C
- kVA TOT
- PRS RAIL INY
- COMBUSTIBLE TOTAL USADO
- TEMP COMBUSTIBLE
- TEMP ACEITE DEL MOTOR
- TEMP INTCLR MOT
- PRESIÓN REFRIGERANTE
- TASA DE COMBUSTIBLE
- PRESIÓN PROPULSOR
- TMP VALVULA DE ADMISIÓN MNFLD
- TMP AIRE CARG
- CARGA % MOTOR
- VAB BUS
- VBC BUS
- VCA BUS
- DEF 1 %
- DEF 2 %
- KW LD %
- EN LÍNEA
- CANT. UNIDADES
- CAP SIS
- KW SIS
- KVAR SIS
- KW TOTAL SIS
- % KW GEN SIS

Modo de suspensión

El DGC-2020 ingresa en el Modo de suspensión 15 minutos después de que se presiona el pulsador del panel frontal con el generador fuera de funcionamiento. Cuando está en modo de suspensión, la alimentación se retira de la retroiluminación de la pantalla LCD y de los LED del panel frontal. La unidad inmediatamente sale del Modo de suspensión cuando se presiona cualquier pulsador del panel frontal, si se arranca el grupo electrógeno o si ocurre una prealarma. La función modo de suspensión está habilitada de forma predeterminada y se puede desactivar a través del panel frontal o en BESTCOMSP^{Plus}.

Modificación de un ajuste

Para modificar un ajuste, acceder al parámetro que se desea cambiar y presionar la tecla *Edit*. Si no se ha iniciado una sesión, el sistema solicita una contraseña. Utilizar las flechas ascendente y descendente para aumentar o bajar el valor. Modificado el valor, presionar de nuevo la tecla *Edit*.

Estructura de las pantallas en el panel delantero

El visualizador del panel delantero comienza con la pantalla SUMMARY (Resumen). Al presionar la tecla de flecha *Derecha* se abrirá la pantalla MAIN MENU (Menú principal). La pantalla MAIN MENU (Menú principal) consta de METERING (Medición), SETTINGS (Ajustes) y, cuando está habilitado, ONE-LINE DIAGRAM (Diagrama unifilar), indicado por este símbolo:  En la Figura 2-2 se muestran las ramas de la pantalla METERING (Medición). Los detalles de las ramas de la pantalla METERING (Medición) siguen la Figura 2-2. En la Figura 2-3 se muestran las ramas de la pantalla SETTINGS (Ajustes). Los detalles de las ramas de la pantalla SETTINGS (Ajustes) siguen la Figura 2-3. En la Figura 2-4. se muestran las ramas de la pantalla ONE-LINE DIAGRAM (Diagrama unifilar).

MEDICIÓN
MOTOR
CARGADOR DE BATERÍA (Disponible cuando el Bus CAN está habilitado y se selecciona un tipo de cargador de batería.)
GENERADOR
ALIMENTACIÓN
CTL DESVIACIO (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
ESTADO FUNCIONAMIENTO
ESTADO DE ALARMAS
DIAGNÓSTICO

Figura 2-2. Arborescencia de la pantalla de medición

MOTOR
• PRESIÓN DEL ACEITE • TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE • TENSIÓN DE LA BATERÍA • RÉGIMEN • FUENTE DE VELOCIDAD • NIVEL DE COMBUSTIBLE • CARGA DEL MOTOR • NIVEL DEL REFRIGERANTE (Visible cuando el CANBus está habilitado) • HORAS DE FUNCIONAMIENTO • FUENTE HORAS MOTOR • HORAS RESTANTES ANTES DEL MANTENIMIENTO • NIV TANQ DEF 1 % • NIV TANQ DEF 2 % • RPM REQUERIDAS (Visible cuando el CANBus está habilitado.) • PEDAL ACEL REQ (Visible cuando ECU CONFIG está configurado para Volvo Penta.) • SESGO VEL REQ (Visible cuando ECU CONFIG está configurado para Cummins.)
CARGADOR DE BATERÍA (Visible cuando el Bus CAN está habilitado y se selecciona un tipo de cargador de batería).
• CARGADOR DE BATERÍA 1 y CARGADOR DE BATERÍA 2 ○ VOLTIOS ○ AMPERIOS ○ ESTADO ○ CA ○ FALLA DE LAS COMUNICACIONES ○ FALLA DE LA BATERÍA ○ FALLA DEL CARGADOR ○ CA APAGADA ○ LÍMITE TÉRMICO (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). ○ ALTA TENSION CC (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). ○ BAJA TENSION CC (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). ○ BAJA TENSION DE ARRANQUE (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). ○ AJUSTES INVALIDOS (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). ○ FL DE UNA SOLA UNIDAD (Visible cuando el tipo de sensor de cargador de batería se selecciona). • TEMPERATURAS DE LA BATERÍA ○ TEMP. de BAT. 1 Y TEMP. de BAT. 2
GENERADOR
• CONEXIÓN DEL GENERADOR • VAB GENERADOR • VBC GENERADOR • VCA GENERADOR

- VAN GENERADOR
- VBN GENERADOR
- VCN GENERADOR
- FRECUENCIA DEL GENERADOR
- AMPERIOS A GENERADOR
- AMPERIOS B GENERADOR
- AMPERIOS C GENERADOR
- CONEXIÓN DEL BUS
- TENSIÓN DEL BUS
- FRECUENCIA DEL BUS
- SINCRONIZADOR
 - ÁNGULO DE DESLIZAMIENTO
 - DELTA HERCIOS
 - DELTA VOLTIOS
 - ESTADO
- MÁXIMO DESPLAZAMIENTO DE VECTOR
- MAX ROCOF
- ROCOF

POTENCIA

- kW A
- kW B
- kW C
- TOTAL kW
- kVA A
- kVA B
- kVA C
- TOTAL kVA
- kvar A
- kvar B
- kvar C
- kvar TOTAL
- FACTOR DE POTENCIA

CONTROL DE BIAS (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)

- MODO var
- MODO PF
- BL LV SRC
- BASELOAD LVL
- kvar SRC
- kvar SETPT
- PF SRC
- PF SETPT

ESTADÍSTICAS DE FUNCIONAMIENTO

- **DATOS ACUMULADOS**
 - DATOS ACUMULADOS
 - ARRANQUE
 - Nº DE ARRANQUES
 - HORAS RESTANTES ANTES DEL MANTENIMIENTO
 - kW-HORAS
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO TOTAL
 - HORAS
 - MINUTOS
 - FUENTE HORAS MOTOR
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO CON CARGA
 - HORAS
 - MINUTOS
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO SIN CARGA
 - HORAS

- MINUTOS
- **SESIÓN**
 - SESIÓN
 - ARRANQUE
 - kW-HORAS
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO TOTAL
 - HORAS
 - MINUTOS
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO CON CARGA
 - HORAS
 - MINUTOS
 - TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO SIN CARGA
 - HORAS
 - MINUTOS

ESTADO DE LAS ALARMAS

- **ALARMAS**
- **PREALARMAS**
- **CÓDIGOS DE FALLO *mtu*** (visibles cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC, *mtu* ADEC, o *mtu* ECU7/ECU8.)
- **ESTADO *mtu*** (visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC, *mtu* ADEC, *mtu* ECU7/ECU8, o *mtu* SMC)
 - ESTADO NMT VIVO (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* MDEC o *mtu* ECU7/ECU8.)
 - SPS_NODE
 - SW_TYP
 - SW_VAR
 - SW_ED1
 - SW_ED2
 - REV
 - SW_MOD
 - DISPARO DE COMBUSTIBLE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - DISPARO HRS
 - DISPARO IDLE HRS
 - TASA DE COMBUSTIBLE
 - DISPARO TASA FL
 - TIEMPO TOTAL DE FUNCIONAMIENTO
 - COMBUSTIBLE DIARIO
 - COMBUSTIBLE TOTAL
 - COMBUSTIBLE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)
 - NIVEL TANQUE DEL DÍA
 - NIVEL DEL TANQUE DE RESERVA
 - ESTADO DEL MOTOR (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC, *mtu* ECU7/ECU8, o *mtu* SMC.)
 - CÓDIGO DE ERROR DEL *mtu*
 - MOTOR FUNCIONANDO
 - CORTE DEL CILINDRO
 - MOTOR OPTIMIZADO (Visible cuando ECU es configurado para *mtu* ADEC o *mtu* ECU7/8)
 - PREHT NT RCHD (Visible cuando ECU es configurado para *mtu* ADEC o *mtu* ECU7/8)
 - ESCIFICACIÓN DE TORQUE (Visible cuando ECU es configurado para *mtu* ADEC o *mtu* ECU7/8)
 - MODO DE FALLA DE DEMANDA DE VELOCIDAD (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)
 - GRADOS ACTUALES P (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)
 - CARGA DEL GENERADOR ENCENDIDA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC o *mtu* SMC.)
 - BOMBA PRINCIPAL ENCENDIDA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)
 - VELOCIDAD DE SUBIDA BAJA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)
 - VELOCIDAD DE VACIO BAJA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC C.)
 - CD CORTE DEL CILINDRO (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC.)

- RPM (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- CAIDA % (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8 o *mtu* SMC.)
- TEMPERATURA DE ENFRIAMIENTO DEL MOTOR (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TEMPERATURA DEL AIRE CHRGR (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TEMPERATURA DEL INTERCOOLER (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TEMPERATURA DEL ACEITE DEL MOTOR (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TEMPERATURA DEL ECU (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- PRESIÓN DE ACEITE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- CAMBIO DE PRESIÓN DE AIRE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- COMBUSTIBLE DELV P (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- FALLA DEL RAIL P (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- RPM DE LEVAS (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- IRPM LIBRE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- PARADA DEL ECU (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TIEMPO TOTAL DE FUNCIONAMIENTO (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- CARGA DEL GENERADOR ENCENDIDA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN DEL ECU (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- % INYECT DBR (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- RPM TASADAS (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- CANTIDAD INYECTADA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- KW TASADA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- % ENERGIA DE RESERVA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- SECUENCIA DE ARRANQUE (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8 o *mtu* SMC.)
- REAL SOBRE ECU (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
- PRHT REFR HECHO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
- REQ TORQUE (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
- PARADA EXT (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
- MODO OPERATIVO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
- AD (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC, *mtu* ECU7/ECU8, o *mtu* SMC.)
 - DEMANDA DE VELOCIDAD SELECCIONADA
 - VELOCIDAD AJUSTADA EFF
 - DEMANDA DE VELOCIDAD CAN
 - DEMANDA ANALÓGICA DE VELOCIDAD
 - MODO FALLA DEMANDA DE VELOCIDAD
 - RPM TASADA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - RPM (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - RPM DEL ARBOL DE LEVAS (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - RPM EN VACIO (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - FUENTE DE DEMANDA DE VELOCIDAD (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - DEMANDA DE VELOCIDAD DE FRECUENCIA (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- SEÑAL DE REALIMENTACIÓN (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ADEC, *mtu* ECU7/ECU8 o *mtu* SMC.)
 - REALIMENTACIÓN DE SOBREDEMANDA DEL ECU
 - PARADA EXTERNA
 - ENTRADA DE SUBIDA DE VELOCIDAD
 - ENTRADA DE BAJADA DE VELOCIDAD
 - REALIMENTACIÓN DEL MODO CAN
 - CORTE DEL CILINDRO (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)

- DIAGNOSTICOS (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - ALARMA ENERGIA DEL AMP 1
 - ALARMA ENERGIA DEL AMP 2
 - ALARMA DE SALIDA XSTR
 - ESTADO DE SALIDA XSTR
 - APAGADO DEL ECU
- CANBUS (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - REALIMENTACIÓN MODO CAN
 - NODOS CAN
 - NODOS PERDIDOS
- LÍMITES (Visible cuando el ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - PRESIÓN DE ACEITE
 - LIMITE BAJO DE PRIÓN DE ACITE
 - LIMITE MUY BAJO DE PRESIÓN DE ACIETE
 - TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEL MOTOR
 - LIMITE CLNT ALTO
 - LIMITE CLNT MUY ALTO
 - TEMPERATURA DEL AIRE DE CARGA
 - LIMITE ALTO DEL AIRE DE CAMBIO
 - VOLTS DE ALIMENTACIÓN DEL ECU
 - VOLTS DEL L1L ECU
 - VOLTS DEL L2L ECU
 - VOLTS DEL U1L ECU
 - VOLTS DEL U2I ECU
 - TEMPERATURA DEL INTERCOOLER
 - LIMITE ALTO DEL INTERCOOLER
- **ESTADO**
 - INTERRUPTOR AUTO XFER (Visible cuando la función programable Interruptor de auto transferencia está configurada para ser manejada por una entrada)
 - INTERR XFER AUTO
 - MODO COMPLEMENTAR
 - NORM ABIERTO
 - NORM CERRADO
 - ERROR CIRCUITO ATS
 - EDO ATS FUNC PROGR
 - EPS - ALIMENTACIÓN CARGA
 - DISYUNTOR DEL GENERADOR
 - DISYUNTOR DE RED
 - PRIORIZACIÓN BATTLE (Visible cuando la función programable Priorización Battle está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - PRIORIZACIÓN DE LINEA BAJA (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - NIVEL BAJO DEL REFRIGERANTE (Visible cuando la función programable Nivel Bajo del Refrigerante está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - FALLA EN LA CARGA DE LA BATERÍA (Visible cuando la función programable Falla en la Carga de la Batería está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - DETECCIÓN DE PÉRDIDA DE COMBUSTIBLE (Visible cuando la función programable Detección de Pérdida de Combustible está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - PRIORIZACIÓN DELTA PUESTA A TIERRA (Visible cuando la Conexión del Generador está configurada para Delta y la función programable Priorización Delta Puesta a Tierra está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - PRIORIZACIÓN MONOFÁSICA (Visible cuando la función programable Priorización Monofásica está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - PRIORIZACIÓN MONOFÁSICA AC (Visible cuando la función programable Priorización Monofásica A-C está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - BUS SIN TENSIÓN
 - BUS ESTABLE
 - FALLO DEL BUS
 - GENERADOR MUERTO
 - GENERADOR ESTABLE
 - FALLO EN EL GENERADOR
 - ROTACIÓN HACIA ADELANTE DEL GENERADOR
 - ROTACIÓN REVERSA DEL GENERADOR
 - MOTOR EN FUNCIONAMIENTO
 - TEMPORIZADOR DE ENFRIAMIENTO ACTIVO

- ENFRIAMIENTO MODO OFF
- SOLICITUD ENFRIAMIENTO
- SOLICITUD PARADA ENFRIAMIENTO
- MODO var
- MODO PF
- RETAR ARRANQUE EXT
- DERIVACIÓN RETARDO ARRANQUE
- PRIORIZACIÓN FRECUENCIA ALT
- RESET
- SILENCIO DE ALARMA
- VERIFICACIÓN DE ALARMA
- SOLICITU EN VACIO
- TOMA DE CARGA
- VERIFICACIÓN DE FALLA DE RED
- SINCRONIZANDO
- TENSIÓN DE SINC OK
- FREC DESL SINC OK
- ANGULO DE SINC OK
- CIERRE INT SINC OK
- PARALELO A RED
- INH TRANSF FALLA (Inhibición de transferencia por falla de red)
- INHIB DISYNTR AUTO (Inhibición automática de funcionamiento del interruptor)
- LSM CONECTADO
- CEM CONECTADO
- AEM CONECTADO
- **ENTRADAS**
 - ENTRADA X (X = de 1 a 16, (entradas opcionales de 17 a 26))
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
- **SALIDAS**
 - START
 - RUN
 - PRESTART
 - SALIDA X (X = de 1 a 12, (salidas opcionales de 13 a 36))
- **RELES DE CONTROL LÓGICO**
 - LCR X (X = 1 a 16)
- **ENTRADAS DEL LSM (Visibles cuando el LSM-2020 está habilitado.)**
 - AJUSTADO
 - SIN AJUSTAR
 - ENTRADA DEL LSM
- **ENTRADAS ANALÓGICAS (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado.)**
 - CON AJUSTADO
 - ENTRADA ANALÓGICA X (X = de 1 a 8)
 - SIN AJUSTAR
 - ENTRADA ANALÓGICA X (X = de 1 a 8)
- **ENTRADAS TÉRMICAS (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado.)**
 - CON AJUSTADO
 - ENTRADA RTD X (X = de 1 a 8)
 - ENTRADA TERMOPAR X (X = de 1 a 2)
 - SIN AJUSTAR
 - ENTRADA RTD X (X = de 1 a 8)
 - ENTRADA TERMOPAR X (X = de 1 a 2)
- **SALIDAS ANALÓGICAS (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado.)**
 - CON AJUSTADO
 - SALIDA ANALÓGICA X (X = de 1 a 4)
 - SIN AJUSTAR
 - SALIDA ANALÓGICA X (X = de 1 a 4)
- **ESTATUTO ANALÓGICO (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado.)**
 - ESTADO ANALÓGICO
 - ALG EN X (X = 1 a 8)
 - RETARDO DE ARMADO
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 1
 - ALG EN 1 O1
 - TEMPORIZADOR INFERIOR A 1
 - ALG EN 1 U1
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 2

- ALG EN 1 O2
 - TEMPORIZADOR BAJO 2
 - ALG EN 1 U2
 - ALG EN 1 OOR
- RTD EN X (X = 1 a 8)
 - RETARDO DE ARMADO
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 1
 - RTD EN 1 O1
 - TEMPORIZADOR INFERIOR A 1
 - RTD EN 1 U1
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 2
 - RTD EN 1 O2
 - TEMPORIZADOR BAJO 2
 - RTD EN 1 U2
 - RTD EN 1 OOR
- TERMOPAR X (X = 1 o 2)
 - RETARDO DE ARMADO
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 1
 - TERMOPAR 1 O1
 - TEMPORIZADOR INFERIOR A 1
 - TERMOPAR 1 U1
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 2
 - TERMOPAR 1 O2
 - TEMPORIZADOR BAJO 2
 - TERMOPAR 1 U2
 - TERMOPAR 1 OOR
- ALG FUERA X (X = 1 A 4)
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - AEM FUERA1 FUERA RNG
- **ELEMENTOS CONFIG**
 - VISTA DE RESUMEN
 - ELEMENTO CONFIG. X (X = 1 a 8)
 - ELEMENTO CONFIG. X (X = 1 a 8)
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
- **PROTECCIÓN CONFIG.**
 - ESTADO DE PROT. DE CONF.
 - PROT. DE CONF. X (X = 1 a 8)
 - RETARDO DE ARMADO
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 1
 - PROT. DE CONF. 1 O1
 - TEMPORIZADOR INFERIOR A 1
 - PROT. DE CONF. 1 U1
 - TEMPORIZADOR SUPERIOR A 2
 - PROT. DE CONF. 1 O2
 - TEMPORIZADOR BAJO 2
 - PROT. DE CONF. 1 U2
- **TEMPORIZADORES**
 - TEMPORIZADORES LÓGICOS
 - TEMPORIZADOR X (X = 1 a 10)
 - HORAS
 - MINUTOS
 - SEGUNDOS
 - PROTECCIÓN DEL GENERADOR
 - 27 SUBTENSIÓN
 - 27-X (X = 1 o 2)
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - 59 SOBRETENSIÓN
 - 59-X (X = 1 o 2)
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - 47 DESEQUILIBRIO DE FASE
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN

- 81 O/U FRECUENCIA
 - SUBFRECUENCIA
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - SOBREFRECUENCIA
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - 32 POTENCIA INVERSA
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - 40 PÉRDIDA DE EXCITACIÓN
 - RETARDO DE ARMADO
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
 - 81 ROCOF
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN
- PREALARMAS
 - BATERÍA DÉBIL
 - TENS BAT BAJA
 - ALTO NIVEL DE COMBUSTIBLE
 - LÍM. SALIDA REGUL. AUTO. DE TENS. (AVR, en inglés) DE LSM
 - LÍM. SALIDA GOV. DE LSM
- ALARMAS
 - ARMADO ALTA TEMP. REFRIG.
 - ACTIV. ALTA TEMP. REFRIG.
 - ARMADO BAJA PRES ACEITE
 - ACTIV. BAJA PRES ACEITE
 - BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE
- FALLA DE EMISOR
 - FALLA EMISOR ENFRIAMIENTO
 - FALLA EMISOR ACEITE
 - EMISOR NIV. COMBUSTIBLE
 - SENSOR TENSIÓN
 - FALLA EMISOR VEL.
- ARRANQUE
 - PREARRANQUE
 - ARRANQUE
 - REPOSO
 - RETARDO REARRANQUE
 - ENFRIAMIENTO
- REARRANQUE AUTOMÁTICO
 - REARRANQUE AUTO
- FUNCIONES PROG.
 - FALLA CARGA BAT.
 - NIVEL REFRIGER BAJO
 - DETECCIÓN FUGA COMBUSTIBLE
- SINCRONIZADOR
 - RETARDO POR FALLA
- TEMPORIZADOR DE EJERCITADOR
 - LONGITUD DE SESIÓN
 - TIEMPO TRANSCURR. SESIÓN
 - TIEMPO P/ SIG. ARRANQUE
- **REGISTRO DE LOS EVENTOS**
 - [NOMBRE DEL EVENTO]
 - ACTIVO
 - NÚMERO DE OCURRENCIAS
 - FECHA PRIMERA OCURRENCIA
 - HORA PRIMERA OCURRENCIA
 - FECHA ÚLTIMA OCURRENCIA
 - HORA ÚLTIMA OCURRENCIA
 - PRIMERA HORA MOTOR
 - ÚLTIMA HORA MOTOR
 - DETALLES
 - OCURRENCIA (emplear las teclas *Edit/Up/Down* para cambiar la ocurrencia.)
 - FECHA
 - TIEMPO

- HORAS MOTOR
 - LIMPIEZA DE EVENTOS (Visible cuando se están conectando a través del panel frontal.)
- **DATOS J1939 (visibles cuando el CANBus está habilitado ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, mtu ADEC, GM/Doosan, o Cummins, Scania, John Deere, Isuzu, Daimler CPC4 o Yanmar.)**
 - DIR. ECU DE MOTOR
 - ACELERADOR POSITN
 - CARGA @ CRNT RPM
 - TORQUE REAL DEL MOTOR
 - VELOCIDAD DE L MOTOR
 - PRESIÓN DE CONTROL DE INYECCIÓN
 - PRESIÓN DEL RAIL DE INYTECCIÓN
 - HORAS DEL MOTOR
 - COMBUSTIBLE DE DISPARO
 - COMBUSTIBLE TOTAL USADO
 - TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEL MOTOR
 - TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE DEL MOTOR
 - TEMPERATURA DEL ACEITE DEL MOTOR
 - TEMPERATURA DEL INTERCOOLER DEL MOTOR
 - P DELV DE COMBUSTIBLE
 - NIVEL DE ACEITE DEL MOTOR
 - PRESIÓN DEL ACEITE DEL MOTOR
 - PRESION DEL REFRIGERANTE
 - NIVEL DEL RIFRIGERANTE
 - TASA DE COMBUSTIBLE
 - PRESIÓN BAROMÉTRICA
 - TEMPERATURA DEL AIRE AMBIENTE
 - TEMPERATURA DEL AIRE DE ENTRADA
 - PRESIÓN DE BOOST
 - TEMPERATURA DEL COLECTOR DE ADMISIÓN
 - PRESIÓN DIFERENCIAL DEL FILTRO DE AIRE
 - TEMPERATURA DEL GAS DE ESCAPE
 - TENSIÓN DE LA BATERÍA
 - TENSIÓN DE ENTRADA AL ECU
 - TRANSMISOR PRESIÓN DEL ACEITE
 - TRANSMISOR TEMPERATURA DEL ACEITE
 - TEMPERATURA DEL BOBINADO 1
 - TEMPERATURA DEL BOBINADO 2
 - TEMPERATURA DEL BOBINADO 3
 - TEMPERATURA DEL ECU
 - PRESIÓN AUXILIAR 1
 - PRESIÓN AUXILIAR 2
 - KW TASADA
 - RPM TASADA
 - TEMPERATURA DE ESCAPE A
 - TEMPERATURA DE ESCAPE B
 - TEMPERATURA DEL CARGADOR DE AIRE
 - PERDIDA DE CAMBUSTIBLE 1
 - PERDIDA DE CAMBUSTIBLE 2
 - REALIMENTACIÓN DE ALARMA RST
 - APAGADO DEL ECU
 - NIV TANQ DEF 1 %
 - NIV TANQ DEF 2 %
 - % NIVEL DE HOLLÍN DE DPF
 - % NIVEL DE CENIZA DE DPF
 - PRESIÓN CÁRTER
 - PRES. DIF. FILT. DE COMB.
 - PRES. DIF. FILT. DE ACEITE
- **CONFIG. DEL MOTOR J1939 (visibles cuando el CANBus está habilitado ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, mtu ADEC, GM/Doosan, Cummins, Isuzu, Daimler CPC4 o Yanmar.)**
 - VELOCIDAD @ EN VACÍO PUNTO 1
 - TORQUE @ EN VACÍO PUNTO 1
 - VELOCIDAD @ EN EL PUNTO 2
 - TORQUE @ EN EL PUNTO 2
 - VELOCIDAD @ EN EL PUNTO 3
 - TORQUE @ EN EL PUNTO 3

- VELOCIDAD @ EN EL PUNTO 4
- TORQUE @ EN EL PUNTO 4
- VELOCIDAD @ EN EL PUNTO 5
- TORQUE @ EN EL PUNTO 5
- VELOCIDAD @ EN EL PUNTO 6
- GANANCIA KP REGULADOR DE VELOCIDAD TERMINAL
- TORQUE DE REFERENCIA DEL MOTOR
- VELOCIDAD DE PRIORIZACIÓN EN EL PUNTO 7
- LIMITE DE TIEMPO DE PRIORIZACIÓN
- LIMITE INFERIOR DE VELOCIDAD
- LIMITE SUPERIOR DE VELOCIDAD
- LIMITE INFERIOR DE TORQUE
- LIMITE SUPERIOR DE TORQUE
- **ESTADO DE LUZ DE LA ECU J1939**
 - LUZ ADVERTENCIA
 - LUZ ROJA
 - LUZ PROTECCIÓN
 - LUZ FALLA
- **DTC ACTIVO J1939 (Visible cuando el soporte DTC está habilitado y cualquier tipo ECU esté seleccionado.)**
- **DTC ANTERIOR J1939 (Visible cuando el soporte DTC está habilitado y cualquier tipo ECU esté seleccionado.)**
- **J1939 DTC DESPEJAR (Visible cuando el soporte DTC está habilitado y se selecciona cualquier tipo de ECU).**
 - DESPEJAR DTCS ACTIVO
 - DESPEJAR DTCS PREV.
- **ESTADO YANMAR (Visible cuando la ECU la configura Yanmar.**
 - ESTADO REGEN.
 - ESTADO REGENERACIÓN
 - ESTADO SOLICITUD REG. MANUAL
 - ESTADO REGEN. MANUAL
 - ESTADO DE PULSO INH REGEN.
 - REGEN EN PROGRESO
 - ESTADO EGR
 - INDUCCIÓN EGR
 - TIEMPO A NIVEL INDUCC.
 - INDUCC. EGR PENDIENTE
 - TEMP AIRE AMB
 - PRESIÓN MULT. ADMISIÓN
 - PRESIÓN MULT. ESCAPE
 - TEMP. ADMISIÓN DOC
 - TEMP. SALIDA DOC
 - % NIVEL DE HOLLÍN DE DPF
 - % NIVEL DE CENIZA DE DPF
 - ESTADO ENCLAV. DE REGEN
 - MODO REGEN
 - BANDERA REQ. REGEN
 - REQ. LIMPIEZA CENIZA
 - ASH CLEAN REQ
- **ESTADO DE DEUTZ**
 - EPA PGN1
 - RESTRICCIÓN NIVEL DEF
 - NIVEL DE DEF
 - EPA PGN2
 - RESTRIC CALIDAD DEF
 - EPA PGN3
 - MOTIVO DE INDUCCIÓN
- **ESTADO DE RED (Visible cuando Múltiple Generador está seleccionado como Tipo de Sistema.)**
 - ADMIN SISTEMA (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - NÚMERO UNIDAS (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - ID (Visible cuando el LMS-2020 está conectado.)
 - UDS N LN (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - ID X (X=1 a 16) (Se muestra el ID de cada unidad en línea).
 - TT KW SI
 - KW G SI

- KWA G SI
- **ESTATUTO SECUENC** (Visible cuando el modo inicio/det demanda está habilitado).
 - PRÓX A ARRANCAR (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - PRÓX A PARAR (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - TMPRZDR ARNQE 1
 - TMPRZDR ARNQE 2
 - TMPRZDR DE PARO
 - DEMANDA DE W
 - MODO
 - ID SECUENCIA (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - ADMIN SISTEMA (Muestra "0" cuando el LSM-2020 no está conectado.)
 - LVL 1 START
 - LVL 2 START
 - LVL STOP
 - TD 1 START
 - TD 2 START
 - TD STOP
- **TRANSFERENC FALLO RED** (Visible cuando la Transferencia de falla de alimentación está habilitada).
 - EST TRANSF FALLA PRI
 - DESHABIL (Los posibles estados de transferencia de falla en red de alimentación son los siguientes: Power From Mains (Potencia desde alimentación), Transfer Timer Active (Temporizador de transferencia activo), Transferring to Gens (Potencia hacia los generadores), Power From Gens (Potencia desde los generadores), Return Timer Active (Temporizador de retorno activo), Transferring to Mains (Transfiriendo a alimentación), Disabled (Inhabilitado) (cuando el DGC está en el modo OFF [Apagado] o RUN [Marcha], o en estado de alarma)
 - TEMPOR TRANSF (Visible durante el recuento activo y relevante para la transferencia de falla en red de alimentación).
 - TEMPO RETORN (Visible durante el recuento activo y relevante para la transferencia de falla en red de alimentación).
 - TIEMPO TRANF MÁX (Visible durante el recuento activo y relevante para la transferencia de falla en red de alimentación).
 - MAX TPO PARALELO (Visible durante el recuento activo y relevante para la transferencia de falla en red de alimentación).
 - RETAR TRANS ABRTA (Visible durante el recuento activo y relevante para la transferencia de falla en red de alimentación).

DIAGNÓSTICOS

- MODBUS RD
- MODBUS WR
- FLASH WR
- Bus CAN
- DIRECC. EX
- VEC EX
- REGISTRO DE EVENTOS
- ENTRADAS DE EMISORES

CONFIGURACIÓN

AJUSTES GENERALES
 COMUNICACIONES
 PARÁM SISTEMA
 ENTRADAS PROGRAMABLES
 SALIDAS PROGRAMABLES
 CONFIG PROTECCIÓN
 CONFIGURACIÓN ALARMAS
 PROTECCIÓN GENERADOR
 GESTIÓN DISYUNTORES
 CTL DESVIACIO
 GESTIÓN MULTIP GENERA
 TEMPORIZ LOGICOS

Figura 2-3. Arborescencia de la pantalla de ajuste

AJUSTES GENERALES

- **INTERFAZ HOMBRE-MÁQUINA DEL PANEL DELANTERO**
 - VISUALIZACIÓN DEL ÍNDICE
 - INTERVALO ENROLLADO
 - PH TOG DELAY
 - CONTRASTE DE LA PANTALLA LCD
 - MODO DE RESERVA
 - IDIOMA
 - MEDICIÓN CONFIGURABLE
 - ITEM X (X = 1 a 20)
 - ESQUEMA UNIFILAR
 - VISUALIZAR HORAS DEL MOTOR
 - RESUMEN
 - VISUALIZAR ESCAPE
 - PANTALLA DESPLIEGUE ESCAPE
 - VISUALIZACIÓN DE CARGADOR DE BATERÍA
 - MOSTR NIVEL COMB INFE
 - MONITOR DEF
 - VISOR BATERIA/RPM
- **CONFIGURAR FECHA/HORA**
 - AÑO
 - MES
 - DÍA
 - HORAS
 - MINUTOS
 - SEGUNDOS
 - DESVÍO UTC
 - DST ACTIVADO
 - ADVERTENCIA DE RELOJ NO CONFIGURADO
- **VISUALIZAR FECHA/HORA**
- **INFORMACIONES RELATIVAS A LA VERSIÓN**
 - DGC-2020
 - VERSIÓN FIRMWARE
 - VERSIÓN CÓDIGO DE ARRANQUE
 - NÚMERO DE SERIE
 - NÚMERO DE ARTÍCULO
 - NÚMERO DE MODELO
 - VERSIÓN DEL IDIOMA
 - CÓDIGO DE ARTÍCULO DEL IDIOMA
 - VERSIÓN DE CARACTERES
 - NÚM. DE PARTE CARACTERES
 - ESTILO DE CÓDIGO
 - LSM-2020 (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - INFORMACIONES RELATIVAS A LA VERSIÓN
 - VERSIÓN DE FIRMWARE
 - VERSIÓN DE CODIGO DE ARRANQUE
 - CONFIGURACIÓN TCP/IP
 - DIRECCIÓN IP
 - MASCARA DE SUBRED
 - DIRECCIÓN PUERTA DE ENLACE
 - DHCP HABILITADO
 - CEM-2020 (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado.)
 - VERSIÓN DE FIRMWARE
 - VERSIÓN DE CODIGO DE ARRANQUE
 - NÚMERO DE SERIE
 - NÚMERO DE PARTE
 - NÚMERO DE MODELO
 - TASA DE FABRICACIÓN
 - AEM-2020 (Visible cuando el AEM-2020 está habilitado.)
 - VERSIÓN DE FIRMWARE
 - VERSIÓN DE CODIGO DE ARRANQUE

- NÚMERO DE SERIE
- NÚMERO DE PARTE
- NÚMERO DE MODELO
- TASA DE FABRICACIÓN

COMUNICACIONES

• CONFIGURACIÓN DEL CANBUS

- CONFIGURACIÓN DEL CANBUS
 - ACTIVACIÓN CANBUS
 - ACTIVACIÓN DTC (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - MÉTODO DE CONVERSIÓN DE VELOCIDAD (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - DIRECCIÓN CANBUS (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - SELEC OPC ECU (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - IMPULSOS ECU (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - TMP PARADA MOTOR (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - TMP CICLO IMPULSOS (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - TMP AJUSTE ECU (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - TMP RESPUESTA (Visible cuando el CANBUS está habilitado)
 - SRC TEMP. REFR. (Visible cuando el Bus CAN está habilitado).
 - SRC PRESIÓN DE ACEITE (Visible cuando el Bus CAN está habilitado).
 - FUENTE HORAS MOTOR (Visible cuando el Bus CAN está habilitado.)
- CONFIGURACIÓN ECU (Visible cuando el CANBUS está habilitado.)
 - ECU CONF
 - AJUSTE DE LA ECU DE ISUZU
 - DESPEJAR MEMORIA DE LA ECU
 - MODO DE ESCAPE
 - AJUSTE DE LA ECU CUMMINS
 - CONTROL DE GEN. CUMMINS
 - AJUSTE DE LA ECU YANMAR (Visible cuando la ECU la configura Yanmar).
 - NÚM. DE CILINDROS
 - TRANSMISIÓN DE LOS DATOS DEL GENERADOR (Visible cuando ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* SMC, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz.)
 - XMT PARAM MOTOR
 - RESET DISPARO (Visible cuando ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* SMC, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz.)
 - GM/Doosan, Cummins, o *mtu* SMC.
 - CONFIGURACIÓN DE DPF REGENERADO (Visible cuando el ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, CUMMINS, *mtu* SMC, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz.)
 - REGENERACIÓN DPF MANUAL
 - REGENERACIÓN DPF DESHABILITADA
 - SELECCIÓN VELOCIDAD (visible cuando ECU está configurado para Volvo Penta.)
 - POSICIÓN ACEL (Visible cuando ECU está configurado para Volvo Penta.)
 - TIPO MÓDULO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC o *mtu* ECU7/ECU8)
 - MSG VIVO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC o *mtu* ECU7.)
 - MODO DE ARRANQUE
 - CONFIGURACIÓN VELOCIDAD (Visible cuando la unidad de control electrónico (ECU, en inglés) se configura para Estándar, Volvo Penta, *mtu* ADEC, *mtu* MDEC 304, *mtu* ECU7/ECU8, *mtu* Smart Connect, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz).
 - ACTIVAR RPM J 1939 (Visible cuando ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* SMC, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz.)
 - RPM MOTOR
 - GUARDAR AJUSTES RPM
 - ANCHO BANDA RPM
 - RPM VACIO
 - RPM CHECKSUM Suma de chequeo (Visible cuando la unidad ECU está configurada para Estándar, Volvo, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* Smart Connect, Scania, John Deere, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz).
 - ACELERAR (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC, *mtu* ECU7/ECU8 O *mtu* SMC)

- FUENTE DEMANDA VELOCIDAD (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC, *mtu* ECU7/ECU8 O *mtu* SMC)
- SOBREVOLOCIDAD PRUEBA
- 50-60 Hz SEL (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7)
- FUENTE DEMANDA VELOCIDAD (visible cuando ECU está configurado para *mtu* MDEC)
- REQUERIR RALENTÍ (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
- AUMENTO RALENTÍ (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
- CONFIGURACIÓN ECU (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8 o *mtu* SMC.)
 - RESETEO DISPARO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - CEBADO ACEITE INT
 - INTERRUPT BCDO REGULADOR (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ADEC o *mtu* SMC)
 - CEBADO ARRANQUE MOTOR (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - PRIORIZACIÓN VENTILADOR (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - CAMBIO MODO (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - AJUSTE PARAM REG (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - VALOR NOMINAL CAN INTERRUPTOR 1 (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - VALOR NOMINAL CAN INTERRUPTOR 2 (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - DESACT CORTE CIL 1 (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8)
 - DESACT CORTE CIL 2 (visible cuando ECU está configurado para *mtu* ECU7/ECU8.)
 - MODO OPERATIVO (Visible cuando ECU está configurado para *mtu* SMC.)
 - CAN ARRANQ/PARO (Visible cuando la ECU está configurada para *mtu* ECU7 / ECU8 o *mtu* ADEC o *mtu* Smart Connect.)
 - AJUSTE DE REGISTRO DE TENSIÓN (Visible cuando la unidad ECU está configurada para Estándar, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* Smart Connect, Scania, John Deere, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz).
 - TIPO REGUL. AUTO. DE TENS.
 - TENS. PRIMARIA
 - TENS. ALTERNA
 - ANCHO DE BANDA DE TENSIÓN
 - CORRIENTE DE CAMPO
 - HZ UF PRIMARIO
 - HZ UF ALTERNO
 - PEND. SUBFREQ.
 - AJUSTE DE CARGADOR DE BATERÍA (Visible cuando la unidad ECU está configurada para Estándar, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* Smart Connect, Scania, John Deere, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz).
 - TIPO DE CARGADOR 1
 - TIPO DE CARGADOR 2
 - PREALARMAS DE CARGADOR DE BATERÍA (Visibles cuando el tipo de cargador de batería es estándar).
 - FALLA DE LAS COMUNICACIONES
 - FALLA DE LA BATERÍA
 - FALLA DEL CARGADOR
 - CA APAGADA
 - PREALARMAS DE CARGADOR DE SENSOR (Visibles cuando el tipo de cargador de batería es Sensor).
 - LÍMITE TÉRMICO
 - ALTA TENSIÓN CC
 - BAJA TENSIÓN CC
 - BAJA TENSIÓN DE ARRANQUE
 - AJUSTES INVÁL.
 - FL DE UNA SOLA UNIDAD
- **MODEM SETUP** (Visible cuando la opción de estilo de modem de marcado es R.)
 - DISCADO DE SALIDA X (X = 1 A 4)
 - PAGINADOR DE ID X (X = 1 A 4)

- TONOS POR RESPUESTA
- RETARDO FUERA DE LINEA
- RETARDO DE DISCADO DE SALIDA
- LIMITE PROGRAMABLE DE BUFFER
- PGR COMUNICACIÓN
- **CONFIG RS485**
 - VELOCIDAD DE COMUNICACIÓN
 - PARIDAD DE COMUNICACIÓN
 - DIRECCIÓN MODBUS
 - GUARDAR AUTOMÁTICAMENTE
 - LEGADOS MODBUS

PARÁM SISTEMA

- **AJUSTES DEL SISTEMA**
 - CONEXIÓN DEL GENERADOR
 - kW NOMINALES
 - TENSIÓN NOMINAL
 - FRECUENCIA NOMINAL
 - FRECUENCIA ALTERNA
 - RÉGIMEN NOMINAL
 - FACTOR DE POTENCIA NOMINAL
 - ROTACIÓN
 - TIPO DE SISTEMA
 - EPS
 - LÍMITE EPS
 - FALLA DEL TRANSMISOR DE LINEA BAJA (Visible cuando una entrada está seleccionada para la función de Priorización de Línea Baja.)
 - TIP NIVEL COMBUSTIBLE
 - UNIDADES DEL SISTEMA
 - UNIDADES DE PRESIÓN (Visible cuando Métrico es seleccionada para Unidades de Sistema.)
 - TENSIÓN DE BATERÍA
 - DIENTES DEL VOLANTE
 - FUENTE DE VELOCIDAD
 - RESETEO DE MANTENIMIENTO
 - NIVEL NFPA
 - TEMPORIZACIÓN DE AUMENTO DE POTENCIA
- **AJUSTE MÓDULO REMOTO**
 - CONFIGURACIÓN LSM
 - ACTIVACIÓN
 - DIRECCIÓN CANBUS (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - INFORMACIÓN RELATIVA A LA VERSIÓN (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - VERSIÓN FIRMWARE
 - VERSIÓN CÓDIGO DE ARRANQUE
 - AJUSTES TCP/IP (Visibles cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - DIRECCIÓN IP
 - MÁSCARA DE SUBRED
 - DIRECCIÓN PUERTA DE ENLACE
 - ACTIVACIÓN DHCP
 - DEPURACIÓN REPARTO CARGA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - TENSIÓN DE FDBK
 - TENSIÓN AUX
 - CORR AUX
 - DESVIACIÓN VELOCIDAD
 - DESVIACIÓN VOLTIOS
 - DEMANDA DE VATIOS
 - TOTAL kW
 - kW NOMINALES
 - DEMANDA VAR
 - kvar TOTAL
 - kvar NOMINALES
 - BIN NOMINAL LSM
 - DGC NOMINAL BIN
 - CONFIGURACIÓN CEM
 - ACTIVACIÓN

- SALIDAS (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado)
 - DIRECCIÓN CANBUS (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado)
 - INFORMACIÓN RELATIVA A LA VERSIÓN (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado.)
 - VERSIÓN FIRMWARE
 - VERSIÓN CÓDIGO DE ARRANQUE
 - NÚMERO DE SERIE
 - NÚMERO DE ARTÍCULO
 - NÚMERO DE MODELO
 - FECHA DE FABRICACIÓN
 - MENÚ DEPURACIÓN CAN (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado.)
 - DE DGC A BP CEM
 - DE CEM A BP DGC
 - CONFIGURACIÓN MÓDULO AEM
 - ACTIVACIÓN
 - DIRECCIÓN CANBUS (Visible cuando el AEM-2020 está habilitado)
 - INFORMACIÓN RELATIVA A LA VERSIÓN (Visible cuando el AEM-2020 está habilitado)
 - VERSIÓN FIRMWARE
 - VERSIÓN CÓDIGO DE ARRANQUE
 - NÚMERO DE SERIE
 - NÚMERO DE ARTÍCULO
 - NÚMERO DE MODELO
 - FECHA DE FABRICACIÓN
 - MENÚ DEPURACIÓN AEM (Visible cuando el AEM-2020 está habilitado)
 - DE DGC A BP AEM
 - DE AEM A BP DGC
 - ENTRADAS ANALÓGICAS
 - AJUSTADO
 - ENTRADA ANALÓGICA X (X = 1 A 8)
 - SIN AJUSTAR
 - ENTRADA ANALÓGICA X (X = 1 A 8)
 - ENTRADAS TÉRMICAS
 - AJUSTADO
 - ENTRADA RTD X (X = 1 A 8)
 - TERMICO COMPLEMENTO X (X = 1 A 2)
 - AMBIENTE
 - SIN AJUSTAR
 - ENTRADA RTD X (X = 1 A 8)
 - TERMICO COMPLEMENTO X (X = 1 A 2)
 - SALIDAS ANALÓGICAS
 - AJUSTADO
 - SALIDA ANALÓGICA X (X = 1 A 4)
 - SIN AJUSTAR
 - SALIDA ANALÓGICA X (X = 1 A 4)
- CONFIGURACIÓN DEL LANZAMIENTO
 - LÍMITE DE DESCONEXIÓN
 - TEMPORIZACIÓN DE PRELANZAMIENTO
 - CONTACTO DE PREARRANQUE
 - ESTILO
 - # CICLOS (Visible cuando el ciclo se selecciona para estilo de arranque.)
 - TIEMPO DE CICLO (Visible cuando se selecciona continuo para estilo de arranque.)
 - TIEMPO DE ENFRIAMIENTO
 - TIEMPO DE REPOSO
 - T MIN MARCHA
 - ENFRIAMIENTO EN MODO OFF
 - CONFIG. DEL ENFRIAMIENTO
 - RETARDO REARRANQUE
 - CONFIG. REPOSO DE PREARRANQUE
 - CONFIGURACIÓN
 - DESCONEX. LANZAMIENTO POR PRESIÓN ACEITE
 - ACTIVACIÓN
 - PRESIÓN DESCONEX. LANZAMIENTO
- REINICIO AUTOMÁTICO
 - ACTIVACIÓN

- TENTATIVAS
- INTERVALO
- **TEMPORIZADOR DE PROGRAMACIÓN**
 - MODO
 - INTERV SEMANAS (Visible cuando el modo está configurado en intervalos de N semanas.)
 - ARRANQUE DÍA DEL MES (Visible cuando el Modo está ajustado a Mensual).
 - SEMANA DEL MES (Visible cuando el Modo está ajustado a día semanal del Mes).
 - DÍA DE LA SEMANA (Visible cuando el Modo está ajustado a semanal o día de la semana del Mes).
 - FUNCIONAMIENTO CON CARGA
 - HORA DE ARRANQUE
 - MINUTO DE ARRANQUE
 - HORAS DE FUNCIONAMIENTO
 - MINUTOS DE FUNCIONAMIENTO
 - MES FECHA INICIO (Visible cuando el modo está configurado en intervalos de N semanas.)
 - DIA FECHA INICIO (Visible cuando el modo está configurado en intervalos de N semanas.)
 - AÑO FECHA INICIO (Visible cuando el modo está configurado en intervalos de N semanas.)
- **TRANSFORMADORES DETECCIÓN**
 - TENSIÓN PRIM. TRANSFORMADOR DE POTENCIA DEL GENERADOR
 - TENSIÓN SEC. TRANSFORMADOR DE POTENCIA DEL GENERADOR
 - CORRIENTE PRIM. TRANSFORMADOR DE CORRIENTE DEL GENERADOR.
 - TRANSFORMADOR DE CORRIENTE DEL GENERADOR DEL SF DE LINEA BAJA (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - TENSIÓN PRIM. TRANSFORMADOR DE POTENCIA DEL BUS
 - TENSIÓN SECUND. TRANSFORMADOR DE POTENCIA DEL BUS
- **CONTRO DE RELE**
 - ARRANQUE
 - FUNCIONAMIENTO
 - PRE ARRANQUE
- **DETECCIÓN DE AUTO CONFIGURACIÓN**
 - HABILITADO
 - UMBRAL DE LINEA BAJA
 - UMBRAL MONOFÁSICO DE 1-PH
 - CONEXIÓN MONOFÁSICA DEL GENERADOR
- **ESTADÍSTICAS DEL MOTOR**
 - AÑO DE ARRANQUE
 - MES DE ARRANQUE
 - DÍA DE ARRANQUE
 - Nº DE ARRANQUES
 - HORAS RESTANTES ANTES DEL MANTENIMIENTO
 - KW-HORAS
 - HORAS TOTALES
 - HORAS CON CARGA
 - HORAS SIN CARGA

ENTRADAS PROGRAMABLES

- **ENTRADAS CONFIGURABLES**
 - ENTRADA X (X = de 1 a 26)
 - CONFIGURACIÓN ALARMA
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
 - RECONOCIMIENTO
 - NOMBRE
- **FUNCIONES PROGRAMABLES**
 - INTERRUPTOR DE TRANSFERENCIA AUTOMÁTICA
 - MODO ENTRADA
 - NORM ABIERTO
 - NORM CERRADO (Visible cuando INPUT MODE es complementario.)
 - RETARDO ERROR CIRCUIT (Visible cuando INPUT MODE es complementario.)
 - ACCIÓN ERROR CIRCUIT (Visible cuando INPUT MODE es complementario.)
 - PRIORIZACIÓN DELTA PUESTA A TIERRA
 - ENTRADA
 - RECONOCIMIENTO (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
 - PRIORIZACIÓN BATTLE

- ENTRADA
 - RECONOCIMIENTO (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- PRIORIZACIÓN LOW LINE (BAJA TENSIÓN)
 - ENTRADA
 - RECONOCIMIENTO (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- PRIORIZACIÓN MONOFÁSICA
 - ENTRADA
 - RECONOCIMIENTO (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
 - CONFIGURACIÓN PRIORIZACIÓN MONOFÁSICA (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- PRIORIZACIÓN MONOFÁSICA AC
 - ENTRADA
 - RECONOCIMIENTO (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- FALLO DEL CARGADOR DE LA BATERÍA
 - ENTRADA
 - CONFIGURACIÓN DE ALARAM (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- NIVEL BAJO DEL REFRIGERANTE
 - ENTRADA
 - CONFIGURACIÓN DE ALARAM (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- DETECCIÓN DE FUGA DEL COMBUSTIBLE
 - ENTRADA
 - CONFIGURACIÓN DE ALARAM (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
 - RETARDO DE ACTIVACIÓN (Visible cuando se ha seleccionado una ENTRADA)
- **ENTRADAS DEL LSM (Visibles cuando el LSM-2020 está habilitado)**
 - ENTR ANALÓG
 - TIPO DE ENTRADA
 - TENSIÓN MÍN.
 - TENSIÓN MÁX.
 - CORRIENTE MÍN.
 - CORRIENTE MÁX.
 - PARÁMETRO MÍN.
 - PARÁMETRO MÁX.
- **ENTRADAS ANALÓGICAS (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado)**
 - ENTR ANALÓG X (X = de 1 a 8)
 - TIPO DE ENTRADA
 - TENSIÓN MÍN.
 - TENSIÓN MÁX.
 - CORRIENTE MÍN.
 - CORRIENTE MÁX.
 - PARÁMETRO MÍN.
 - PARÁMETRO MÁX.
 - SUPERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - SUPERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - INFERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - INFERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - TEMPORIZACIÓN DE ARMADO
 - TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM1
 - TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM2
 - HISTÉRESIS
 - CONFIG. ALARMA OOR
 - NOMBRE
- **ENTRADAS TERMALES (Visibles cuando el AEM-2020 está habilitado)**
 - ENTRADA RTD X (X = de 1 a 8)
 - TIPO

- SUPERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
- SUPERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
- INFERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
- INFERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
- TEMPORIZACIÓN DE ARMADO
- TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM1
- TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM2
- HISTÉRESIS
- CONFIG. ALARMA OOR
- NOMBRE
- ENTRADA TERMOPAR X (X = de 1 a 2)
 - SUPERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - SUPERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - INFERIOR A 1
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - INFERIOR A 2
 - LÍMITE
 - CONFIG. ALARMA
 - TEMPORIZACIÓN DE ARMADO
 - TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM1
 - TEMPORIZACIÓN ACT. LÍM2
 - HISTÉRESIS
 - CONFIG. ALARMA OOR
 - NOMBRE

SALIDAS PROGRAMABLES

- **SALIDAS**
 - SALIDA X (X = 1 a 12) (X = 1 a 30 cuando el CEM-2020 está habilitado.)
 - NOMBRE
- **CONFIG ELEMENTOS**
 - CONFIG ELEMENTOS X (X = 1 a 8)
 - CONFIGURACIÓN ALARMA
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
 - RECONOCIMIENTO
 - NOMBRE
- **SALIDAS ANALÓGICAS**
 - SALIDA ANALÓGICA X (X = de 1 a 4)
 - TIPO DE SALIDA
 - TENSIÓN MÍN.
 - TENSIÓN MÁX.
 - CORRIENTE MÍN.
 - CORRIENTE MÁX.
 - PARÁMETRO MÍN.
 - PARÁMETRO MÁX.
 - CONFIG. ALARMA OOR
 - TEMPORIZACIÓN ACT. OOR
 - PARAM.
 - NOMBRE

CONFIG PROTECCIÓN

- **FACTORES DE ESCALA**
 - SF FRECUENCIA ALTERNA
 - SF DE TENSIÓN LINEA BAJA
 - SF DE CORRIENTE LINEA BAJA
- **CONFIGURACIÓN DE PROTECCIÓN X (X = 1 a 9)**
 - PARAMETRO
 - SUPERIOR 1
 - LIMITE
 - CONFIGURACIÓN DE ALARMA
 - SUPERIOR 2
 - LIMITE
 - CONFIGURACIÓN DE ALARMA
 - INFERIOR 1
 - LIMITE
 - CONFIGURACIÓN DE ALARMA
 - INFERIOR 2
 - LIMITE
 - CONFIGURACIÓN DE ALARMA
 - RETERDO DE ARMADO
 - RETARDO TERMICO 1 ACTUADO
 - RETARDO TERMICO 2 ACTUADO
 - HISTERESIS
 - NAME

CONFIGURACIÓN ALARMAS

- **HORN CONFIGURATION**
 - BICINA
 - NO EN AUTO BOCINA
- **PREALARMAS**
 - TEMPERATURA ALTA DEL REFRIGERANTE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPERATURA BAJA DEL REFRIGERANTE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - PRESIÓN BAJA DEL ACEITE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - NIVEL BAJO DEL COMBUSTIBLE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - SOBRECARGA DEL MOTOR
 - KW DE SOBRECARGA DEL MOTOR -X (X = 1 a 3)
 - HABILITADO
 - SF DE LINEA BAJA (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - AJUSTES TRIFÁSICOS
 - LIMITE
 - HISTERESIS
 - AJUSTES TRIFÁSICOS
 - LIMITE
 - HISTERESIS
 - INTERVALO DE MANTENIMIENTO
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - SOBRETENSIÓN DE BATERÍA
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TENSIÓN DE BATERÍA BAJA
 - ACTIVACIÓN

- LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- TENSIÓN DE BATERÍA DÉBIL
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- NIVEL ALTO DE COMBUSTIBLE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- DTC ACTIVOS (Visible cuando el Soporte DTC está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
- PÉRDIDA DE COMUNICACIONES DE LA ECU (Visible cuando el Soporte ECU está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
- NIVEL DEL REFRIGERANTE (Visible cuando el CANBUS está habilitado.)
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
- LÍMITE DE SALIDA AVR (Visible cuando el Módulo de Reparto de Carga está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- LÍMITE DE SALIDA GOV (Visible cuando el Módulo de Reparto de Carga está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- PÉRDIDA DE COMUNICACIONES ENTRE GENERADORES (Visible cuando el Módulo de Reparto de Carga está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
- PÉRDIDA DE COMUNICACIONES DEL LMS (Visible cuando se activa el Módulo de Reparto de Carga.)
 - ACTIVACIÓN
- FALLO COM. CEM (Visible cuando el CEM-2020 está habilitado)
 - ACTIVACIÓN
- FALLO DE LAS COMUNICACIONES DEL AEM (Visible cuando el AEM-2020 está habilitado.)
 - ACTIVACIÓN
- PERDIDA DE ID (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - HABILITADO
- ID REPETIDA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - HABILITADO
- FALLO SUMA DE COMPROBACIÓN
 - ACTIVACIÓN
- FALLA SINC PALM
 - ACTIVAR
- PALM FALLA CIERRE INTERRUPTOR
 - ACTIVAR
 - MONITOREAR
- PALM FALLA APERTURA INTERRUPTOR
 - ACTIVAR
 - MONITOREAR
- ROTACIÓN REVERSA
 - ACTIVAR
- PREALARMAS DEF
 - ACTIVAR
- **ALARMAS**
 - TEMPERATURA ALTA DEL REFRIGERANTE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ARMADO
 - PRESIÓN BAJA DEL ACEITE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ARMADO
 - NIVEL BAJO DEL COMBUSTIBLE
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE

- TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- SOBREVOLUCIDAD
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- NIVEL DEL REFRIGERANTE (Visible cuando el CANBUS está habilitado.)
 - ACTIVACIÓN
 - LÍMITE
- NIVEL BAJO DE REFRIGERANTE EN CAN (Visible cuando el Bus CAN está habilitado).
- HABILITAR

Nota

Las alarmas HIGH COOLANT TEMP (temperatura alta del refrigerante) y LOW OIL PRESSURE (presión baja del aceite) integran una función de temporización antes de la activación (ARMING DLY) que permite desactivarlas por un tiempo especificado contado a partir del lanzamiento del motor.

• FALLO DEL TRANSMISOR

- FALLO DEL TRANSMISOR DE TEMP DEL REFRIGERANTE
 - CONFIG. TIPO
 - RECONOCIMIENTO
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
 - OHMIOS MÍN.
 - OHMIOS MÁX.
 - VISUALIZAR SF (Falla de Emisor, en inglés)
- FALLO DEL TRANSMISOR DE PRESIÓN DE ACEITE
 - CONFIG. TIPO
 - RECONOCIMIENTO
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
 - OHMIOS MÍN.
 - OHMIOS MÁX.
 - VISUALIZAR SF (Falla de Emisor, en inglés)
- FALLO DEL TRANSMISOR DE NIVEL DE COMBUSTIBLE
 - CONFIG. TIPO
 - RECONOCIMIENTO
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
 - OHMIOS MÍN.
 - OHMIOS MÁX.
 - VISUALIZAR SF (Falla de Emisor, en inglés)
- FALLO EN LA DETECCIÓN DE TENSIÓN
 - CONFIG. TIPO
 - TEMPORIZACIÓN DE ACTIVACIÓN
- FALLO DEL TRANSMISOR DE VELOCIDAD
 - TEMPORIZACIÓN

PROTECCIÓN GENERADOR

• 27 SUBTENSIÓN

- 27-1 / 27-2
 - FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - CONFIGURACIÓN MONOFÁSICA Y TRIFÁSICA
 - EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - INHIB DE FRECUENCIA
 - CONFIG ALARMAS
 - RETARDO DE ARMADO

• 59 SOBRETENSIÓN

- 59-1 / 59-2
 - FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - CONFIGURACIÓN MONOFÁSICA Y TRIFÁSICA

- EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - RETARDO DE ARMADO
- **47 DESEQUILIBRIO DE FASES (Opción)**
 - EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - RETARDO DE ARMADO
- **81 O/U FRECUENCIA**
 - SUBFRECUENCIA
 - Tensión INHIB.
 - EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - SOBREFRECUENCIA
 - EXCITACIÓN HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - FACTOR DE ESC. FREQ. ALTERNA
 - SF DE FREQ. ALT.
 - RETARDO DE ARMADO
- **51 SOBRECORRIENTE (Opción)**
 - 51-1 / 51-2 / 51-3
 - FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - CONFIGURACIÓN MONOFÁSICA Y TRIFÁSICA
 - EXCITACIÓN
 - TIME DIAL
 - CURVA
 - CONFIG ALARMAS
 - RESET TYPE
 - CONSTANTES DE CURVA PROGRAMABLES
 - A
 - B
 - C
 - N
 - R
- **32 POTENCIA INVERSA**
 - CONFIGURACIÓN MONOFÁSICA Y TRIFÁSICA
 - EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - RETARDO DE ARMADO
- **40 PÉRDIDA DE EXCITACIÓN**
 - CONFIGURACIÓN MONOFÁSICA Y TRIFÁSICA
 - EXCITACIÓN
 - HISTÉRESIS
 - TEMPORIZACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - RETARDO DE ARMADO
- **PROTECCIÓN DE PERDIDA DE RED (Opcional)**
 - 78 DESPLAZAMIENTO DE VECTOR
 - EXCITACIÓN
 - CONFIG ALARMAS
 - ABRIR RED AL DISPARO
 - ABRIR GEN AL DISPARO
 - 81 ROCOF

- EXCITACIÓN
- TEMPORIZACIÓN
- CONFIG ALARMAS
- ABRIR RED AL DISPARO
- ABRIR GEN AL DISPARO

GESTIÓN DISYUNTORES

• HARDWARE DISYUNTORES

- TRANSFERENCIA POR FALLO DE LA ALIMENTACIÓN
 - ACTIVACIÓN
 - TEMPORIZACIÓN DE RESPUESTA
 - TEMPORIZACIÓN DE TRANSFERENCIA
 - TIEMPO DE TRANSFERENCIA MÁX.
 - TIPO DE TRANSFERENCIA
 - MON EN FASE HABILITADA
 - MÁXIMO TIEMPO EN PARALELO
- DURACIÓN DE ESPERA DE CIERRE
 - TIEMPO
- DISYUNTOR DEL GEN
 - CONTINUO
 - TIEMPO DE CIERRE
 - ACTIVACIÓN DEL CIERRE BUS SIN TENSIÓN
 - CL ENBL DE GENERADOR MUERTO
 - COMANDO ABRIR
 - COMANDO CERRAR
- DISYUNTOR DE RED
 - CONFIGURADO
 - CONTINUO (Visible cuando está configurado.)
 - TIEMPO DE CIERRE (Visible cuando está configurado.)
 - COMANDO ABRIR (Visible cuando está configurado.)
 - COMANDO CERRAR (Visible cuando está configurado.)
- PAL FALLA CIERRE INTERRUPTOR
- PAL FALLA OPEN INTERRUPTOR

• DETECCIÓN ESTADO DEL BUS

- GEN SIN TENSIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN
- GEN ESTABLE
 - EXCITACIÓN DE SOBRETENSIÓN
 - PÉRDIDA DE SEÑALES DE SOBRETENSIÓN
 - EXCITACIÓN DE SUBTENSIÓN
 - PÉRDIDA DE SEÑALES DE SUBTENSIÓN
 - EXCITACIÓN DE SOBREFRECUENCIA
 - PÉRDIDAS DE SEÑALES DE SOBREFRECUENCIA
 - EXCITACIÓN DE SUBFRECUENCIA
 - PÉRDIDAS DE SEÑALES DE SUBFRECUENCIA
 - TEMPORIZACIÓN
 - FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
 - FACTOR DE ESCALA DE FRECUENCIA ALTERNA
- FALLO DE GEN
 - TEMPORIZACIÓN
- BUS SIN TENSIÓN
 - LÍMITE
 - TEMPORIZACIÓN
- BUS ESTABLE
 - EXCITACIÓN DE SOBRETENSIÓN
 - PÉRDIDA DE SEÑALES DE SOBRETENSIÓN
 - EXCITACIÓN DE SUBTENSIÓN
 - PÉRDIDA DE SEÑALES DE SUBTENSIÓN
 - EXCITACIÓN DE SOBREFRECUENCIA
 - PÉRDIDAS DE SEÑALES DE SOBREFRECUENCIA
 - EXCITACIÓN DE SUBFRECUENCIA

- PÉRDIDAS DE SEÑALES DE SUBFRECUENCIA
- TEMPORIZACIÓN
- FACTOR DE ESCALA DE VALOR MÍNIMO (Visible cuando la función programable Priorización de Línea Baja está configurada para ser manejada por una entrada.)
- FACTOR DE ESCALA DE FRECUENCIA ALTERNA
- FALLO BUS
 - TEMPORIZACIÓN
- **SINCRONIZADOR**
 - TIPO
 - FRECUENCIA DE DESLIZAMIENTO
 - LIMT CTL MIN DESL
 - LIMT CTL MAX DESL
 - OFFSET DE REGULACIÓN
 - ÁNGULO DE CIERRE
 - VG>VB
 - TEMPORIZACIÓN
 - TEMPORIZACIÓN DE FALLO
 - GANANCIA DE TENSIÓN
 - GANANCIA DE VELOCIDAD
 - PALM FALLA SINC.

CTL DESVÍO (BIAS CONTROL)

- **CONTROL DE DESVÍO AVR**
 - SALIDA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - TIPO
 - CONTACTO (Visible cuando el LSM-2020 está deshabilitado o cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = CONTACTO)
 - TIPO
 - IMPULSO DE CORRECCIÓN (Visible cuando TIPO SALIDA = CONTACTO Y TIPO DE CONTACTO = PROPORCIONAL)
 - ANCHO
 - INTERVALO
 - GANANCIAS CTRL TENSIÓN (Visible cuando LSM-2020 está activado.)
 - KP
 - KI (Visible cuando TIPO SALIDA = ANALÓGICO.)
 - KD (Visible cuando TIPO SALIDA = ANALÓGICO.)
 - TD (Visible cuando TIPO SALIDA = ANALÓGICO.)
 - GANANCIA DE LAZO (Visible cuando TIPO SALIDA = ANALÓGICO.)
 - TRIM DE TENSIÓN
 - ACTIVACIÓN
 - BANDA INACTIVA
 - TENSIÓN NOMINAL SETPT TRIM DE VOLTAGE (Solo hardware Rev. 3)
 - DESVÍO VOLT. RMT (Solo hardware Rev. 3)
 - DESVÍO AJUSTE VOLT. (Solo hardware Rev. 3)
 - CTRL var
 - ESTATISMO
 - GANANCIA DEL ESTATISMO
 - ACTIVACIÓN CTRL. var (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - MODO CTRL. var (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - KP (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - VELOCIDAD RAMPA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - PUNTO CONSIG k var (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - FUENTE k var (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - k var ANALG MÁX (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - k var ANALG MÍN (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - PUNTO CONSIG PF (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - FUENTE PF (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - PF ANALG MÁX (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - PF ANALG MÍN (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - KI (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO DE SALIDA = ANALÓG.)
 - KD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO DE SALIDA = ANALÓG.)
 - TD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO DE SALIDA = ANALÓG.)
- **CONTROL DE DESVÍO GOV**
 - SALIDA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - TIPO

- CONTACTO (Visible cuando LSM-2020 está deshabilitado o cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = CONTACTO)
 - TIPO
- CONTROL DE VELOCIDAD
 - GANANCIAS CTRL VELOCIDAD
 - KP
 - KI (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - KD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - TD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - GANANCIA DE BUCLE ABIERTO (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
- TRIM DE VELOCIDAD
 - ACTIVACIÓN
 - PUNTO DE CONSIGNA
 - BANDA INACTIVA
 - DESVÍO DE VEL. RMT
 - DEVÍO DE VELOCIDAD
- CONTROL kW
 - ACTIVACIÓN DE CTRL DE CARGA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - KP (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - KI (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - KD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - TD (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - GANANCIA DE BUCLE ABIERTO (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado y TIPO SALIDA = ANALÓGICA)
 - ESTATISMO
 - GANANCIA DEL ESTATISMO
 - VELOCIDAD RAMPA
 - NIVEL DE CARGA BÁSICA
 - FUENTE NIV CARGA BÁSICA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - FUENTE PF (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - CARGA BÁSICA ANALG MÁX (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado)
 - CARGA BÁSICA ANALG MÍN (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - PT DE APERTURA DE DISYUNTOR (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
- SALIDA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - TIPO
- DEPURACIÓN CONTROL (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)
 - RAMPA DE DEMANDA DE kW
 - DEMANDA DE WATT
 - PID DE VELOCIDAD
 - PID DE kW
 - ERROR DE VELOCIDAD
 - ERROR DE kW
 - DESVIO DE VELOCIDAD
 - REFERENCIA DE PF
 - RAMPA DE DEMANDA DE var
 - DEMANDA DE var
 - PID DE TENSIÓN
 - PID DE kvar
 - ERROR DE TENSIÓN
 - ERROR DE kvar
 - DESVIO DE TENSIÓN

GESTIÓN MÚLTIP GENERA (Visible cuando el LSM-2020 está habilitado.)

- **SALIDA ANALÓGICA AVR**
 - TIPO SALIDA
 - SALIDA MÍN
 - SALIDA MÁX
 - RESPUESTA DE TENSIÓN
- **SALIDA ANALÓGICA GOV**
 - TIPO SALIDA
 - SALIDA MÍN
 - SALIDA MÁX
 - RESPUESTA VELOCIDAD

- **LÍNEA REPARTO DE CARGA**
 - Tensión MÍN
 - Tensión MÁX
- **FUNCIÓN START/STOP**
 - ACTIVACIÓN
 - START TD 1
 - START TD 2
 - STOP TD
 - START NIVEL 1
 - START NIVEL 2
 - NIVEL STOP
- **SECUENCIACIÓN**
 - ID SECUENCIA
 - MODO
 - ARRANQUE GEN MÁX
 - PARADA GEN. MÁX
 - ÚLTIMA PARADA DE UNIDAD
- **CONFIG RED**
 - ID DE SECUENCIACIÓN PREVISTO X (X = 1 A 16)

TEMPORIZ LÓGICOS

- **TEMPORIZADOR X (X = 1 a 10)**
 - HORAS
 - MINUTOS
 - SEGUNDOS

INGRESAR CONTRASEÑA

CERRAR SESIÓN (Visible cuando se está vinculado a través del panel frontal.)

Diagrama unifilar del hardware del disyuntor

En el panel delantero se muestra un diagrama unifilar de la configuración del hardware del disyuntor. Este diagrama cambia en tiempo real para reflejar el estado actual de los disyuntores configurados. El diagrama unifilar del hardware del disyuntor está inhabilitado de forma predeterminada. Para visualizar el diagrama unifilar del hardware del disyuntor mediante los controles del panel delantero, navegue a Settings (Ajustes) > General Settings (Ajustes generales) > Front Panel HMI (HMI del panel delantero) → One-Line Diagram (Diagrama unifilar) y habilite el ajuste. Si usa BESTCOMSP^{Plus}, navegue a Settings Explorer (Explorador de ajustes), General Settings (Ajustes generales), Front Panel HMI (HMI del panel delantero) y seleccione Enable (Habilitar) en el ajuste One-Line Diagram (Diagrama unifilar).

Una vez habilitado, el diagrama unifilar aparece en las pantallas Summary (Resumen) y Main Menu (Menú principal) del panel delantero. La pantalla One-Line Diagram Menu (Menú del diagrama unifilar) proporciona mediciones para los parámetros de transferencia de falla en red de alimentación, del generador y del bus, y también para los controles del disyuntor. Para llegar a la pantalla del menú del diagrama unifilar, vaya a Main Menu (Menú principal) y seleccione el diagrama unifilar como lo haría con una opción de menú normal y presione el pulsador de flecha derecha. Los parámetros del diagrama unifilar, del estado de transferencia de falla en red de alimentación (si está habilitado), del generador y del bus, y los controles del disyuntor se muestran, respectivamente, desde la parte superior del menú.

Además, la medición del estado de transferencia de falla en red de alimentación está disponible al seleccionar "MAINSFAIL XFER STATE" (Estado de transf. de falla en red de alimentación) y presionar el pulsador de flecha derecha. Se visualiza el estado de transferencia de falla en red de alimentación, el retardo de transferencia, el retardo de devolución, el tiempo de transferencia máximo, el tiempo paralelo máximo y el retardo de transición abierta.

Para emitir un comando de apertura o cierre del disyuntor, seleccione la opción de menú adecuada y presione Edit (Editar) y seleccione ON (Encendido).

En la Figura 2-4 se muestran las ramas de la pantalla ONE-LINE DIAGRAM (Diagrama unifilar). Figura 2-5, que aparece a continuación, ilustra y describe las distintas configuraciones del diagrama unifilar.

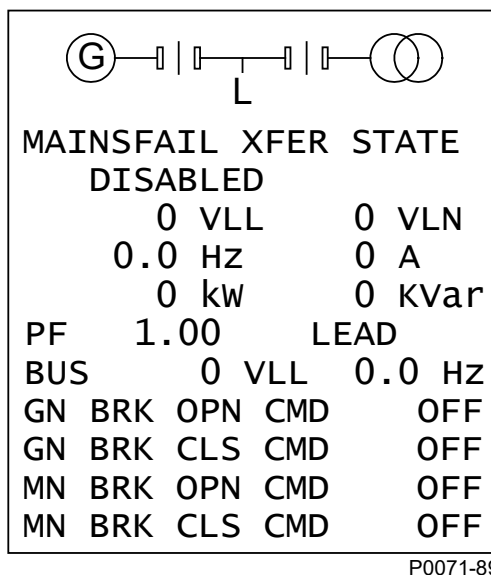


Figura 2-4. Opciones del menú del diagrama unifilar (disponible cuando el diagrama está habilitado)

English	Español
MAINSFAIL XFER STATE	EST TRANSF FALLA PRI
DISABLED	DESHABIL
0 VLL, 0 VLN	0 VLL, 0 VLN
0.0 HZ, 0 A	0.0 HZ, 0 A
0 kW, 0 KVar	0 kW, 0 KVar
PF 1.00, LEAD	PF 1.00 CAPAC
BUS 0, VLL 0.0 Hz	BUS 0, VLL 0.0 Hz
GN BRK OPN CMD OFF	MND ABERT DIS GEN PAR
GN BRK CLS CMD OFF	MND CIER DIS GEN PAR
MN BRK OPN CMD OFF	MND ABERT DIS RED PAR
MN BRK CLS CMD OFF	MND CIER DIS RED PAR



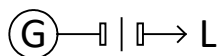
El disyuntor del generador y el de red están configurados y ambos están abiertos.



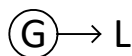
El disyuntor del generador y el de red están configurados. El disyuntor del generador está cerrado y el disyuntor de red está abierto.



El disyuntor del generador y el de red están configurados. El disyuntor del generador está abierto y el disyuntor de red está cerrado.



El disyuntor del generador está configurado y abierto.



P0071-88

No hay disyuntores configurados.

Figura 2-5. Diagrama unifilar del hardware del disyuntor

Pantalla del Estado de la Red del Generador

El estado de la red del generador está disponible en el panel frontal de cada DGC-2020 cuando el generador es parte de una red de múltiples máquinas. El ajuste *Tipo de Sistema* (encontrado bajo Explorador > Parámetros de Sistema > Ajustes del Sistema) configura la máquina como parte de una red de múltiples máquinas. Cuando *Tipo de Sistema* está colocado a Generador Múltiple, la máquina está configurada para participación en un sistema de múltiples máquinas.

El estado de la red del generador es encontrado en el panel frontal bajo Mediciones > Alarmas-Estados > Estado de Red.

- **Gestionador del Sistema** – la secuencia de identificación de la máquina de que controla todo el arbitraje del bus muerto y secuencia del generador. Este ID es siempre asignado a la máquina en la red que tiene el valor no cero más bajo de ID de secuencia
- **Numero de Unidades** – el número de unidades en la red del generador. El ID de secuencia de todas las máquinas en la red están listadas como ID1:, ID2:, etc.

Todas las máquinas en la red muestran el mismo valor para el Gestionador del Sistema y Número de Unidades. Cada unidad a ser usada como parte de la secuencia del generador o arbitraje de interruptor de bus muerto debe tener un único valor no cero de ID de secuencia. Las pre-alarmas de pérdida del ID y ID Repetido anuncia cuando una máquina no está configurada para operación apropiada.

Los parámetros del Gestionador de Sistema y Número de Unidad muestran cero cuando el DGC-2020 no está comunicándose con un LSM-2020. El parámetro del Gestionador de Sistema muestra -1 cuando un gestionador de sistema no está presente en la red (todas los ID de las unidades son cero.)

Visualización del estado de transferencia de falla en red de alimentación

El estado de transferencia de falla en red de alimentación se puede visualizar en tres lugares. Sin embargo, primero se tiene que habilitar.

Para habilitar el estado de transferencia de falla en red de alimentación, navegue a Settings (Ajustes) > Breaker Management (Administración del disyuntor) > Breaker Hardware (Hardware del disyuntor) > Mains Fail Transfer (Transferencia de falla en red de alimentación) mediante los controles del panel delantero o Settings Explorer (Explorador de ajustes), Breaker Management (Administración del disyuntor), Mains Fail (Falla en red de alimentación) si está usando BESTCOMS*Plus*.

El estado de transferencia de falla en red de alimentación se visualiza en el panel delantero en Metering (Medición) > Alarms-Status (Alarmas-Estado) > Mains Fail Transfer (Transferencia de falla en red de alimentación) y también en la pantalla Breaker Hardware One-Line Diagram (Diagrama unifilar del hardware del disyuntor). Se visualiza en BESTCOMS*Plus* en el Metering Explorer (Explorador de mediciones), pantalla Mains Fail Transfer Status (Estado de transferencia de falla en red de alimentación).

Estas pantallas muestran el estado de transferencia de falla en red de alimentación y cualquier temporizador relevante para el proceso de transferencia de falla en la red de alimentación. Estos parámetros se detallan a continuación.

Estado de transferencia de falla en red de alimentación: Los diferentes estados de transferencia de falla en red de alimentación se describen a continuación.

Potencia desde alimentación: Se suministra potencia a la carga desde el bus de la red de alimentación.

Temporizador de transferencia activo: El temporizador de retardo de transferencia está contando activamente.

Transfiriendo a generadores: La carga se está transfiriendo al bus del generador.

Potencia desde los generadores: Se suministra potencia a la carga desde el bus del generador.

Temporizador de devolución activo: El temporizador de retardo de devolución está contando activamente.

Transfiriendo a alimentación: La carga se está transfiriendo al bus de la red de alimentación.

Inhabilitado: El DGC-2020 está en el modo de operación OFF (Apagado) o RUN (Marcha) o en estado de alarma.

Retardo de transferencia: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Retardo de devolución: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Tiempo de transferencia máximo: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

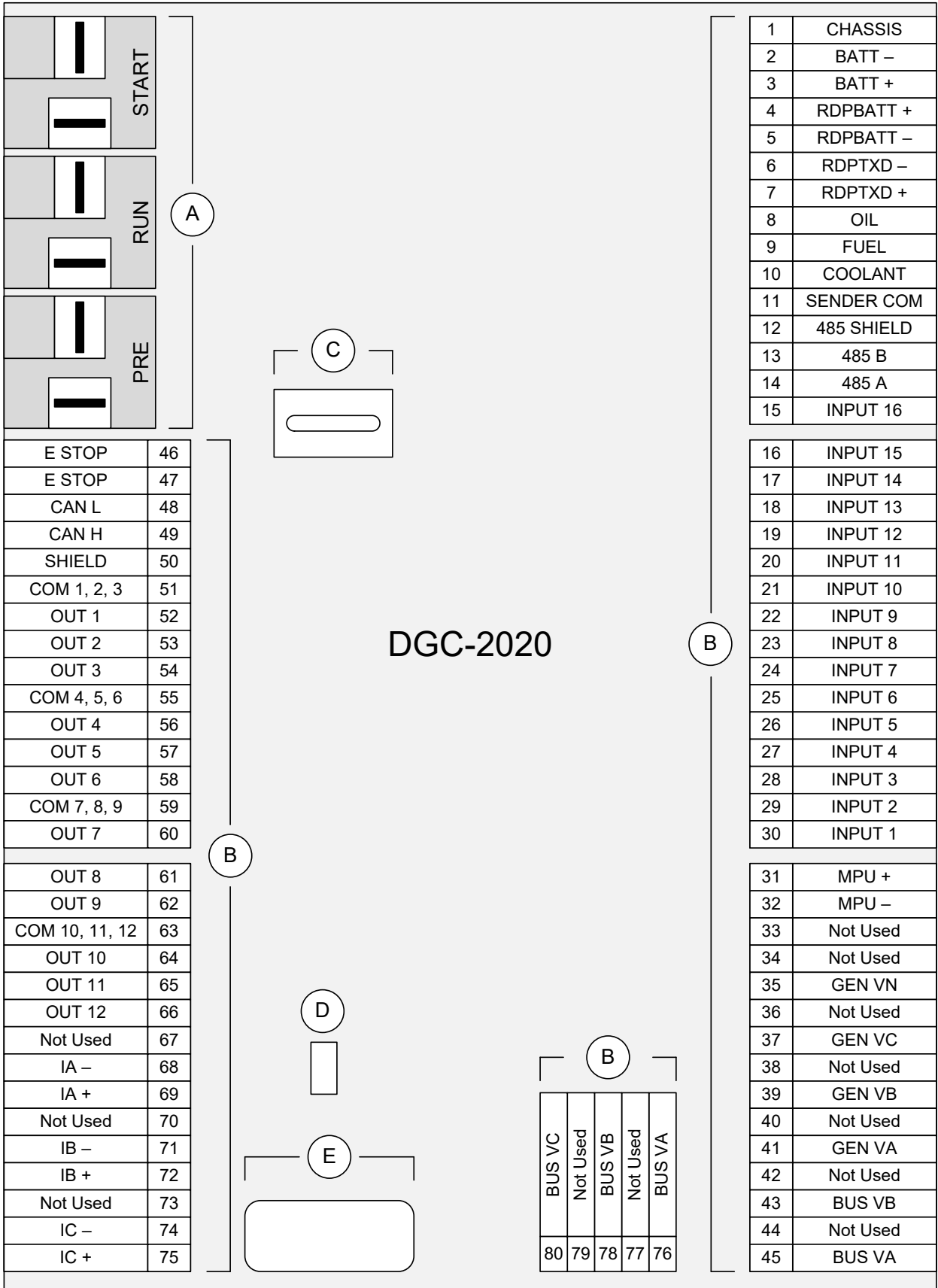
Tiempo máximo en paralelo: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Retardo de transición abierta: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Nota
La pantalla Mains Fail Transfer (Transferencia de falla en red de alimentación) que se encuentra en Metering (Medición) > Alarms-Status (Alarmas-Estado) > Mains Fail Transfer (Transferencia de falla en red de alimentación) solo muestra los temporizadores que están contando activamente y que son relevantes para la transferencia de falla en la red de alimentación. De lo contrario, no están visibles.

Panel Posterior

Todos los bornes y los conectores del DGC-2020 están ubicados en el panel posterior. Las terminales y conectores de panel posterior se ilustran en Figura 2-6. Cuadro 2-2 lista las llamadas junto con Figura 2-6 una descripción de cada tipo de conector. El panel posterior DGC-2020 se muestra en Figura 2-6 con la cubierta retirada.



P0067-67

Figura 2-6. Panel posterior del hardware del DGC-2020

Cuadro 2-2. Descripciones para Figura 2-6

Referencia	Descripción
A	Las conexiones con los contactos de salida Start (Arranque) (arrancador), Run (Marcha) (solenoides de combustible) y Pre (Prearranque) (bujía indicadora) se establecen directamente con cada relé a través de bornes macho de conexión rápida, de un cuarto de pulgada.
B	La mayoría del cableado externo del DGC-2020 termina en conectores de 15 posiciones con bornes de compresión. Estos conectores se enchufan a cabezales del DGC-2020. Los conectores y los cabezales están ensamblados en cola de milano para que los conectores tengan la orientación correcta. Cada conector y cada cabezal tiene características singulares, con las que se garantiza que un conector solo se acoplará al cabezal que corresponda. Los bornes de tornillo de los conectores aceptan un tamaño de cable máximo de 12 AWG. El borne de detección de bus 76 (BUS VA) está conectado internamente al 45 (BUS VA) y el borne 78 (BUS VB) está conectado internamente al 43 (BUS VB). Esto mantiene una compatibilidad con las versiones 1 y 2 anteriores del DGC-2020.
C	El DGC-2020 cuenta con una batería auxiliar para el reloj de tiempo real. Consulte la Sección 8, <i>Mantenimiento y detección de problemas</i> , para obtener las instrucciones para reemplazar la batería. Si no se cambia la batería por una Basler Electric, pieza n.º 38526, la garantía podría quedar anulada.
D	El toma hembra USB mini-B se acopla a un cable USB estándar y se usa con una computadora que tenga instalado el software BESTCOMS <i>Plus</i> ® para la comunicación local con el DGC-2020.
E	Los controladores del DGC-2020 que cuentan con un puerto de módem opcional externo se conectan al módem suministrado por el usuario mediante un cable RS-232 estándar.

3 • Descripción Funcional

Este capítulo describe cómo funciona el DGC-2020. Se proporciona una descripción detallada de cada bloque funcional en los párrafos del apartado titulado Bloques funcionales del DGC-2020.

Las funcionalidades de medición y operación del DGC-2020 se describen en la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Bloques Funcionales del DGC-2020

Para facilitar la comprensión, se ilustran las funciones del DGC-2020 en el diagrama funcional de la Figura 3-1. Los siguientes párrafos describen detalladamente cada función.

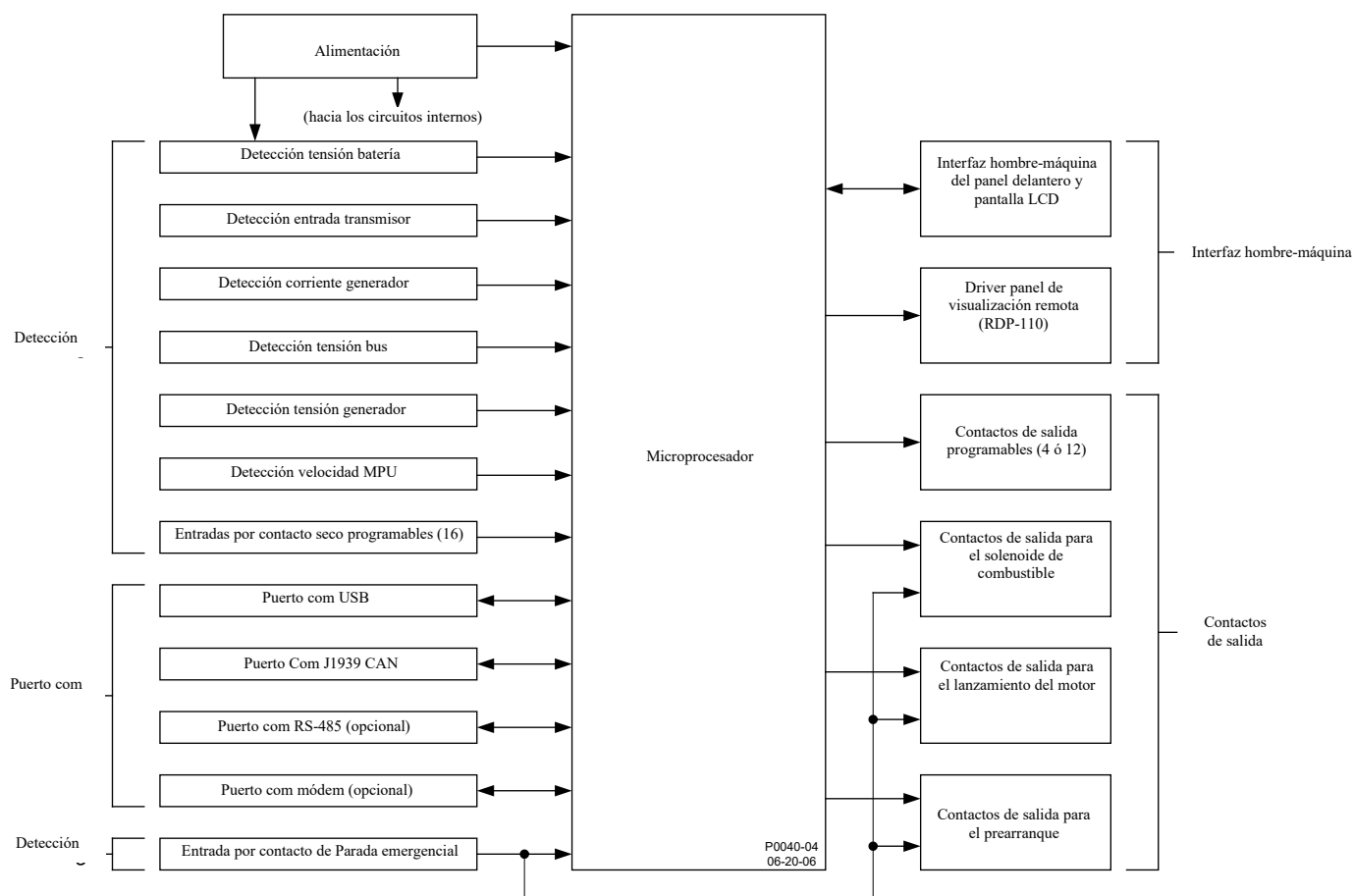


Figura 3-1 Organigrama de los bloques funcionales

Alimentación

La alimentación interna con interruptor emplea la tensión de la batería aplicada para generar una potencia útil para los circuitos internos del DGC-2020. Esta fuente de alimentación acepta una tensión nominal de batería de 12 ó 24 Vcc y tiene una gama de funcionamiento de 6 a 32 Vcc. Se aplica la tensión de la batería en los bornes 2 (–) y 3 (+). La polaridad debe ser correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el DGC-2020 no funcionará.

Detección de la tensión de la batería

Se filtra y reduce la tensión aplicada a la unidad de alimentación para obtener un nivel adecuado para la función de detección del microprocesador.

Microprocesador

El microprocesador controla la funcionalidad global del DGC-2020 y toma decisiones según las entradas en el sistema y la programación efectuada.

Los circuitos correspondientes a las entradas del microprocesador se describen en los párrafos siguientes.

Detección del paso por cero

Se detecta el paso por cero de la tensión de red fase A-fase B o fase A-fase C (según la selección del usuario). Se utiliza para calcular la frecuencia del generador. El paso por cero de la tensión del bus fase A-fase B es utilizado para calcular la frecuencia del bus.

Convertidor analógico digital

El convertidor analógico-digital del microprocesador digitaliza las señales, ajustadas y acondicionadas, que representan la tensión de detección, la corriente de detección, la temperatura del refrigerante, el nivel del combustible, la presión del aceite y la tensión de la batería. Los datos digitalizados son almacenados en una memoria de acceso aleatorio (RAM) y son utilizados por el microprocesador para todas las funciones de medición y protección.

Temporizador de vigilancia

El temporizador de vigilancia controla el firmware ejecutado por el microprocesador. Si el firmware deja de funcionar con normalidad, el temporizador de vigilancia reiniciará el microprocesador. Tras la reinicialización, el microprocesador volverá a funcionar con normalidad siempre y cuando se haya eliminado la causa por la que se reinició el temporizador. En caso de que exista aún el problema, la unidad se reiniciará reiteradamente hasta que vuelva a funcionar con normalidad.

Entradas de detección de la tensión del generador

Las tensiones aplicadas en las entradas de detección de la tensión del generador son ajustadas a un nivel adecuado para un uso en los circuitos internos. La configuración de detección de la tensión del generador es seleccionable a partir del menú.

Las entradas de detección de la tensión del generador aceptan una tensión máxima de 576 Vrms, fase-fase. Se aplica la tensión de detección a los bornes 41 (fase A), 39 (fase B), 37 (fase C) y 35 (neutro).

Entradas de detección de la tensión del bus

La tensión aplicada en la entrada de detección de la tensión del bus se ajusta a un nivel adecuado para un uso en los circuitos internos.

La entrada de detección de tensión del bus acepta una tensión máxima de 576 Vrms. La tensión sensora se aplica a las terminales 76 (fase A), 78 (fase B), and 80 (fase C).

La terminal 45 está internamente enlazada a 76 y la terminal 43 está internamente enlazada a 78. Esto permite el uso de conectores cableados para las versiones heredadas del DGC-2020.

Entradas de detección de la corriente

Se detectan las corrientes del generador y se ajustan a un nivel adaptado para un uso en los circuitos internos.

Los controladores DGC-2020 con detección de corriente de 1 amperio (número de estilo: 1xxxBxxxH) aceptan una corriente máxima de 1 Aca. Los controladores DGC-2020 con detección de corriente de 5 amperios (número de estilo: 5xxxBxxxH) aceptan una corriente máxima de 5 Aca. Se aplica la corriente de detección a los bornes 68 (IA-) y 69 (IA+), 71 (IB-) y 72 (IB+), así como 74 (IC-) y 75 (IC+).

Entradas de los transmisores analógicos del motor

Las entradas de los transmisores analógicos programables del motor garantizan al usuario del DGC-2020 la flexibilidad necesaria para seleccionar el transmisor que utilizar en una aplicación dada. Para

mayores datos informativos relativos a la programación de las entradas de los transmisores programables, referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Presión del aceite (Oil Pressure)

Se envía una corriente al transmisor de la presión del aceite. La tensión desarrollada se mide y ajusta para posibilitar su uso en los circuitos internos. En caso de cortocircuito o circuito abierto entre los bornes de este transmisor, el DGC-2020 indicará un fallo del transmisor. Los transmisores de presión del aceite compatibles con el DGC-2020 incluyen los modelos Datcom 02505-00, Isspro R8919 y los modelos Stewart-Warner 411K y 411M. Se pueden emplear también otros transmisores. El software BESTCOMSPlus permite programar las características de los transmisores. Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus* para mayores datos informativos.

Las conexiones del transmisor de la presión del aceite se efectúan en los bornes 8 y 11 (borne común)

Temperatura del refrigerante (Coolant Temperature)

Se envía una corriente al transmisor de la temperatura del refrigerante. La tensión desarrollada se mide y ajusta para posibilitar su uso en los circuitos internos. En caso de cortocircuito o circuito abierto entre los bornes de este transmisor, el DGC-2020 indica un fallo del transmisor. Los transmisores de temperatura del refrigerante compatibles con el DGC-2020 incluyen los modelos Datcon 02019-00, Faria TS4042, Isspro R8959 y Stewart-Warner 334P. Se pueden emplear también otros transmisores. El software BESTCOMSPlus permite programar las características de los transmisores. Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus* para mayores detalles.

Las conexiones del transmisor de la temperatura del refrigerante se efectúan en los bornes 10 y 11 (borne común).

Nivel del combustible (Fuel Level)

Se envía una corriente al transmisor del nivel del combustible. La tensión desarrollada se mide y ajusta para posibilitar su uso en los circuitos internos. En caso de cortocircuito o circuito abierto entre los bornes de este transmisor, el DGC-2020 indica un fallo del transmisor. Los transmisores de nivel de combustible compatibles con el DGC-2020 incluyen el modelo Isspro R8925. Se pueden emplear también otros transmisores. El software BESTCOMSPlus permite programar las características de los transmisores. Para mayores detalles, referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Las conexiones del transmisor de nivel del combustible se efectúan en los bornes 9 y 11 (borne común).

Entradas de las señales de velocidad

El DGC-2020 utiliza las señales procedentes de las entradas de detección de la tensión del generador y de la entrada de la excitación magnética para detectar la velocidad de la máquina.

Entrada de detección de la tensión del generador

La tensión del generador detectada por el DGC-2020 es utilizada para medir la frecuencia y puede servir para medir la velocidad de la máquina.

Se aplica la tensión de detección a los bornes 41 (fase A), 39 (fase B), 37 (fase C) y 35 (neutro).

Entrada de la excitación magnética (MPU)

Se adapta y ajusta la tensión procedente de la excitación magnética para poder utilizarla en los circuitos internos como fuente de señales de velocidad. La entrada de la MPU acepta las señales de 3 a 35 voltios en pico y de entre 32 y 10.000 hercios.

Las conexiones de la excitación magnética se efectúan en los bornes 31 (+) y 32 (-).

Entradas por contacto

El DGC-2020 posee diecisiete entradas de detección por contacto: una entrada para la parada emergencial y 16 entradas programables. Se pueden acondicionar entradas por contacto adicionales con un CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto). Contactar con Basler Electric para mayores datos sobre las disponibilidades y el procedimiento de pedido.

Entrada para la parada emergencial

Esta entrada acepta los contactos secos de forma B. Todo circuito abierto en esta entrada monitoreada permanentemente desencadena una parada emergencial. Una parada emergencial quita la potencia útil de los relés de salida Pre-Start, Run y Fuel del DGC-2020.

Las conexiones por contacto para la parada emergencial se efectúan en los bornes 46 y 47.

Entradas programables

Cada entrada programable (Entrada 1 a Entrada 16) puede configurarse independientemente para desempeñar las siguientes funciones. Por defecto, las entradas programables son desactivadas.

- Automatic Transfer Switch (Interruptor de transferencia automática)
- Battery Charger Fail (Fallo del cargador de batería).
- Battle Override (Priorización Battle)
- Fuel Leak Detection (Detección fuga de combustible)
- Grounded Delta Override (Priorización delta puesta a tierra)
- Low Coolant Level (Nivel bajo del refrigerante)
- Low-Line Override (Priorización de valor mínimo)
- Single-Phase A-C Override (Priorización monofásica A-C)
- Single-Phase Override (Priorización monofásica)

Las entradas programables aceptan contactos de forma A normalmente abiertos. Un contacto está conectado entre una entrada programable y el lateral negativo de la batería. Gracias a BESTCOMSPlus, se puede asignar un nombre a cada una de las entradas por contacto programables (16 caracteres alfanuméricos como máximo) y se pueden configurar como entradas de alarma, prealarma o ni una ni otra. Los nombres por defecto de las entradas son INPUT_x (con x = de 1 a 16). Cuando se cierra una entrada por contacto programable previamente programada como alarma o prealarma, la pantalla del panel delantero indica el nombre de la entrada cerrada. Las entradas de alarma están indicadas en las pantallas del modo de visualización Normal, en el panel delantero. Se anuncian las entradas de prealarma en la pantalla de medición / prealarma en el panel delantero. Si no se ha programado la entrada ni como alarma ni como prealarma, no se visualiza ninguna indicación. Resulta útil no programar una entrada ni como alarma ni como prealarma cuando se utiliza una entrada programable como entrada de la lógica programable.

Las conexiones para las entradas programables son efectuadas en los bornes 15 (entrada 16) a 30 (entrada 1). El polo negativo de la batería (borne 2) sirve como conexión de retorno para las entradas programables.

Interfaz hombre-máquina del panel delantero

La interfaz hombre-máquina del panel delantero es una interfaz muy práctica que sirve para visualizar los parámetros del sistema y controlar el grupo electrógeno/DGC-2020. Los componentes de la interfaz hombre-máquina del panel delantero integran un visualizador de cristal líquido (pantalla LCD) así como varios chivatos con diodos emisores de luz (abajo LEDs) y pulsadores.

Visualizador LCD

La pantalla LCD retroiluminada presenta las informaciones de medición, prealarma y alarma. Para mayores detalles sobre la pantalla LCD, referirse a la sub-sección *Funcionamiento del software*.

Chivatos con LEDs

Los LEDs señalan los estados de alarma y prealarma, así como el estatuto del DGC-2020 y el estatuto del generador.

Pulsadores

Se utilizan los pulsadores para navegar entre los parámetros visualizados en la pantalla LCD y seleccionarlos, cambiar los ajustes, arrancar y parar el generador y reinicializar las alarmas.

Panel de visualización a distancia (en opción)

Para las aplicaciones en las que se necesita una indicación a distancia, es posible utilizar el panel de visualización remota RDP-110 de Basler Electric. La utilización del RDP-110 con el DGC-2020 respecta las obligaciones de la norma NFPA Standard 110. El RDP-110 emplea una interfaz dedicada, de cuatro terminales, con el DGC-2020. El RDP-110 comunica con el DGC-2020 por medio de los bornes 6 (RDP TXD-) y 7 (RDP TXD+), y su alimentación llega en los bornes 4 (RDP BATT+) y 5 (RDP BATT-). El RDP-110 permite anunciar a distancia numerosas condiciones de alarma y prealarma.

Las siguientes situaciones de prealarma se anuncian por medio de los LEDs del panel delantero del RDP-110.

- Fallo del cargador de la batería *†
- Sobretenión de la batería †
- Temperatura alta del refrigerante
- Temperatura baja del refrigerante
- Nivel bajo del combustible
- Presión baja del aceite
- Debilidad de la batería o baja tensión de batería

Las siguientes situaciones de alarma se indican por medio de los LEDs del panel delantero del RDP-110 y con alarma sonora.

- Nivel bajo del refrigerante *
- Temperatura alta del refrigerante
- Presión baja del aceite
- Estado de Overcrank (excesivo número de tentativas infructuosas de lanzamiento)
- Sobrevelocidad
- Parada emergencial
- Fallo del transmisor combustible/fuga del combustible *†
- Fallo de la unidad de transmisión del motor †

* Se puede configurar en el DGC-2020 como *Alarm* (alarma), *Pre-Alarm* (prealarma) o *None* (ni alarma ni prealarma). Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus, Funciones programables*, para mayores datos informativos. La luz se enciende en el RDP-110 cuando se cierra la entrada asignada a la función programable, sea cual sea la configuración de la función (*None*, *Alarm* o *Pre-Alarm*).

† Para las unidades DGC-2020 cargadas con el firmware versión X.14.00 y superior, este LED se puede programar por completo a través de BESTlogic™ Plus.

Además, el RDP-110 indica cuándo el DGC-2020 no está funcionando en modo Auto (automático) y cuándo el generador está suministrando carga. Cuando el DGC-2020 está en un estado de alarma que no está enumerado anteriormente, se encenderá el LED de *Switch Not In Auto* (Interruptor no en automático) y sonará la bocina. Para obtener más información del RDP-110, solicite el SNE del boletín del producto.

Las conexiones de comunicación con el RDP-110 se efectúan en los bornes 6 (RDP TXD-) y 7 (RDP TXD+) del DGC-2020. Se suministra la potencia útil del RDP-110 en los bornes 4 (RDP BATT+) y 5 (RDP BATT-) del DGC-2020.

Puertos de comunicación

Los puertos de comunicación del DGC-2020 integran una toma hembra USB, bornes CAN, bornes RS-485 opcionales y una toma hembra de módem opcional.

USB

La toma USB mini-B del panel posterior posibilita comunicaciones locales con un PC provisto del software BESTCOMSPlus. Se conecta el DGC-2020 con un PC por medio de un cable USB estándar. BESTCOMSPlus es un paquete de software de comunicación basado en Windows®, suministrado junto con el DGC-2020. La sección 4, *Software BESTCOMSPlus* proporciona una descripción detallada de este programa.

CANBus

Un bus CAN (Controlador Area Network) es una interfaz estándar que posibilita las comunicaciones entre varios controladores, en una red única, gracias a un protocolo de mensajes estándar. Los controladores DGC-2020 integran una interfaz CAN compatible con los protocolos SAE J1939 y *mtu*.

Las aplicaciones con utilización de un generador accionado por un motor controlado por un DGC-2020 deben contar también con una unidad de control del motor (o ECU para Engine Controller Unit). La interfaz CAN permite entonces que comuniquen la ECU y el DGC-2020. La ECU transmite al DGC-2020 todas las informaciones pertinentes sobre el funcionamiento del motor por medio de la interfaz. Los parámetros de funcionamiento y los datos de diagnóstico, si están soportados por la ECU, deben ser descodificados y visualizados para el monitoreo.

El primer propósito de la interfaz CAN es obtener los parámetros de funcionamiento del motor para monitorear la velocidad, la temperatura del refrigerante, la presión del aceite, el nivel del refrigerante y el tiempo de funcionamiento del motor, sin tener que conectarse directamente con cada transmisor. En el Apéndice G se encuentra una lista de todos los parámetros J1939 recibidos por el DGC-2020. La Tabla G-1 enumera los parámetros de la ECU, y la Tabla 3-1 enumera los parámetros de configuración del motor admitidos por la interfaz de bus CAN del DGC-2020. Estos parámetros se transmiten a través de la interfaz de bus CAN a intervalos preestablecidos. Consulte la columna etiquetada como «Update Rate» (Frecuencia de actualización) en la Tabla G-1 para ver las tasas de transmisión. Esta información también puede transmitirse a solicitud del usuario.

Las conexiones de la interfaz CAN se efectúan en los bornes 48 (CAN L), 49 (CAN H) y 50 (SHIELD).

Tabla 3-1. Parámetros de configuración del motor obtenidos por la interfaz CAN

Parámetro de la ECU	Unidades métricas	Unidades anglosajonas	Velocidad de actualización	* SPN
Engine Speed At High Idle Point 6 (Velocidad Motor Al Ralentí Elevado, Punto 6)	rpm	rpm	5 s	532
Engine Speed At Idle Point 1 (Velocidad Motor al Ralentí, Punto 1)	rpm	rpm	5 s	188
Engine Speed At Point 2 (Velocidad Motor en Punto 2)	rpm	rpm	5 s	528
Engine Speed at Point 3 (Velocidad Motor en Punto 3)	rpm	rpm	5 s	529
Engine Speed at Point 4 (Velocidad Motor en Punto 4)	rpm	rpm	5 s	530
Engine Speed at Point 5 (Velocidad Motor en Punto 5)	rpm	rpm	5 s	531
Gain (KP) of Endspped Governor (Ganancia - KP- Regulador Velocidad Terminal)	%/rpm	%/rpm	5 s	545
Maximum Momentary Engine Override Speed Point 7 (Velocidad de Priorización Motor Máxima Momentánea, Punto 7)	rpm	rpm	5 s	533
Maximum Momentary Engine Override Time Limit (Límite De Tiempo Priorización Motor Máxima Momentánea)	segundos	segundos	5 s	534
Percent Torque at Idle Point 1 (Porcentaje del Par Al Ralentí, Punto 1)	%	%	5 s	539
Percent Torque at Point 2 (Porcentaje del Par en El Punto 2)	%	%	5 s	540
Percent Torque at Point 3 (Porcentaje del Par en el Punto 3)	%	%	5 s	541
Percent Torque at Point 4 (Porcentaje del Par en el Punto 4)	%	%	5 s	542
Percent Torque at Point 5 (Porcentaje del Par en el Punto 5)	%	%	5 s	543
Reference Engine Torque (Par Motor de Referencia)	N•m	ft-lb	5 s	544

Parámetro de la ECU	Unidades métricas	Unidades anglosajonas	Velocidad de actualización	* SPN
Requested Speed Control Range Lower Limit (Límite Inferior Gama de Control de la Velocidad Solicitada)	rpm	rpm	5 s	535
Requested Speed Control Range Upper Limit (Límite Superior Gama de Control De La Velocidad Solicitada)	rpm	rpm	5 s	536
Requested Torque Control Range Lower Limit (Límite Inferior Gama de Control del Par Solicitado)	%	%	5 s	537
Requested Torque Control Range Upper Limit (Límite Superior Gama de Control del Par Solicitado)	%	%	5 s	538

* SPN es el número de parámetro sospechoso (Suspect Parameter Number).

Atención

Cuando se habilita la interfaz CAN, el DGC-2020 ignora las siguientes entradas de transmisión: presión del aceite, temperatura del refrigerante y excitación magnética.

Bajo ciertas circunstancias, las siguientes series de caracteres pueden mostrar en el panel frontal HMI y en el Explorador de Mediciones de BESTCOMSPlus:

- **NC (Not Connected - No Conectado)** – Muestra una cadena de parámetro J1939 cuando el motor ECU no está conectado a la DGC-2020.
- **SF (Sender Fail - Falla en el que Remite)** – Muestra una cadena de parámetro J1939 cuando el motor ECU envía un código especial que indica una falla de medición para el parámetro. Por ejemplo, si el que remite el aceite está determinado a ser malo por el ECU, envía un código especial en lugar de la presión de aceite del J1939 que indican una condición de falla en el que remite el aceite.
- **NS (Not Sent – No Enviado)** - Muestra una cadena de parámetro J1939 cuando el parámetro J1939 no ha sido enviado al DGC-2020 por la ECU del motor.
- **NA (Not Applicable – No aplicable)** - Muestra una cadena de parámetro J1939 cuando la ECU del motor envía un código especial para el parámetro indicando que el parámetro no está implementado o no es aplicable a la ECU.
- **UF (Unknown Failure – Falla Desconocida)** - Aparece cuando el parámetro J1939 recibido por la ECU no es válido dentro del rango de datos válidos J1939 para el parámetro, y además no es uno de los códigos especiales anteriores.

Tabla 3-2 lista datos J1939 transmitidos desde el DGC-2020.

Tabla 3-2. Datos J1939 transmitidos desde el DGC-2020

J1939 Norma de comunicación de parámetros relacionados con el motor								
Pedido	PGN 0xEA00 59904	Estándar		Tasa de transmisión: Según se requiera				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Rango de datos	
Número de grupo de parámetros (PGN) solicitado	2450	1	1	3 bytes	1	0	Se puede solicitar cualquier número PGN válido.	
PGN solicitados por DGC-2020:	PGN 0xFECA 65226 Códigos de diagnóstico de averías actualmente activos							
	PGN 0xFECD 65227 Códigos de diagnóstico de avería previamente activos							
	PGN 0xFED3 65235 Borrar códigos de diagnóstico de averías activos actualmente							

	PGN 0xFECC 65126 Borrar códigos de diagnóstico de avería previamente activos							
	PGN 0xFEE5 65253 Horas de motor, revoluciones							
	PGN 0xFE8C 65164 Información analógica auxiliar							
	Historial de la ECU PGN 0xFEB1 65201							
	PGN 0xFEE5 65253 Horas de motor, revoluciones							
	PGN 0xFEBC 65214 Controlador electrónico del motor 4							
	PGN 0xFEB3 65203 Información de combustible 1 (líquido)							
	PGN 0xFEE9 65257 Consumo de combustible							
	PGN 0xFD7B 64891 Postratamiento 1 Servicio 1							
	Reclamación de dirección PGN 0xEE00 60928							
Control de par/velocidad 1	PGN 0x0000 0	Estándar		Velocidad de transmisión: 10 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Velocidad solicitada por el motor/Límite de velocidad	898	2-3	2.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Contador de mensajes	4206	8.1	8.1	4 bits	1 conteo por bit	0 recuentos	de 0 a 15 recuentos	
Suma de verificación del mensaje	4207	8.5	8.5	4 bits	1 conteo por bit	0 recuentos	de 0 a 15 recuentos	
Control de cruce/velocidad del vehículo 1	PGN 0xFEf1 65265	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor de anulación de apagado del motor	1237	8.7	8.7	2 bits	1 conteo por bit	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Información del sistema/módulo eléctrico del motor (EES)	PGN 0xFE93 65171	Estándar		Velocidad de transmisión: 200 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Carga eléctrica	1204	1	1	2 bytes	0,5 kW/bit	0	De 0 a 32127,5 kW	
Pantalla del tablero 1	PGN 0xFEFC 65276	Estándar		Velocidad de transmisión: 1 segundo				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Nivel de combustible 1	96	2-3	1	1 byte	0,4% por bit	0%	del 0 al 100%	
Nivel/Presión del fluido del motor 1	PGN 0xFEfF 65263	Estándar		Velocidad de transmisión: 500 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión de aceite del motor 1	100	4	1	1 byte	4 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 1000 kPa	
Mensaje de taxi 1	PGN 0xE000 57344	Estándar		Velocidad de transmisión: 1 segundo				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor de inhibición de la regeneración posterior al tratamiento	3695	6	6.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No activo 01b=Activo 10b=Error 11b=No disponible
Interruptor de fuerza de regeneración posterior al tratamiento	3696	6	6.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No activo 01b=Activo 10b=Error 11b=No disponible
Comandos de configuración del motor	PGN 0x8F00 36608	Estándar		Velocidad de transmisión: 10 segundos				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Comando de anulación de la protección del motor contra el nivel de refrigerante	5565	1	1.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Desactivar la anulación de la protección del motor por bajo nivel de refrigerante 01b=Activar la anulación de la protección del motor por bajo nivel de refrigerante 10b=Reservado 11b=No importa/no tomar ninguna medida
Control del generador 1	PGN 0xFD93 64915	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Modo de control del motor solicitado	3542	1	1	4 bits	16 estados	0	0 a 15	0000b=Apagado normal del motor 0001b=Apagado rápido del motor 0010b=Apagado de emergencia del motor 0011b=Arranque normal del motor 0100b=Arranque rápido del motor 0101b a 1101b=Disponible para asignación SAE 1110b=<reservado> 1111b=No me importa/No tomo ninguna medida
Eficiencia del alternador del generador	4078	2	1	2 bytes	0,002 5% por bit	0%	0 a 160,637 5%	Siempre tiene un valor del 100%.
Comando de control de velocidad del generador	4079	4	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Velocidad nominal 01b=Velocidad de ralentí baja 10b=Reservado 11b=No importa/no tomar ninguna medida
Selección de frecuencia del generador	4080	4	3	4 bits	16 estados	0	0 a 15	0000b=50 Hz 0001b=60 Hz 0010b=400 Hz 0011b a 1101b=SAE Reservado 1110b=Desconocido 1111b=No me importa/no tomo ninguna medida
Controlador electrónico de freno 1	PGN 0xF001 61441	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor de apagado auxiliar del motor	970	4	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b>Error 11b=No disponible
Control del generador 2	PGN 0xF01E 61470	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Sesgo de gobernanza del generador	3938	1	1	2 bytes	0,004% por bit	-125%	-125 a 132,02%	
Controlador electrónico del motor 14	PGN 0xFDC2 64962	Estándar		Velocidad de transmisión: 20 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Tipo de combustible	5837	7	1	8 bits	256 estados	0	0-255	0x17=Gas Natural 0x07=Propano 0x18=Vehículo bicomcombustible que utiliza GN – BI_NG
J1939 Norma de comunicación de parámetros relacionados con el generador								
Cantidades promedio básicas de CA solicitadas por el generador	PGN 0xF01C 61468	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Voltaje RMS de línea-línea promedio de CA solicitado por el generador	3386	1	1	4 bytes	0,007 812 5 V por bit	0	0 a 32 899 071.992 187 5 V	
Potencia reactiva total de CA del generador	PGN 0xFE04 65028	Estándar		Velocidad de transmisión: 100 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Potencia reactiva total del generador	2456	1	1	4 bytes	1 VAR por bit	-2 000 000 000 VAR	-2 000 000 000 a 2 211 081 215 VAR	
Factor de potencia general del generador	2464	5	1	2 bytes	0,000 061 035 156 25 por bit	-1	-1 a 2.921 813 964 843 75	Rango operativo de -1 a +1

Factor de potencia general del generador inductivo	2518	7	7.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Adelante 01b=Rezagado 10b=Error 11b=No disponible o no instalado
Generador de potencia total de CA	PGN 0xFE05 65029	Estándar	Velocidad de transmisión: 100 mseg.					
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Potencia real total del generador	2452	1	1	4 bytes	1 W por bit	-2 000 000 000 W	-2 000 000 000 a 2 211 081 215 W	
Potencia aparente total del generador	2460	5	1	4 bytes	1 VA por bit	-2 000 000 000 VA	-2 000 000 000 a 2 211 081 215 VA	
Cantidades promedio básicas de CA del generador	PGN 0xFE06 65030	Estándar	Velocidad de transmisión: 100 mseg.					
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Voltaje RMS de línea promedio del generador	2440	1	1	2 bytes	1 V por bit	0 V	0 a 64 255 V	
Voltaje RMS promedio de línea-neutro de CA del generador	2444	3	1	2 bytes	1 V por bit	0 V	0 a 64 255 V	
Frecuencia media de CA del generador	2436	5	1	2 bytes	0,007 812 5 Hz por bit	0 Hz	0 a 501,992 187 5 Hz	
Corriente eficaz media de CA del generador	2448	7	1	2 bytes	1 A por bit	0 A	0 a 64 255 A	
Generador de energía total de CA	PGN 0xFDFA 65018	Estándar	Velocidad de transmisión: 100 mseg.					
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Exportación total de kWh del generador	2468	1	1	4 bytes	1 kWh por bit	0 kWh	0 a 4 211 081 215 kWh	
Comunicaciones de la ECU del motor Cummins (propietarias)								
Parámetros de control de GenSet (GCP)	PGN 0xFF73 65395	Cummins patentado		Velocidad de transmisión: 20 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Indicación de parada de emergencia	N / A	1.1	1.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Sin indicación de parada de emergencia 01b=Indicación de parada de emergencia 10b=Error 11b=No importa/no tomar ninguna medida
Selección de ganancia isócrona/de utilidad	N / A	1.3	1.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Isócrono 01b=Utilidad 10b=Error 11b=No importa/no tomar ninguna medida
Ejecutar/Detener	N / A	1.5	1.5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Detener 01b=Ejecutar/iniciar 10b=Error 11b=No disponible
Ralentí/Clasificación	N / A	1.7	1.7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Calificado 01b=Inactivo 10b=Error 11b=No disponible
Anulación de apagado	N / A	2.3	2.3	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Sin anulación de apagado 001b=Anulación de bloqueo de inicio 010b=Anulación de apagado general 011b=Anulación de apagado total 100b=Reservado 101b=Reservado 110b=Error 111b=No disponible
Selección de frecuencia	N / A	2.6	2.6	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=50 Hz 001b=60 Hz 010b=400 Hz u otra frecuencia 011b=Reservado 100b=Reservado 101b=Reservado 110b=Error 111b = No importa/no tomar ninguna medida
Regulación del motor (EG)	PGN 0xFF69 65385	Cummins patentado		Velocidad de transmisión: 10 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Referencia de sesgo de velocidad	N / A	1	1	2 bytes	1/256 por bit	-128	-128 a 127,996	
Mantenimiento de enlace de datos (DKA)	PGN 0xFF0F 65295	Cummins patentado		Velocidad de transmisión: 200 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Enlace de datos Keep-Alive	N / A	2.1	2.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Datalink keepalive desactivado 01b=Datalink keepalive activado 10b=Error 11b=No disponible
Comunicaciones patentadas de la ECU del motor Volvo								
VP70 – Estado VP – Estado del control del motor	PGN 0xFF46 65350	Volvo de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 20 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Iniciar solicitud	N / A	1	1.1	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Inactivo 01b=Activo 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Solicitud de parada	N / A	1	1.3	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Inactivo 01b=Activo 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Selección de velocidad de ralentí	N / A	1	1.7	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Velocidad de funcionamiento normal 01b=Solicitud de velocidad de ralentí 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Selección de frecuencia	N / A	2	2.1	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Solicitud de velocidad del motor principal 01b=Solicitud de velocidad del motor secundario 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Solicitud de precalentamiento	N / A	2	2.5	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Inactivo 01b=Activo 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Anulación de la protección del motor	N / A	2	2.7	2 bits	4 recuentos	0	0 a 3	00b=Inactivo 01b=Activo 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Posición del pedal del acelerador	N / A	3	1	2 bytes	(100/1023) %/bit	0	del 0 al 100%	0x000-0x3FF=0-100 % 0x400 – 0xFFE=Indicación de error 0xFFFF=No disponible
Contador del pedal del acelerador	N / A	6	6.1	4 bits	15 unidades	0	0 a 15	0000b a 0111b = Contador numérico 1000-1110 = Indicación de error 1111 = No disponible
Suma de comprobación del pedal del acelerador	N / A	6	6.5	4 bits	15 unidades	0	0 a 15	0000b a 0111b = Suma de verificación CRC-3 numérica 1000-1110 = Indicación de error 1111 = No disponible
Comunicaciones patentadas de la ECU del motor MTU ECU8/ECU9 Smart Connect								
Sistema MTU de control de cruce/velocidad del motor (MSCCES)	PGN 0xFF56 65366	MTU patentada		Velocidad de transmisión: 100 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor de aumento de velocidad de funcionamiento	520207	3	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Aceleración no activa 01b=Interruptor de aceleración activo 10b=Error 11b=No disponible
Interruptor de reducción de velocidad de funcionamiento	520208	3	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Reducción de velocidad no activa 01b=Interruptor de reducción de velocidad activo 10b=Error 11b=No disponible
Interruptor de límite de velocidad solicitado por MTU	520842	3	7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Sin limitación 01b=Limitación activa 10b=Error 11b=No disponible
Comando de la estación de operación del sistema MTU (MSOSC1)	PGN 0xFF55 65365	MTU patentada		Velocidad de transmisión: 100 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Comando de arranque del motor	520192	1	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No realizar ninguna acción 01b=Reiniciar 10b=Reservado 11b=No aplicable

Comando de parada del motor	520193	1	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Sin parada 01b=Detener motor 10b=Error 11b=No disponible
Comando de anulación de seguridad y protección del motor	520194	1	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No se ordenó ninguna anulación 01b=Se ordenó una anulación 10b=Error 11b=No disponible
Comando de prueba de sobrevelocidad del motor	520197	2	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Prueba no ordenada 01b=Prueba de sobrevelocidad ordenada 10b=Error 11b=No disponible
Comando para desactivar el corte del cilindro 2 del motor	520834	5	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Corte de cilindros activa (no desactivada) 01b=Corte de cilindros no activa 10b=Error 11b=No disponible
Comando de cebado de aceite intermitente	520835	5	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No activo 01b=Activo 10b=Error 11b=No disponible
Comando del modo de funcionamiento del motor	520839	5	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Modo de funcionamiento 1 01b=Modo de funcionamiento 2 10b=Error 11b=No disponible
Interruptor de parámetros del regulador de velocidad del motor	520841	5	7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Configuración de parámetros predeterminada 01b=Configuración de parámetros de la variante 1 10b=Error 11b=No disponible
Interruptores de demanda de velocidad	520269	6	1	2 bytes	1	0	0 a 65535	Interruptores de demanda de velocidad MTU:
								Los interruptores de demanda CAN contienen:
								Bits 0-3: la fuente para la posición normal del interruptor local.
								Bits 4-7: la fuente para la posición del interruptor de emergencia local.
								Bits 8-11: la fuente para la posición normal del interruptor remoto.
								Bits 12-15: la fuente para la posición del interruptor de emergencia remota.
								Con la siguiente asignación por grupo de bits:
								0: CAN analógico
								1: ECU de subida/bajada
								2: Arriba/Abajo CAN
								3: ECU analógica
								4: ECU analógica relativa
								5: Frecuencia
								6: Posición de la muesca (no se utiliza)

Comunicaciones de la ECU del motor MTU ADEC patentadas

Interruptores de demanda de velocidad ADEC	PGN 0xFF2F 65327	MTU patentada		Velocidad de transmisión: 500 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor selector de velocidad especificada	N / A	3	1	2 bytes	1 dígito por bit	0	0 a 7	
Entradas binarias ADEC	PGN0xFF2D 65325	MTU patentada		Velocidad de transmisión: 500 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Aumento de velocidad	N / A	1	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Disminución de velocidad	N / A	1	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Solicitar prueba de exceso de velocidad	N / A	1	7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Restablecimiento de alarma	N / A	2	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible

Parámetros del regulador de conmutación	N / A	6	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Preparación por intervalos	N / A	4	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Comunicaciones patentadas de la ECU del motor Scania								
DLN1 – Propiedad exclusiva	PGN 0xFF80 65408	Scania de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 200 mseg.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Versión	N / A	1	1	1 byte	1	0	0 a 250	Codificado de forma fija a 0xA1 según las instrucciones de Scania.
Desplazamiento de velocidad nominal	N / A	2	1	1 byte	0,4% por bit	0	del 0 al 100%	Codificado de forma fija a 0x00 según las instrucciones de Scania.
Interruptor de ralentí bajo liberado	N / A	3	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Codificado de forma fija a 01b para su lanzamiento.
Interruptor de kickdown	N / A	3	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Codificado de forma fija a 00b para Kick Down No activo
Arranque del motor	N / A	3	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Parada del motor	N / A	3	7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No se requiere parada del motor 01b=Se requiere parada del motor 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Se requiere parada de emergencia	N / A	4	2	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No se requiere parada de emergencia del motor 01b=Se requiere parada de emergencia del motor 10b=Indicación de error 11b=No disponible
Comunicaciones de la ECU del motor John Deere (propiedad intelectual)								
Mensaje de bloqueo CAN de regeneración/limpieza estacionaria	PGN 0xEF00 61184	Propiedad de John Deere		Velocidad de transmisión: 1 segundo				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Byte del mensaje 1	N / A	1	1	1 byte	1	0	0xF2	Codificado de forma fija a 0xF2 según las instrucciones de John Deere.
Byte del mensaje 2	N / A	2	1	1 byte	1	0	0x31	Codificado de forma fija a 0x31 según las instrucciones de John Deere.
Regeneración activa del DPF del motor permitida (estado de bloqueo)	JD778720	5	6	2 bits	4 estados	0	0 a 3	01b=No permitido 01b=Permitido 10b=Reservado 11b=Sin acción
Control de arranque	PGN 0xEF00 61184	Propiedad de John Deere		Velocidad de transmisión: 1 segundo				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Byte del mensaje 1	N / A	1	1	1 byte	1	0	0xF2	Codificado de forma fija a 0xF2 según las instrucciones de John Deere.
Byte del mensaje 2	N / A	2	1	1 byte	1	0	0x24	Codificado de forma fija a 0x24 según las instrucciones de John Deere.
Control de arranque del motor	JD523307	3	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=Apagado 01b=Encendido 10b=Error 11b=No disponible
Comunicaciones de la ECU del motor Yanmar (propietarias)								
Solicitud de control de regeneración del filtro de partículas diésel del motor (Y_DPFIF)	PGN 0xFF18 65304	Yanmar, de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 1 segundo				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Interruptor de bloqueo del acelerador	972	1	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=APAGADO (Regeneración no posible) 01b=ENCENDIDO (Regeneración posible) 10b=Error 11b=No disponible

Interruptor de inhibición de la regeneración del filtro de partículas diésel	3695	1	3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=APAGADO (Regeneración prohibida) 01b=ENCENDIDO (Regeneración permitida) 10b=Error 11b=No disponible
Interruptor de fuerza de regeneración del filtro de partículas diésel	3696	1	5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=DEACTIVADO (Regeneración forzada no solicitada) 01b=ACTIVADO (Regeneración forzada solicitada) 10b=Error 11b=No disponible
Comando de parada del motor (T_STP)	PGN 0xFF1D 65309	Yanmar, de propiedad exclusiva		Tasa de transmisión: Según sea necesario				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Parada del motor	N / A	1	1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No se solicitó parada del motor 01b=Parada del motor 10b=Indicador de error 11b=No disponible
Comunicaciones de la ECU del motor Isuzu (propietarias)								
Prueba de comando no supervisada continuamente (DM7)	PGN 0x0300 58112	Estándar		Tasa de transmisión: Se envía cuando se desea realizar una prueba.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Identificador de prueba (definido por el fabricante) – Solicitud de borrado de memoria de Isuzu	1224	1	1	1 byte	1	0	1 a 64	Codificado de forma fija a 0x34 para la solicitud de borrado de memoria de Isuzu.
Regulador de voltaje Basler - Comunicaciones patentadas								
Punto de ajuste de corriente de campo patentado de Basler	PGN 0xFF01 65281	Basler, de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 100 ms				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Punto de ajuste de la corriente de campo	N / A	3	1	2 bytes	0,05 A/bit	0	32693,95 amperios	
Comunicaciones del regulador de voltaje Marathon patentado								
Comando de latidos del corazón en realidad virtual	PGN 0xFF01 65281	Maratón de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 1 segundo.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Bytes de datos: Todos los bytes de datos están especificados como 0xFF para este PGN.	N / A	1	1	8 bytes	1	0	0xFFFFFFFF FFFFFFFF valor fijo	
Ajuste del punto de consigna	PGN 0xFFA1 65441	Maratón de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 1 segundo.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Punto de ajuste de la corriente de campo	N / A	3	1	2 bytes	1 mA/bit	0	0,000–3,000 amperios	
Punto de ajuste de voltaje	N / A	5	1	2 bytes	0,1 voltios/bit	0	100,0–400,0 voltios	
Ajuste de voltaje	N / A	7	1	2 bytes	0,1 voltios/bit	0	+/- 30% del punto de ajuste de voltaje	
Ajuste de rodilla y pendiente por subfrecuencia	PGN 0xFFA6 65446	Maratón de propiedad exclusiva		Velocidad de transmisión: 1 segundo.				
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Coefficiente de pendiente de subfrecuencia (UF)	N / A	1	1	2 bytes	1	0	0–32767	
Exponente de pendiente de frecuencia inferior (UF)	N / A	3	1	1 byte	1	0	0–31	
Pendiente de la rodilla de la pendiente de frecuencia inferior (UF)	N / A	4	1	2 bytes	0,1 Hz/bit	0	04,0 Hz–70,0 Hz	

Códigos de Diagnóstico de Problemas (DTCs por el inglés Diagnostic Trouble Codes)

El DGC-2020 obtiene los datos de diagnóstico del motor a partir de una unidad de control del motor (ECU por Engine Control Unit) compatible. El DGC-2020 recibe un mensaje no solicitado si un código de diagnóstico de avería (DTC) es activo. Los DTCs anteriores están disponibles y se pueden consultar. Pueden borrarse los DTCs activos o los DTCs anteriores. Cuando se solicita el borrado de los DTC, el DGC-2020 inicia un ciclo de pulsos (si la función de pulsos está habilitada) para que la ECU se energice y pueda recibir la solicitud de borrado. Si el motor cuenta con dos ECU, cualquier solicitud de borrado se envía a ambas unidades.

El Tabla 3-3 enumera los datos de diagnóstico que el DGC-2020 obtiene por la interfaz CAN.

Tabla 3-3. Datos de diagnóstico obtenidos por la interfaz CAN

Parámetro	Intervalo de repetición de la transmisión
Código de diagnóstico de avería activo	1 s
Estado Lampara	1 s
Código de diagnóstico de avería anteriormente activo	Bajo solicitud
Solicitud de anulación de los DTCs activos	Bajo solicitud
Solicitud de anulación de los DTCs anteriores	Bajo solicitud

Los DTCs se transmiten junto con otros datos de diagnóstico codificados que incluyen el número del parámetro sospechoso (número SPN), el identificador del modo de fallo (número FMI) y el número de veces de producción del fallo (número OC). A cada parámetro le corresponde un número SPN, utilizado para visualizar o identificar el elemento de que trata el diagnóstico transmitido. El número FMI define el tipo de fallo detectado en el subsistema identificado por el número SPN. El problema reportado no es obligatoriamente un fallo eléctrico, puede tratarse también de un estado que necesita la información del operador o de un técnico. El número OC indica el número de veces que se resolvió dicho fallo.

Para algunos DTCs, si el DGC-2020 reconoce un par de números de SPN y FMI, se muestra una sola cadena que se enumera en la Tabla F-3. Si el DGC-2020 reconoce un SPN en la Tabla F-3, pero el FMI no coincide con el FMI en la Tabla F-3, a continuación muestra la cadena de la Tabla F-3 correspondiente a la entrada de la tabla donde el FMI es # y una segunda cadena correspondiente al número de FMI enumerado en la Tabla F-2. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe 29 SPN y 13 FMI, se muestra ACCEL PEDAL 2 POSITN y FUERA DE CALIBRACIÓN. Si el DGC-2020 no tiene información descriptiva sobre un SPN y FMI que fue recibido, la descripción se mostrará como "TEXTO NO DISPONIBLE".

Una lista completa de toda la información de diagnóstico que el DGC-2020 obtiene a través de la interfaz del bus CAN está disponible en el Apéndice F.

Códigos de fallo de la unidad de control del motor *mtu*

Un DGC-2020 conectado con un grupo electrógeno provisto de un controlador de motor *mtu* efectúa el seguimiento de los códigos de avería activos emitidos por la unidad *mtu* ECU y los visualiza. Se pueden visualizar los códigos de fallo *mtu* activos con BESTCOMSPlus utilizando el Metering Explorer (explorador de medición) para ampliar la arborescencia *mtu* o en la pantalla del panel delantero, navegando hasta METERING, ALARMS-STATUS, *mtu* FAULT CODES (medición, estado de las alarmas, códigos de fallo *mtu*).

Cada código de fallo se visualiza junto con una descripción del fallo y el número correspondiente al fallo. Si el DGC-2020 no tiene datos descriptivos que correspondan a un número de fallo recibido, se visualizará, como descripción del fallo, el mensaje "NO TEXT AVAILABLE" (ningún texto disponible). Los códigos mostrados por el DGC-2020 son descriptos en el Apéndice D, *Códigos de Fallas del mtu*.

RS-485 (Opcional)

Los controladores DGC-2020 provistos del puerto de comunicación RS-485 opcional (número de estilo xxxRBxxxH) pueden supervisarse y controlarse mediante una red sondeada, empleando el protocolo

Modbus®. El puerto RS-485 soporta una velocidad de transmisión de 1200, 2400, 4800 ó 9600 baudios. Los ajustes Even (paridad par), Odd (impar) o No parity (sin paridad) son posibles. Los parámetros fijos de comunicación incluyen el número de bits de datos (8) y de bits de parada (1). Los valores de los registros Modbus para el DGC-2020 son indicados y definidos más detalladamente en el Anexo B *Comunicaciones Modbus®*. Las conexiones del puerto RS-485 se efectúan en los bornes 14 (485A), 13 (485B) y 12 (485 SHIELD) del DGC-2020.

Módem (opcional)

Cuando una DGC-2020 cuenta con un puerto de módem opcional externo (número de estilo xxxxxExxx), se puede conectar a un módem de salida externo suministrado por el usuario. El módem permite que el DGC-2020 marque hasta cuatro números telefónicos de beepers y anuncie las situaciones seleccionadas por el usuario. Estas situaciones incluyen cualquier estado de alarma o prealarma del DGC-2020, el cierre de cualquier entrada por contacto programable o el inicio de un lapso de enfriamiento. El módem es compatible con los beepers que emplean siete bits de datos con paridad par o módems que empleen ocho bits de datos sin paridad.

Contactos de salida

El funcionamiento de los contactos de salida está supeditado al modo de funcionamiento del DGC-2020. El estado de la entrada por contacto para la parada emergencial (Emergency Stop) impacta también el funcionamiento de los contactos de salida. Cuando la entrada por contacto Emergency Stop está abierta (estado de parada emergencial), se abren las salidas PRESTART, START, y RUN. Cuando la entrada Emergency Stop está cerrada, todos los contactos de salida funcionan normalmente.

Los contactos de salida del DGC-2020 incluyen las salidas PRESTART, START, RUN y 12 salidas programables. Se pueden acondicionar contactos de salida adicionales con un Módulo de Expansión de Contacto CEM-2020.

PRESTART (Prearranque)

Esta salida se cierra para alimentar las bujías de calentamiento del motor. Se puede programar la salida PRESTART para que se cierre durante 30 segundos (máx.) antes del lanzamiento del motor. Se puede programar también la salida PRESTART para que se abra cuando arranque el motor o para que permanezca cerrada durante todo el funcionamiento del motor.

Durante el estado de reposo, se puede configurar el Prearranque en Off, On o con la función de precalentamiento antes del lanzamiento. Si se ha seleccionado la función de precalentamiento antes del lanzamiento, la salida de Prearranque (PRESTART) se cierra durante un lapso igual a la temporización del proceso de prelanzamiento antes de volver al estado de lanzamiento. Si la temporización del prelanzamiento no es superior al lapso de reposo, la salida de Prearranque se cierra durante el lapso total de reposo.

Las conexiones de la salida PRESTART se efectúan en bornes ubicados en el relé PRESTART.

START (Arranque del motor)

Se cierra esta salida cuando el DGC-2020 inicia el lanzamiento del motor. Se abre cuando la excitación magnética (MPU) o la frecuencia del generador indica que el motor está arrancado. La duración del lanzamiento, antes del arranque del motor, depende del tipo de lanzamiento seleccionado (cíclico o continuo). Un lanzamiento cíclico permite efectuar hasta 7 ciclos de una duración de 5 a 15 segundos. El tiempo de lanzamiento continuo puede ajustarse de 5 a 60 segundos.

Las conexiones de la salida START se efectúan en bornes ubicados en el relé START.

RUN (Funcionamiento)

Se cierra esta salida cuando el DGC-2020 inicia un lanzamiento del motor. Permanece cerrada mientras se haya recibido una orden de parada (OFF) o de parada emergencial.

Las conexiones de la salida RUN se efectúan en bornes ubicados en el relé RUN.

Programables

Los controladores DGC-2020 con número de estilo de tipo xxAxBxxxH integran cuatro contactos de salida programables (OUT 1 a 4). Los controladores cuyo número de estilo es de tipo xxBxBxxxH están dotados de doce salidas programables (OUT 1 a 12).

Modos de Funcionamiento

OFF

Mientras está en modo OFF, el DGC-2020 no puede arrancar. No puede arrancarse automáticamente. La lógica programable funciona normalmente en este modo.

RUN

Cuando está en modo RUN (modo manual), el DGC-2020 funciona y no puede apagarse automáticamente. El disyuntor puede abrirse o cerrarse mediante las entradas de la lógica programable. La lógica programable funciona normalmente en este modo.

AUTO

Cuando está en modo AUTO, el DGC-2020 puede arrancarse automáticamente o “auto-arrancar” según una característica de arranque (listadas en siguientes los párrafos). Si el DGC-2020 no está en modo automático, los modos de auto-arranque no tendrán ningún efecto. Los modos de auto-arranque son independientes, salvo una excepción, por lo que cuando un modo de auto-arranque indica que la unidad debería estar funcionando, se produce al arranque. La unidad no se apagará mientras todos los modos de auto-arranque no indiquen que debería estar apagada.

Entrada por contacto del interruptor de transferencia automática (interruptor ATS)

La función programable ATS tiene una entrada asignada BESTCOMSPlus. La unidad arranca y funciona mientras este contacto está cerrado y se apaga cuando se abre el contacto. Este modo es independiente de los demás modos de auto-arranque.

Programa de prueba (Exerciser) del generador

La unidad arranca a la hora configurada y funciona por la duración especificada. El disyuntor se cierra cuando la opción “Run with Load” (funcionamiento con carga) está seleccionada en los parámetros del exerciser del generador. Este modo es independiente de los demás modos de auto-arranque.

Funcionalidad de transferencia por fallo de la alimentación

Si se ha seleccionado la opción de transferencia por fallo de la alimentación, la unidad funcionará incluso cuando se considere mala la red eléctrica, y no se parará en ningún momento hasta que la red vuelva a ser correcta y se vuelva a transferir la carga en la red eléctrica. Este modo es independiente de los demás modos de auto-arranque.

Elemento lógico Funcionamiento con carga (Run with Load)

Cuando se alimenta la entrada de arranque del elemento lógico de funcionamiento con carga, la unidad arranca, cierra su disyuntor y asume la carga según el ratio programado. Si la unidad es el único componente de la carga, se asegura plena carga. Cuando está alimentada la entrada de parada del elemento lógico de funcionamiento con carga, la unidad se descarga según el ratio programado, abre su disyuntor y se para. Este modo funciona conjuntamente con la función Start/stop de la demanda de carga, por lo demás, queda independiente por completo de los demás modos de auto-arranque.

Elemento Lógico funcionamiento motor

La unidad arrancará cuando se alimente la entrada de arranque del elemento lógico de funcionamiento del motor. Cuando se alimenta la entrada de parada del elemento lógico de funcionamiento del motor, la unidad se descarga si estaba cargada, abre el disyuntor si es necesario, se enfría y se para.

Función Start/Stop de la demanda de carga

Si la demanda de carga del sistema es superior al nivel configurado para el tiempo especificado y se ha habilitado la opción de secuenciación, la unidad arranca, cierra su disyuntor y asume la carga según el ratio programado. Cabe notar que la unidad no arrancará si no se ha seleccionado la opción de secuenciación. Si la unidad es el único componente de la carga, se asegura plena carga. Si la carga cae por debajo del nivel de parada para el tiempo especificado, la unidad se descarga según el ratio programado, abre su disyuntor y para. Este modo funciona conjuntamente con el elemento lógico de funcionamiento con carga, por lo demás, queda independiente completamente de los demás modos de auto-arranque.

Interoperabilidad del elemento lógico de funcionamiento con carga y de la función Start/stop de la demanda de carga

Las dos funciones pueden emplearse conjuntamente; no son independientes una de otra. Cualquiera de las dos puede arrancar o parar el sistema, pero pueden compartir ciertas funcionalidades ya que una puede parar el sistema incluso si fue lanzado por la otra. Por consiguiente, si se ha arrancado una máquina pulsando el mando de arranque para un funcionamiento con carga, se podrá apagar la máquina con la función Start/stop de la demanda de carga. Y eso puede resultar útil cuando hay que arrancar varios generadores al mismo tiempo y efectuar una secuenciación (off) en algunos de ellos cuando la carga no los necesita. El mando de arranque para un funcionamiento con carga (Run with Load Start) puede activarse en todas las unidades, lo que provoca su arranque y el cierre de sus disyuntores, y luego, la función Start/stop de la demanda de carga (Demand Start/Stop) y la función de secuenciación pueden apagarlos y encenderlos adaptándose cuando hay variaciones en la carga.

Para que Funcionamiento con Carga y Secuenciamiento operen de forma confiable, es recomendado que las entradas al elemento lógico Funcionamiento con Carga sea pulsado en lugar de sostenerlo apretado. Por ejemplo, si una unidad fue arrancada por secuenciamiento, un pulso en la Funcionamiento con Carga Detiene apagará la unidad. De todos modos, si la Parada de Funcionamiento con Carga es mantenido constante, el secuenciamiento podría nunca arrancar una unidad porque los arranques de secuenciamiento serían inmediatamente negados por la Parada de Funcionamiento con Carga. Similarmente, un Arranque con Funcionamiento con Carga es aplicado y mantenido constante, el secuenciamiento no puede apagar la unidad. Cualquier parada generada por secuenciamiento inmediatamente sería negada por el Arranque de Funcionamiento con Carga.

Estados Operativos

El DGC-2020 pasa por los estados operativos enumerados en la Tabla 3-4 cuando arranca y para el generador.

Tabla 3-4. Estados operativos

Estado	Descripción
Restablecer	El primer estado después de la energización de un DGC-2020. No está en marcha y no puede estar en marcha hasta que se complete la inicialización del sistema.
Listo	El motor no está en marcha. El DGC-2020 está listo para estar en marcha. Este es el estado normal del DGC-2020 en Modo APAGADO y en Modo AUTO, cuando el motor no está en marcha o en el proceso de arranque o parada.
Arranque	El DGC-2020 está arrancando el motor como parte de la secuencia de arranque.
Reposo	El DGC-2020 pone en reposo (no arranca) el arrancador entre los ciclos de arranque como parte de la secuencia de arranque.
En marcha	El motor está en marcha.
Alarma	El motor no está en marcha y se encuentra en el estado de Alarma. El motor no puede estar en marcha hasta que se elimine la alarma presionando el botón APAGADO en el panel frontal. Si el motor está en marcha cuando se ingresa el estado de alarma, se apagará la unidad.
Prearranque	El DGC-2020 se encuentra en estado de prearranque para los fines de precalentamiento o prelubricación del motor con antelación a un arranque del motor.

Estado	Descripción
Refrigeración	El motor está en marcha para permitir el enfriamiento con antelación a un apagado del motor.
Conexión	El motor no está en marcha. El DGC-2020 intenta conectarse a la ECU del motor para leer los datos o establecer una comunicación para control. Este estado precede un arranque del motor como parte de la secuencia de arranque.
Desconectar	El motor no está en marcha y posiblemente esté girando después de la finalización de una sesión de marcha. El DGC-2020 elimina KEY ON de la ECU después de que se completa una sesión de marcha. Esto le permite al motor girar antes de reconectarse a la ECU para leer los datos después de que se para el motor.
Emisión de pulsos	El motor no está en marcha. El DGC-2020 está intentando conectarse a la ECU para leer datos de ella o enviarle solicitudes de datos.
Descargando	Cuando el DGC-2020 es parte de una unidad múltiple, un sistema de reparto de carga, el motor está en marcha, pero la salida de kW se reduce con antelación a un enfriamiento y apagado subsiguiente.

Gestión de los Disyuntores

Introducción

El DGC-2020 puede controlar el disyuntor del generador y el disyuntor de red. Cuando se haya comprobado que la solicitud correspondiente es válida, el DGC-2020 intentará operar el disyuntor, si es posible. El usuario puede optar por controlar el disyuntor del generador, el disyuntor del generador y el disyuntor de red o ninguno de los dos. Se utiliza BESTCOMSPlus para configurar la gestión de los disyuntores (Breaker management). Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus, Gestión de los disyuntores*, para obtener las informaciones de ajuste.

Determinación del estado de los disyuntores

El estado de los disyuntores es determinado utilizando la Lógica Programable BESTLogic+ para configurar los bloques lógicos GENBRK (disyuntor del generador) y MAINSBRK (disyuntor de red). Estos bloques lógicos tienen salidas que se pueden configurar para alimentar un contacto de salida y controlar un disyuntor así como entradas correspondientes al estado y al control de los disyuntores.

Tratamiento de las solicitudes correspondientes a los disyuntores

Los tipos de solicitud correspondiente a los disyuntores incluyen:

- Las solicitudes locales (Local Request) - generadas por las funciones internas y fundadas en los modos operativos.
- Las solicitudes de comunicación (Com Request) - generadas mediante un puerto de comunicación que utiliza BESTCOMSPlus o la interfaz hombre-máquina del panel delantero.
- Las solicitudes lógicas (Logic Request) - generadas a partir del BESTLogicPlus.

El tipo de respuesta que se da a una solicitud (o consulta) local depende del modo operativo del DGC-2020.

RUN Mode(modos funcionamiento)

Cuando está en modo RUN, el disyuntor de red y el disyuntor del generador se pueden cerrar manualmente utilizando entradas por contacto o los botones del disyuntor de La pantalla Control de BESTCOMSPlus.

Modo OFF o AUTO (apagado)

Si está funcionando en modo OFF o AUTO y apagado, no se puede cerrar el disyuntor del generador porque el generador no será estable.

Modo AUTO (En funcionamiento)

Cuando está en modo AUTO y funcionando, la funcionalidad de transferencia por fallo de la alimentación de red controlará automáticamente los disyuntores de red y el disyuntor del generador, o bien el interruptor externo de transferencia automática lanzará el generador y controlará directamente los disyuntores. Además, el disyuntor del generador puede controlarse automáticamente mediante la función start/stop, la función temporizador de programación o un arranque RUNWLOAD (funcionamiento con carga) a partir del PLC. El disyuntor del generador puede controlarse manualmente utilizando salidas o entradas por contacto o los botones del disyuntor de la pantalla Control de BESTCOMSPlus.

Funcionamiento de los disyuntores

El DGC-2020 intentará cerrar un disyuntor sólo después de haber comprobado que puede ser cerrado. Si no es así, se ignorará la solicitud de cierre. Sólo se puede cerrar un disyuntor a la vez. Una sincronización es necesaria antes de cerrar el disyuntor en un bus con tensión. Es posible efectuar un cierre en un bus sin tensión después de haber respectado los requerimientos definidos por el usuario (valores límites y temporización).

Determinación de la posibilidad de cerrar un disyuntor

El disyuntor del generador, antes de poder cerrarse, debe haberse configurado en BESTCOMSPlus. Si sólo se ha configurado el disyuntor del generador (no se ha configurado el disyuntor de red), el DGC-2020 analiza las parametrizaciones del usuario para determinar si el lado generador del disyuntor está estable y si el lado bus está estable o sin tensión. Si se han configurado el disyuntor del generador y el disyuntor de red y ambos están abiertos, el DGC-2020 cerrará el disyuntor del generador si el lado generador del disyuntor es estable. Si se han configurado ambos disyuntores y el disyuntor de red está cerrado, el DGC-2020 cerrará el disyuntor del generador después de haber comprobado que ambos lados del disyuntor del generador son estables y que el DGC-2020 está efectuando una sincronización.

El disyuntor de red, antes de poder cerrarse, debe haberse configurado en BESTCOMSPlus. Si se han configurado el disyuntor del generador y el disyuntor de red y ambos están abiertos, el DGC-2020 cerrará el disyuntor de red si el lado alimentación del disyuntor es estable. Si se han configurado ambos disyuntores y el disyuntor del generador está cerrado, el DGC-2020 cerrará el disyuntor de red después de haber comprobado que ambos lados del disyuntor de red son estables.

Cambio del estado de los disyuntores

Una sincronización es necesaria cuando se cierra un disyuntor en un bus con tensión. El estado del bus tiene prioridad en la función de sincronización. Si la sincronización está en curso y el bus se vuelve inestable, se interrumpe la sincronización. Para cerrar un disyuntor en un bus sin tensión, el DGC-2020 genera una solicitud de cierre del disyuntor. La función de cierre se ejecuta sin sincronización.

Los bloques lógicos GENBRK y MAINSBRK incluyen salidas de lógica Open (abierto) y Close (cerrado) que pueden configurarse para alimentar un contacto de salida que, a su vez, hace funcionar el disyuntor. Se utiliza la pantalla Synchronizer (sincronizador) en BESTCOMSPlus para ajustar el tipo de contacto de salida (impulsos o continuo).

Si parece que el disyuntor no funciona correctamente, referirse a la Sección 8, *Mantenimiento y arreglos*.

Funcionamiento del sincronizador

El sincronizador adapta la tensión y frecuencia del generador en función de las entradas del bus cuando el DGC-2020 desea cerrar el generador en un bus estable, con tensión.

- El DGC-2020 debe integrar la opción de sincronización.
- La tensión del generador debe ser estable.
- La tensión del bus debe ser estable.
- El DGC-2020 debe estar iniciando un cierre de disyuntor.

He aquí las fuentes posibles de un cierre de disyuntor:

- El DGC-2020 por sí mismo, cuando la opción de transferencia automática (ATS) está habilitada.
- El DGC-2020 por sí mismo, cuando el elemento Run with Load (funcionamiento con carga) recibe un impulso de arranque en la lógica programable.

- El DGC-2020 por sí mismo, cuando ha sido lanzado por medio de la función de arranque de la demanda de carga (funcionalidad Demand Start/Stop), en el marco de una secuenciación.
- El DGC-2020 por sí mismo, cuando ha sido arrancado por el temporizador de programación (Exercise Timer) y la opción *Run with Load* (funcionamiento con carga) ha sido seleccionada en los parámetros del exerciser del generador.
- Los contactos de entrada de cierre manual del disyuntor aplicados en las entradas Open y Close del lateral izquierdo del elemento lógico del disyuntor del generador, en la lógica programable.

Estas fuentes de cierre sólo funcionarán si el DGC-2020 está en modo AUTO. Cuando el DGC-2020 está en modo RUN, sólo es posible iniciar un cierre del disyuntor mediante los contactos de entrada de cierre manual del disyuntor.

En configuraciones Y, delta, delta aterrada, o monofásicas AB, el sincronizador se alinea con la tensión en los terminales GEN VA con aquellos del terminales VA del BUS y la tensión en el terminal VB GEN con la del terminal VB del BUS. En otras palabras, el DGC-2020 alinea la tensión de la fase AB L-L del generador con la tensión de fase AB L-L del bus. Para que el sincronizador provea correcta alineación de fase en un interruptor las tensiones de AB L-L del lado generador del interruptor deben ser cableadas con los terminales GEN VA y GEN VB en el DGC-2020. Las tensiones de fase AB L-L en el lado bus del interruptor (el bus al cual el generador cuando el interruptor sea cerrado) debe ser cableado a los terminales BUS VA y BUS VB en el DGC-2020. Vea la Sección 6, *Instalación*, para una conexión Y para un diagrama de aplicación típico.

En configuraciones monofásicas AC, el sincronizador se alinea con la tensión en los terminales GEN VA con aquellos del terminales VA del BUS y la tensión en el terminal VC GEN con la del terminal VB del BUS. En otras palabras, el DGC-2020 alinea la tensión de la fase CA L-L del generador con la tensión de fase AB L-L del bus. Para que el sincronizador provea correcta alineación de fase en un interruptor las tensiones de CA L-L del lado generador del interruptor deben ser cableadas con los terminales GEN VA y GEN VC en el DGC-2020. Las tensiones de fase CA L-L en el lado bus del interruptor (el bus al cual el generador cuando el interruptor sea cerrado) debe ser cableado a los terminales BUS VA y BUS VB en el DGC-2020. Vea la Sección 6, *Instalación*, para una conexión monofásica AC para un diagrama de aplicación típico.

Se puede influir en la velocidad del generador por medio de la función trim de velocidad (activa permanentemente cuando está habilitada) o por medio del sincronizador. Dado que la función trim de velocidad puede provocar cierta actividad en las salidas de desviación de la velocidad (speed-bias) cuando se efectúan operaciones de arreglos en el sincronizador, se recomienda desactivar la función trim de velocidad.

Una forma de saber si el sincronizador está activo es observar el panel delantero del DGC-2020. Cuando lo está, el DGC-2020 muestra el alcance y el ángulo del sincronizador, y los valores de error de tensión en el panel delantero.

Otro método es verificar las señales de salida de aumento y disminución del regulador y del AVR. Primero, inhabilite la función de ajuste de velocidad. Si el tipo de salida de control de desvío del regulador o del AVR es contacto, verifique los pulsos de aumento o disminución que provienen del DGC-2020 durante la sincronización. Si es tipo analógico, verifique las salidas analógicas de desvío del regulador o del AVR en el módulo de reparto de carga con un voltímetro durante la sincronización. Si no hay impulsos de subida/descenso o no se nota ninguna fluctuación en las tensiones de las salidas analógicas de desviación, es decir que el sincronizador no está activado.

Un método fácilmente disponible para comprobar el funcionamiento del sincronizador durante la configuración y puesta en marcha iniciales consiste en conectar una bombilla desde la fase B de la máquina sincronizada hasta la fase B del bus. Si es el caso, se pueden emplear tres bombillas (una en cada fase). La(s) bombilla(s) debe(n) estar apagadas o muy atenuada(s) cuando todo está OK para que se cierre el disyuntor.

Si no es práctico usar bombillas de luz, un voltímetro puede ser conectado a través de los terminales GEN VA y BUS VA. Cuando el DGC-2020 reporta que el ángulo de deslizamiento está cerca a cero, la tensión leída por el multímetro debería estar cerca de cero. Para un sistema ac monofásico, conecte el voltímetro a través de los terminales GEN VB y BUS VB o GEN VC y BUS VB.

Si el DGC-2020 está indicando que el ángulo está en cero o cerca, pero el ángulo de deslizamiento medido a través del interruptor no está cerca de cero, parece que las señales medidas por el DGC-2020 no son las señales que están presentes en el interruptor. En este caso, todas los cableados deberían ser verificados para verificar que la tensión en el terminal GEN VA del DGC-2020 coincide con la tensión presente en la conexión de la Fase A en el lado generador del interruptor, que la tensión en el terminal GEN VB del DGC-2020 coincide con la tensión presente en la conexión de la Fase B del lado generador del interruptor y que la tensión en el terminal GEN VC del DGC-2020 coincide con la tensión presente en la conexión de la Fase C del lado generador del interruptor. Una verificación similar debería ser realizada desde los terminales BUS VA y BUS VB en el DGC-2020 para las conexiones de la Fase A y Fase B en el lado bus del interruptor.

También es requerido que la rotación de fase es el mismo en ambos lados del interruptor para que la sincronización sea posible.

NOTA

Cuando se usa el sincronizador del DGC-2020, se recomienda que salidas locales de relés del DGC-2020 sean usadas los comandos de cierre del interruptor para minimizar la posibilidad de cierres fuera del ángulo deseado de cierre del interruptor.

Si salidas remotas (CEM-2020) van a usarse para comandos de cierre del interruptor, se recomienda que el tipo de sincronización de anticipo sea usado, y el tiempo de espera de cierre del interruptor sea ajustado de acuerdo con posibles salidas a relé del CEM-2020 (típicamente 50 ms) para alcanzar el ángulo deseado de cierre del interruptor.

Si parece que el sincronizador no funciona correctamente, referirse a la Sección 8, *Mantenimiento y Arreglos*.

Arbitraje de cierre del interruptor de bus muerto

EL arbitraje de cierre del interruptor asegura que únicamente una maquina (asignada por el gestinonador de sistema) cierra su interruptor a un bus muerto. El gestorador de sistema controla la secuencia del generador. El gestorador del sistema es la unidad con la más baja ID no cero de secuencia numerada. Luego que la máquina manda un requerimiento de cierre de bus muerto y el gestorador de sistema lo concede, la máquina que recibe la concesión cierra su interruptor para el bus muerto. Ahora que el bus no está más muerto, todas las unidades restantes deben sincronizarse al bus vivo.

Unidades individuales envían requerimiento de cierre de bus muerto para el gestorador de sistema cuando quieren cerrar sus interruptores de generador y un bus muerto es detectado. Una unidad individual envía a requerimiento de cierre de bus muerto cuando todo lo siguiente es verdadero:

1. Es generador está estable
2. Un bus muerto es detectado
3. Una requerimiento de cierre del interruptor de generador es recibido

Una unidad individual con su parámetro Tipo de Sistema puesto a Generador Múltiple no cerrará su interruptor sobre el bus muerto a menos que reciba una concesión de cierre de bus muerto desde el gestorador del sistema vía Ethernet. El LSM-2020 provee comunicación Ethernet entre el DGC-2020 y la red. El parámetro Tipo de Sistema es encontrado en la pantalla *Ajustes de Sistema* en BESTCOMSP^{Plus}. Luego que una unidad individual envía requerimiento de cierre de bus muerto y recibe una concesión de cierre de bus muerto desde el gestorador de sistema, la unidad mantiene su requerimiento de cierre de bus muerto a menos que uno de lo siguiente ocurra:

- La concesión de cierre de bus muerto es removida por el gestorador de sistema
- El interruptor del generador encuentra una falla de cierre de interruptor
- Una requerimiento de cierre del interruptor de generador es recibido
- El generador se vuelve inestable

Una unidad individual puede cerrar a un bus muerto en cualquier momento cuando el parámetro Tipo de Sistema es puesto a Generador Único o un LSM-2020 no está proveyendo comunicación Ethernet entre el DG-2020 y la red.

La ID de Unidad del gestor de sistema puede ser encontrado en el panel frontal de cada unidad y en BESTCOMSPlus. Referirse a la Sección 2, *Interfaz Hombre Máquina, Pantalla de Operación, Pantalla de Estado de Red del Generador*.

Todas las unidades en el sistema reportando un bus muerto deben ser visibles al gestor de sistema vía Ethernet antes de que cualquier concesión de cierre de bus sea enviada. El gestor de sistema remueve cualquier concesión de cierre de interruptor muerto si cualquier máquina reporta que el bus no está muerto. Una concesión de cierre de bus muerto no es removida por el gestor de sistema a menos que la unidad que recibió la concesión remueva su requerimiento u otra máquina reporte que el bus no está muerto.

Para operación consistente, todas las unidades deberían ser configuradas con el mismo criterio de demanda de arranque/parada y secuencia. Esto asegura que la funcionalidad del gestor de sistema es transferido de acuerdo los cambios de ID secuencia mas bajos no cero en el sistema.

Registro de los Eventos

Se conservan todos los eventos relativos al sistema en un registro de los eventos, en memoria no volátil. Se memorizan 50 registros de eventos y cada registro estampa la hora de la primera y última producción del evento así como el número de casos en que se produjo el evento. Asimismo, cada registro incluye detalles sobre el tiempo, fecha y horas de funcionamiento para los 30 casos más recientes del evento. No se pueden grabar más de 99 casos de producción de los eventos. Si se produce un evento de otro tipo que los eventos grabados en los 50 registros de la memoria, se suprime del registro el evento cuya última producción tiene la fecha más lejana y se sustituye por la nueva categoría. Puesto que se memorizan 50 registros de evento con hasta 99 producciones, un historial de aproximadamente 5.000 eventos específicos se conservará en el DGC-2020. Se memorizan datos de producción detallados para los 30 producciones más recientes de cada registro de evento, por lo tanto existen 50 registros de evento, incluidos detalles sobre tiempo, fecha y horas de funcionamiento de hasta 1.500 producciones específicas del evento.

Se puede utilizar BESTCOMSPlus para visualizar y descargar el registro de los eventos. El registro de los eventos puede visualizarse también a partir de la interfaz hombre-máquina del panel delantero accediendo a *Medición, Estatuto de Alarmas, Registro de los Eventos*. Utilizar las teclas ascendentes y descendentes para resaltar un evento y pulsar la tecla *Right* (derecha) para visualizar el resumen de dicho registro de eventos. El resumen incluye la descripción del evento, la fecha, el tiempo y las horas de funcionamiento de la primera producción del evento, además de la fecha, tiempo y horas de funcionamiento de la producción más reciente del evento. Para visualizar los detalles de las producciones del evento, pulsar la tecla *Down* (descendente) hasta que se resalte DETAILS (detalles) y, luego, pulsar la tecla *Right*. El número de producciones puede modificarse pulsando la tecla *Edit* (edición), las teclas *Up/Down* (ascendente/descendente) para seleccionar #, y pulsar la tecla *Edit* otra vez para salir. La Tabla 3-5 enumera todas las cadenas (como se muestra en el registro de eventos), las causas y las acciones correctivas de eventos posibles.

Tabla 3-5. Lista de eventos

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
27-1 DISPARO A	Disparo de subtenensión 27-1 (Alarma)
	Causa: La tensión del generador se encuentra por debajo del umbral de subtenensión 27-1 en al menos una fase y el elemento Subtenensión 27-1 está configurado como alarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión baja.
27-1 DISPARO P	Disparo de subtenensión 27-1 (Prealarma)
	Causa: La tensión del generador se encuentra por debajo del umbral de subtenensión 27-1 en al menos una fase y el elemento Subtenensión 27-1 está configurado como prealarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión baja.
27-2 DISPARO A	Disparo de subtenensión 27-2 (Alarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: La tensión del generador se encuentra por debajo del umbral de subtenensión 27-2 en al menos una fase y el elemento Subtenensión 27-2 está configurado como alarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión baja.
27-2 DISPARO P	Disparo de subtenensión 27-2 (Prealarma)
	Causa: La tensión del generador se encuentra por debajo del umbral de subtenensión 27-2 en al menos una fase y el elemento Subtenensión 27-2 está configurado como prealarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión baja.
32 POTENCIA INVERSA A	Disparo de potencia inversa 32 (Alarma)
	Causa: El generador absorbe potencia en un nivel mayor que el umbral de protección de potencia inversa 32 y el elemento de protección Potencia inversa 32 está configurado como alarma.
	Acción correctiva: Revise la polaridad de todos los transformadores de potencial y los transformadores de corriente utilizados en la máquina. Revise el sistema de circuitos y los componentes de reparto de carga y verifique que todas las máquinas en el sistema de reparto de carga reciban correctamente el estado del disyuntor del generador. Si la máquina se encuentra conectada en paralelo con el servicio, verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente.
32 POTENCIA INVERSA P	Disparo de potencia inversa 32 (Prealarma)
	Causa: El generador absorbe potencia en un nivel mayor que el umbral de protección de potencia inversa 32 y el elemento de protección Potencia inversa 32 está configurado como prealarma.
	Acción correctiva: Revise la polaridad de todos los transformadores de potencial y los transformadores de corriente utilizados en la máquina. Revise el sistema de circuitos y los componentes de reparto de carga y verifique que todas las máquinas en el sistema de reparto de carga reciban correctamente el estado del disyuntor del generador. Si la máquina se encuentra conectada en paralelo con el servicio, verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente.
40 DISPARO A	Disparo de pérdida de excitación 40 (Alarma)
	Causa: El generador absorbe kvar a un nivel por sobre el umbral de protección de pérdida de excitación 40 y el elemento Pérdida de excitación 40 está configurado como alarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del sistema y el regulador de tensión del sistema. En un sistema en isla, verifique que el DGC-2020 esté configurado para el reparto de kvar y verifique que funcione correctamente la comunicación entre los grupos electrógenos. Si el DGC-2020 no brinda reparto de kvar en un sistema en isla, verifique que el regulador de tensión se encuentre en el modo de caída o contracorriente. Verifique que todas las entradas de contacto hacia el regulador de tensión se reciban correctamente. Si esto ocurre mientras se encuentra conectado en paralelo con el servicio, verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Revise los ajustes del regulador de tensión y la programación.
40 DISPARO P	Disparo de pérdida de excitación 40 (Prealarma)
	Causa: El generador absorbe kvar a un nivel por sobre el umbral de protección de pérdida de excitación 40 y el elemento Pérdida de excitación 40 está configurado como prealarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del sistema y el regulador de tensión del sistema. En un sistema en isla, verifique que el DGC-2020 esté configurado para el reparto de kvar y verifique que funcione correctamente la comunicación entre los grupos electrógenos. Si el DGC-2020 no brinda reparto de kvar en un sistema en isla, verifique que el regulador de tensión se encuentre en el modo de caída o contracorriente para el reparto del sistema en isla. Verifique que todas las entradas de contacto hacia el regulador de tensión se reciban correctamente. Si esto ocurre mientras se encuentra conectado en paralelo con el servicio, verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Revise los ajustes del regulador de tensión y la programación.
47 DESEQUILIBRIO FASE A	Disparo de desequilibrio de fase 47 (Alarma)
	Causa: La diferencia en las tensiones línea a línea del generador entre las fases es mayor que el umbral de desequilibrio de fase 47 y el elemento Desequilibrio de fase 47 está configurado como alarma.
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador y la carga para detectar la causa del desequilibrio de fase. Esto podría estar causado por la pérdida de un tramo del cableado hacia la máquina.
47 DESEQUILIBRIO FASE P	Disparo de desequilibrio de fase 47 (Prealarma)
	Causa: La diferencia en las tensiones línea a línea del generador entre las fases es mayor que el umbral de desequilibrio de fase 47 y el elemento Desequilibrio de fase 47 está configurado como prealarma.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador y la carga para detectar la causa del desequilibrio de fase. Esto podría estar causado por la pérdida de un tramo del cableado hacia la máquina.
51-1 SOBRECORRIENTE A	Disparo de sobrecorriente 51-1 (Alarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-1 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-1 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
51-1 SOBRECORRIENTE P	Disparo de sobrecorriente 51-1 (Prealarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-1 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-1 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
51-2 SOBRECORRIENTE A	Disparo de sobrecorriente 51-2 (Alarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-2 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-2 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
51-2 SOBRECORRIENTE P	Disparo de sobrecorriente 51-2 (Prealarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-2 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-2 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
51-3 SOBRECORRIENTE A	Disparo de sobrecorriente 51-3 (Alarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-3 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-3 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
51-3 SOBRECORRIENTE P	Disparo de sobrecorriente 51-3 (Prealarma) Causa: La corriente del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrecorriente 51-3 en al menos una fase y el elemento Sobrecorriente 51-3 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga para detectar el origen de la condición de sobrecorriente. Verifique la integridad de la comunicación entre los grupos electrógenos.
59-1 DISPARO A	Disparo de sobretensión 59-1 (Alarma) Causa: La tensión del generador se encuentra por sobre el umbral de sobretensión 59-1 en al menos una fase y el elemento Sobretensión 59-1 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión alta.
59-1 DISPARO P	Disparo de sobretensión 59-1 (Prealarma) Causa: La tensión del generador se encuentra por sobre el umbral de sobretensión 59-1 en al menos una fase y el elemento Sobretensión 59-1 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión alta.
59-2 DISPARO A	Disparo de sobretensión 59-2 (Alarma) Causa: La tensión del generador se encuentra por sobre el umbral de sobretensión 59-2 en al menos una fase y el elemento Sobretensión 59-2 está configurado como alarma.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión alta.
59-2 DISPARO P	Disparo de sobretensión 59-2 (Prealarma) Causa: La tensión del generador se encuentra por sobre el umbral de sobretensión 59-2 en al menos una fase y el elemento Sobretensión 59-2 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, el regulador de tensión del generador y la carga para detectar las fallas que podrían causar las condiciones de tensión alta.
78 DISP VECT CAMB A	Disparo de cambio de vector 78 (Alarma) Causa: La unidad está funcionando en Paralelo a la red principal y la cantidad de grados entre los sucesivos cruces por cero de la tensión de fase ha cambiado a una cantidad mayor que el umbral de cambio de vector 78. En general, esto indica la pérdida del servicio al cual el generador está conectado en paralelo. Esto se considera Protección por pérdida de red principal y está previsto como medio para desconectar el generador antes de que ocurra un daño en el caso de la pérdida del servicio. Cuando está configurado como alarma, esto causará un apagado de la máquina. Acción correctiva: Revise la pérdida de servicio mientras está funcionando en paralelo con el servicio. Si se pierde el servicio, la protección operará según se desea. Verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Verifique que los ajustes se encuentren en un nivel que no cause disparos molestos al agregar o extraer grandes cargas de bloque mientras está conectado en paralelo con el servicio.
78 DISP VECT CAMB P	Disparo de cambio de vector 78 (Prealarma) Causa: La unidad está funcionando en Paralelo a la red principal y la cantidad de grados entre los sucesivos cruces por cero de la tensión de fase ha cambiado a una cantidad mayor que el umbral de cambio de vector 78. En general, esto indica la pérdida del servicio al cual el generador está conectado en paralelo. Esto se considera Protección por pérdida de red principal y está previsto como medio para desconectar el generador antes de que ocurra un daño en el caso de la pérdida del servicio. Cuando está configurado como alarma, esto causará un apagado de la máquina. Acción correctiva: Revise la pérdida de servicio mientras está funcionando en paralelo con el servicio. Si se pierde el servicio, la protección operará según se desea. Verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Verifique que los ajustes se encuentren en un nivel que no cause disparos molestos al agregar o extraer grandes cargas de bloque mientras está conectado en paralelo con el servicio.
81 ROC DF/DT TRIP A	Disparo de DF/DT de tasa de variación de frecuencia 81 (Alarma) Causa: La unidad está funcionando en Paralelo a la red principal y la frecuencia varía a una tasa por sobre el umbral de tasa de variación de frecuencia 81. En general, esto indica la pérdida del servicio al cual el generador está conectado en paralelo. Esto se considera Protección por pérdida de red principal y está previsto como medio para desconectar el generador antes de que ocurra un daño en el caso de la pérdida del servicio. Cuando está configurado como alarma, esto causará un apagado de la máquina. Acción correctiva: Revise la pérdida de servicio mientras está funcionando en paralelo con el servicio. Si se pierde el servicio, la protección operará según se desea. Verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Verifique que los ajustes se encuentren en un nivel que no cause disparos molestos al agregar o extraer grandes cargas de bloque mientras está conectado en paralelo con el servicio.
81 ROC DF/DT TRIP P	Disparo de DF/DT de tasa de variación de frecuencia 81 (Prealarma) Causa: La unidad está funcionando en Paralelo a la red principal y la frecuencia varía a una tasa por sobre el umbral de tasa de variación de frecuencia 81. En general, esto indica la pérdida del servicio al cual el generador está conectado en paralelo. Esto se considera Protección por pérdida de red principal y está previsto como medio para desconectar el generador antes de que ocurra un daño en el caso de la pérdida del servicio. Cuando está configurado como prealarma, la máquina continuará funcionando, pero anunciará la prealarma. Acción correctiva: Revise la pérdida de servicio mientras está funcionando en paralelo con el servicio. Si se pierde el servicio, la protección operará según se desea. Verifique que el elemento de la lógica Paralelo a la red principal esté orientado correctamente. Verifique que los ajustes se encuentren en un nivel que no cause disparos molestos al agregar o extraer grandes cargas de bloque mientras está conectado en paralelo con el servicio.
81O DISPARO A	Disparo de sobrefrecuencia 81 (Alarma) Causa: La frecuencia del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrefrecuencia 81 y el elemento Sobrefrecuencia 81 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el ajuste Frecuencia nominal, el desvío de velocidad en el regulador del motor, el regulador del motor y todo dispositivo de reparto de carga en aplicaciones de generadores múltiples.
81O DISPARO P	Disparo de sobrefrecuencia 81 (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: La frecuencia del generador se encuentra por sobre el umbral de sobrefrecuencia 81 y el elemento Sobrefrecuencia 81 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el ajuste Frecuencia nominal, el desvío de velocidad en el regulador del motor, el regulador del motor y todo dispositivo de reparto de carga en aplicaciones de generadores múltiples.
81U DISPARO A	Disparo de subfrecuencia 81 (Alarma) Causa: La frecuencia del generador se encuentra por debajo del umbral de subfrecuencia 81 y el elemento Subfrecuencia 81 está configurado como alarma. Acción correctiva: Revise el ajuste Frecuencia nominal, el desvío de velocidad en el regulador del motor, el regulador del motor y todo dispositivo de reparto de carga en aplicaciones de generadores múltiples.
81U DISPARO P	Disparo de subfrecuencia 81 (Prealarma) Causa: La frecuencia del generador se encuentra por debajo del umbral de subfrecuencia 81 y el elemento Subfrecuencia 81 está configurado como prealarma. Acción correctiva: Revise el ajuste Frecuencia nominal, el desvío de velocidad en el regulador del motor, el regulador del motor y todo dispositivo de reparto de carga en aplicaciones de generadores múltiples.
MÓD AEM CONEC P	Falla de comunicación del AEM-2020 (Prealarma) Causa: Ha fallado la comunicación con el AEM-2020. La máquina continuará funcionando, pero anunciará la prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en el bus de la CAN. Verifique que una resistencia terminal de 120 ohmios se encuentre instalada en cada extremo del cable principal. Verifique que el AEM-2020 esté energizado y que el LED parpadee para indicar que funciona correctamente. Si existen fallas de comunicación intermitentes, desenchufe y restablezca los conectores en el AEM-2020.
SA 1 AEM FUE RGO (1 to 4)	Salida analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 4) (Estado) Causa: La salida programable está intentando orientarse a un nivel fuera del rango configurado. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Revise el parámetro que orienta la salida analógica y verifique que se encuentre dentro del rango válido. Verifique que el rango utilizado para mapear el parámetro al rango de la salida analógica sea correcto.
SA 1 AEM FUE RGO A (1 to 4)	Salida analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 4) (Alarma) Causa: La salida programable está intentando orientarse a un nivel fuera del rango configurado y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro que orienta la salida analógica y verifique que se encuentre dentro del rango válido. Verifique que el rango utilizado para mapear el parámetro al rango de la salida analógica sea correcto.
SA 1 AEM FUE RGO P (1 to 4)	Salida analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 4) (Prealarma) Causa: La salida programable está intentando orientarse a un nivel fuera del rango configurado y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro que orienta la salida analógica y verifique que se encuentre dentro del rango válido. Verifique que el rango utilizado para mapear el parámetro al rango de la salida analógica sea correcto.
AL ECU FALLA P	ECU defectuosa (Prealarma) Causa: Se han recibido datos de bits (0 o 1) de una ECU de la <i>mtu</i>, que indican que la ECU tiene un defecto. Acción correctiva: Consulte al fabricante del motor para determinar la acción correctiva para esta condición.
ALG EN 1 O1 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 O1 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 O1 P 1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 O2 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 O2 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 O2 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por sobre el ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por sobre el ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 OOR (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Estado) Causa: La entrada programable recibe un valor fuera del rango configurado. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro se encuentra fuera del rango configurado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 OOR A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: La entrada programable recibe un valor fuera del rango configurado y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro se encuentra fuera del rango configurado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 OOR P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: La entrada programable recibe un valor fuera del rango configurado y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro se encuentra fuera del rango configurado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 U1 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 U1 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
ALG EN 1 U1 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Prealarma)
	Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento.
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 U2 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Estado)
	Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma.
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 U2 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Alarma)
	Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento.
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ALG EN 1 U2 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Prealarma)
	Causa: La Entrada X del Módulo de expansión analógico se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Esto indica que la entrada analógica programable está midiendo a un nivel por debajo del ajuste del umbral. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento.
	Acción correctiva: Revise el parámetro medido por la entrada y verifique que no indique que el parámetro medido se encuentra por debajo del ajuste del umbral deseado. Si no es así, revise la integridad del cableado entre el transductor analógico que orienta la entrada y la entrada analógica misma. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Verifique que el rango utilizado para mapear el rango de parámetro al rango de la entrada analógica sea correcto. Verifique que el valor medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales.
ERROR DE CIRCUITO ATS	Error de circuito ATS (prealarma)
	Causa: El modo de entrada de la función programable ATS está configurado como complementario, y la entrada normalmente abierta y la entrada normalmente cerrada no están en los estados opuestos durante un tiempo mayor que el retardo de error de circuito.
	Acción correctiva: Verifique todo el cableado y los contactos o interruptores que forman parte del circuito ATS y corrija cualquier problema encontrado.
ENTRDA ATS CRRDA	Entrada de ATS (Estado)
	Causa: Esto indica que la entrada de ATS ha cambiado su estado de abierto a cerrado.
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
MODO AUTO	El DGC-2020 entró en el Modo automático (Estado)
	Causa: Esto indica que el DGC-2020 ingresó al Modo AUTO. Esto se puede realizar con los botones del panel frontal, la comunicación con Modbus, la comunicación con BESTCOMSPlus o la lógica.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
REINICIO AUTO	Rearranque automático en curso (Estado) Causa: La función de Rearranque automático del DGC-2020 está en proceso de restablecer las alarmas y rearmar la unidad. Esto ocurre solo cuando la función Rearranque automático está habilitada. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FALLO REINICIO AUTO A	Falla de rearmar automático (Alarma) Causa: La función Rearranque automático del DGC-2020 intentó y no pudo rearmar el motor la cantidad de veces programadas en el ajuste Cantidad de intentos de arranque. Esto ocurre solo cuando la función Rearranque automático está habilitada. Acción correctiva: Revise qué alarmas están en vigencia o aparecen en el registro de eventos y resuelva los problemas indicados. Luego, elimine las alarmas y rearmar o deje a la unidad en el Modo AUTO, y verifique que la unidad arranque y funcione.
FAL CARG BAT A	Falla de cargador de batería (Alarma) Causa: La entrada de contacto relacionada con la función programable Falla de cargador de batería ha sido verdadera en el transcurso de la duración del Retardo de activación por falla de cargador de batería y la función programable Falla de cargador de batería está configurada como alarma. Acción correctiva: Corrija los problemas con el cargador de batería.
FAL CARG BAT P	Falla de cargador de batería (Prealarma) Causa: La entrada de contacto relacionada con la función programable Falla de cargador de batería ha sido verdadera en el transcurso de la duración del Retardo de activación por falla de cargador de batería y la función programable Falla de cargador de batería está configurada como prealarma. Acción correctiva: Corrija los problemas con el cargador de batería.
SOBRETENS BAT P	Sobretensión de batería (Prealarma) Causa: La tensión de la batería se encuentra por sobre el ajuste del umbral de prealarma de sobretensión de batería. Acción correctiva: Corrija los problemas con el cargador de batería del sistema o el alternador de carga que causan el aumento de tensión de la batería por sobre los límites normales.
PRIZ BATTLE	Priorización Battle (Estado) Causa: La entrada de contacto relacionada con la función programable Priorización Battle es verdadera. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
BARRA RTCN INV	Rotación inversa del bus (Prealarma) Causa: La rotación detectada del bus no coincide con el ajuste Rotación de fase (A-B-C o A-C-B). Esto puede estar causado por fases cruzadas entre los transformadores de detección y los terminales del DGC-2020. Por ejemplo, el PT de fase B conectado a los terminales de entrada de fase C y el PT de fase C conectado a los terminales de entrada de fase B. Acción correctiva: Verifique que el ajuste Rotación de fase esté configurado correctamente para la rotación deseada. Revise el cableado de los PT de detección para garantizar que estén cableados correctamente para la rotación deseada.
COMUN CAN APAG	El bus de la CAN ingresó en el estado de bus apagado (Estado) Causa: La comunicación del bus de la CAN entre el DGC-2020 y la ECU del motor, CEM-2020, o el AEM-2020 ingresó en un estado de bus apagado y detuvo la comunicación. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. Durante la instalación y la puesta en servicio, se pueden esperar algunas ocurrencias. Acción correctiva: Verifique que la ECU del motor y/o el CEM-2020/AEM-2020 se encuentren energizados cuando se espera la comunicación. Revise el cableado del bus de la CAN desde la ECU hasta el DGC-2020. Verifique que una resistencia de 120 ohmios se encuentre instalada en cada extremo del cable principal.
CAN ERR PASSIVE	El bus de la CAN ingresó en el estado de error pasivo (Estado) Causa: La comunicación del bus de la CAN entre el DGC-2020 y la ECU del motor, CEM-2020, o el AEM-2020 ingresó en un estado de ERROR PASIVO. En este estado, se recibirá la comunicación, pero no se transmitirá en el bus de la CAN. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. Durante la instalación y la puesta en servicio, se pueden esperar algunas ocurrencias. Acción correctiva: Verifique que la ECU del motor y/o el CEM-2020/AEM-2020 se encuentren energizados cuando se espera la comunicación. Revise el cableado del bus de la CAN desde la ECU hasta el DGC-2020. Verifique que una resistencia de 120 ohmios se encuentre instalada en cada extremo del cable principal.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
FALLO COMUNICA CEM P	Falla de comunicación del CEM-2020 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> Ha fallado la comunicación con el CEM-2020. Se anuncia una prealarma, pero la máquina continúa en marcha.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en el bus de la CAN. Verifique que una resistencia de 120 ohmios se encuentre instalada en cada extremo del cable principal. Verifique que el CEM-2020 esté energizado y que el LED parpadee para indicar que funciona correctamente. Si existen fallas de comunicación intermitentes, desenchufe y restablezca los conectores en el CEM-2020.
INCOMP EQUI CEM P	El CEM-2020 conectado es del tipo incorrecto (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El ajuste para la cantidad de salidas del CEM-2020 no coincide con la cantidad de salidas en el CEM-2020 conectado.
	<i>Acción correctiva:</i> Cambie el ajuste para que coincida con la cantidad de salidas del CEM-2020.
CARGADOR 1 CA APAGADO OFF P	Cargador de batería núm. 1 CA Apagado (Prealarma)
	<i>Causa:</i> La potencia CA al cargador de batería está apagada o desconectada.
	<i>Acción correctiva:</i> Reestablecer la potencia CA al cargador de batería.
CARGADOR 1 FALLA DE BAT. P	Falla de batería del cargador de batería núm. 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería 1 ha detectado que la batería ha fallado.
	<i>Acción correctiva:</i> Revisar la batería existente y sus conexiones asociadas. De ser necesario reemplace la batería. Corrija cualquier problema valiéndose del arnés de cables de batería.
FALLA DE LAS COMUNICACIONES DE CARGADOR 1	Falla de comunicaciones del cargador de batería 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> J1939 se esperan comunicaciones del cargador de batería, pero no se están recibiendo.
	<i>Acción correctiva:</i> Revisar los cables y terminaciones del Bus CAN. Verificar que el cargador de batería esté ajustado para comunicaciones J1939. Dé servicio al cargador o reemplácelo si es necesario.
FALLA DE CARGADOR 1 P	Falla del cargador del cargador de batería núm. 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado que ha fallado.
	<i>Acción correctiva:</i> Dé servicio al cargador de batería o reemplácelo, y/o a las conexiones del sistema de carga si es necesario.
CARGADOR 1 ALTA TENSIÓN CC P	Alta tensión de salida del cargador de batería 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado alta tensión de salida.
	<i>Acción correctiva:</i> Desconecte el cargador y revise si la tensión del cargador es alta cuando se desconecta del sistema de carga. De ser así, dé servicio al cargador o reemplácelo. Revise y dé servicio a las conexiones del circuito de carga. Si este es un sistema de varias baterías, aíslelas una por una y revise la tensión para determinar qué es lo que está causando la condición de alta tensión.
CARGADOR 1 AJUSTES NO VÁLIDOS P	Ajustes no válidos del cargador de batería núm. 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de la batería ha detectado que algunos de sus ajustes no son válidos.
	<i>Acción correctiva:</i> Corrija los ajustes del cargador de batería.
CARGADOR 1 BAJA TENS. DE ARRANQUE P	Baja tensión de arranque del cargador de batería 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> La tensión de la batería durante el arranque se ha detectado que es baja.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones del cargador y las terminales de la batería y si es necesario, dele servicio. Dé servicio al cargador o reemplácelo si no hay problemas de conexión.
CARGADOR 1 BAJA TENSIÓN CC P	Baja tensión de salida del cargador de batería 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado baja tensión de salida.
	<i>Acción correctiva:</i> Desconecte el cargador y revise si la tensión del cargador es baja cuando se desconecta del sistema de carga. De ser así, dé servicio al cargador o reemplácelo. Revise y dé servicio a las conexiones del circuito de carga. Revise el circuito de la batería en busca de algo que esté causando una descarga excesiva de la batería. Si este es un sistema de varias baterías, aíslelas una por una y revise la tensión para determinar qué es lo que está causando la condición de baja tensión.
CARGADOR 1 FALLA DE UNA SOLA UNIDAD P	Falla de una sola unidad del cargador de batería núm. 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> En cargadores con múltiples etapas de carga una o más de las etapas de carga ha fallado.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones del cargador y las terminales de la batería y si es necesario, dele servicio. Dé servicio al cargador o reemplácelo si no hay problemas de conexión.
CARGADOR 1 LÍMITE TÉRMICO P	Límite térmico del cargador de batería núm. 1 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador ha excedido un límite térmico.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones de circuito de la batería y el cargador para cerciorarse que todas las conexiones estén limpias y apretadas. Revise los dispositivos en el circuito de carga para confirmar si hay algo que esté causando un exceso de toma de corriente desde el cargador de baterías. Revise la batería y dé servicio, o reemplácela si es necesario.
CARGADOR 2 CA APAGADA OFF P	Cargador de batería núm. 2 CA Apagada (Prealarma)
	<i>Causa:</i> La potencia CA al cargador de batería está apagada o desconectada.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
CARGADOR 2 FALLA DE BAT. P	<i>Acción correctiva:</i> Reestablecer la potencia CA al cargador de batería.
	Falla de batería del cargador de batería núm. 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería 2 ha detectado que la batería ha fallado. <i>Acción correctiva:</i> Revisar la batería existente y sus conexiones asociadas. De ser necesario reemplace la batería. Corrija cualquier problema valiéndose del arnés de cables de batería.
CARGADOR 2 FALLA DE COMUNICACIONES P	Falla de comunicaciones del cargador de batería 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> J1939 se esperan comunicaciones del cargador de batería, pero no se están recibiendo.
	<i>Acción correctiva:</i> Revisar los cables y terminaciones del Bus CAN. Verificar que el cargador de batería esté ajustado para comunicaciones J1939. Dé servicio al cargador o reemplácelo si es necesario.
CARGADOR 2 FALLA P	Falla del cargador del cargador de batería núm. 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado que ha fallado.
	<i>Acción correctiva:</i> Dé servicio al cargador de batería o reemplácelo, y/o a las conexiones del sistema de carga si es necesario.
CARGADOR 2 ALTA TENSIÓN CC P	Alta tensión de salida del cargador de batería 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado alta tensión de salida.
	<i>Acción correctiva:</i> Desconecte el cargador y revise si la tensión del cargador es alta cuando se desconecta del sistema de carga. De ser así, dé servicio al cargador o reemplácelo. Revise y dé servicio a las conexiones del circuito de carga. Si este es un sistema de varias baterías, aíselelas una por una y revise la tensión para determinar qué es lo que está causando la condición de alta tensión.
CARGADOR 2 AJUSTES INVÁLIDOS P	Ajustes no válidos del cargador de batería núm. 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de la batería ha detectado que algunos de sus ajustes no son válidos.
	<i>Acción correctiva:</i> Corrija los ajustes del cargador de batería.
CARGADOR 2 BAJA TENS. DE ARRANQUE P	Baja tensión de arranque del cargador de batería 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> La tensión de la batería durante el arranque se ha detectado que es baja.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones del cargador y las terminales de la batería y si es necesario, dele servicio. Dé servicio al cargador o reemplácelo si no hay problemas de conexión.
CARGADOR 2 BAJA TENSIÓN CC P	Baja tensión de salida del cargador de batería 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador de batería ha detectado baja tensión de salida.
	<i>Acción correctiva:</i> Desconecte el cargador y revise si la tensión del cargador es baja cuando se desconecta del sistema de carga. De ser así, dé servicio al cargador o reemplácelo. Revise y dé servicio a las conexiones del circuito de carga. Revise el circuito de la batería en busca de algo que esté causando una descarga excesiva de la batería. Si este es un sistema de varias baterías, aíselelas una por una y revise la tensión para determinar qué es lo que está causando la condición de baja tensión.
CARGADOR 2 FALLA DE UNA SOLA UNIDAD P	Falla de una sola unidad del cargador de batería núm. 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> En cargadores con múltiples etapas de carga una o más de las etapas de carga ha fallado.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones del cargador y las terminales de la batería y si es necesario, dele servicio. Dé servicio al cargador o reemplácelo si no hay problemas de conexión.
CARGADOR 2 LÍMITE TÉRMICO P	Límite térmico del cargador de batería núm. 2 (Prealarma)
	<i>Causa:</i> El cargador ha excedido un límite térmico.
	<i>Acción correctiva:</i> Revise las conexiones de circuito de la batería y el cargador para cerciorarse que todas las conexiones estén limpias y apretadas. Revise los dispositivos en el circuito de carga para confirmar si hay algo que esté causando un exceso de toma de corriente desde el cargador de baterías. Revise la batería y dé servicio, o reemplácela si es necesario.
FALLO SUMA CONTR P	Ajustes del usuario o código de firmware dañados (Prealarma)
	<i>Causa:</i> Esto podría indicar un daño de los ajustes o del archivo de firmware. Ocurrirá una vez después de la actualización del firmware si la actualización contiene nuevos ajustes, pero no se debería observar en el funcionamiento normal.
	<i>Acción correctiva:</i> Vuelva a cargar los ajustes en el DGC-2020. Si aún ocurre la prealarma, vuelva a cargar el firmware y luego los ajustes. Si persiste la prealarma, puede existir un problema con el hardware del DGC-2020.
ROJO COMBINADO A	Alarma combinada roja (Alarma)
	<i>Causa:</i> Esto indica que se ha recibido una alarma combinada roja a través del bus de la CAN desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> . Esta alarma apagará el motor.
	<i>Acción correctiva:</i> Consulte la lista de códigos de fallas de la <i>mtu</i> para determinar la causa de la alarma combinada roja. Realice las acciones correctivas recomendadas por la <i>mtu</i> para resolver el problema indicado por el código de falla.
AMARRILLO COMBINADO P	Alarma combinada amarilla (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Esto indica que se ha recibido una alarma combinada amarilla a través del bus de la CAN desde una ECU del motor de la <i>mtu</i>. Se anuncia una prealarma, pero la máquina continúa en marcha. Acción correctiva: Consulte la lista de códigos de fallas de la <i>mtu</i> para determinar la causa de la alarma combinada amarilla. Realice las acciones correctivas recomendadas por la <i>mtu</i> para resolver el problema indicado por el código de falla.
PROT CONF 1 O1 (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 1 (Estado) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 O1 A (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 1 (Alarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 O1 P (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 1 (Prealarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 O2 (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 2 (Estado) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 O2 A (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 2 (Alarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 O2 P (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sobre umbral 2 (Prealarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por sobre el ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por sobre el umbral programado.
PROT CONF 1 U1 (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 1 (Estado) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
PROT CONF 1 U1 A (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 1 (Alarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
PROT CONF 1 U1 P (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 1 (Prealarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
PROT CONF 1 U2 (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 2 (Estado) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado es verdadero si la configuración de la alarma está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
PROT CONF 1 U2 A (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 2 (Alarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
PROT CONF 1 U2 P (1 to 8)	Protección configurable X (X = 1 a 8) sub umbral 2 (Prealarma) Causa: El parámetro medido por el elemento Protección configurable X se encuentra por debajo del ajuste del umbral de entrada programada y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Examine las causas por las que el parámetro medido por el elemento Protección configurable X está por debajo del umbral programado.
ELEMENT CONFIG 1 A (1 to 8)	Elemento configurable X (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: La lógica ha orientado el estado del elemento configurable X a verdadero y la configuración de la alarma del elemento configurable está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Consulte la lógica programable y realice la acción correctiva para las condiciones que han orientado el elemento configurable a verdadero.
ELEMENT CONFIG 1 P (1 to 8)	Elemento configurable X (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: La lógica ha orientado el estado del elemento configurable X a verdadero y la configuración de la alarma del elemento configurable está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Consulte la lógica programable y realice la acción correctiva para las condiciones que han orientado el elemento configurable a verdadero.
FLLO TRN NVL RFR A	Falla de emisor de nivel de refrigerante (Alarma) Causa: El emisor de nivel de refrigerante transmitió valores de datos más allá del rango operativo normal a la ECU del motor. Esta alarma está anunciada por solo una ECU del motor. El DGC-2020 no tiene una entrada de emisor de nivel de refrigerante. Acción correctiva: Consulte la documentación del fabricante del motor con respecto al emisor de nivel de refrigerante. Revise el cableado y la conexión a tierra del emisor de nivel de refrigerante. Revise el emisor de nivel de refrigerante y reemplácelo si es necesario.
FLLO TRAN REFRIG	Falla de emisor de temperatura de refrigerante (Estado) Causa: Si el DGC-2020 recibe datos de un emisor de temperatura de refrigerante, la entrada desde el emisor se encuentra más allá del rango válido para el dispositivo. Si el DGC-2020 recibe datos de temperatura de refrigerante a través del bus de la CAN desde una ECU del motor, pero la ECU envía un código especial que indica que ha fallado el emisor, Falla de emisor de temperatura de refrigerante también será verdadero. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
FLLO TRAN REFRIG A	Falla de emisor de temperatura de refrigerante (Alarma) Causa: El estado de Falla de emisor de temperatura de refrigerante es verdadero y la configuración de la alarma de Falla de emisor de temperatura de refrigerante está establecida en Alarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
FLLO TRAN REFRIG P	Falla de emisor de temperatura de refrigerante (Prealarma) Causa: El estado de Falla de emisor de temperatura de refrigerante es verdadero y la configuración de la alarma de Falla de emisor de temperatura de refrigerante está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
VALORES DE CARGADO	Los ajustes predeterminados se cargaron en el DGC (Estado)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Los ajustes predeterminados se cargaron en el DGC, lo que indica una carga correcta del firmware o un restablecimiento manual (se mantienen presionados los pulsadores UP [arriba] y DOWN [abajo]). Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
Engine Spd DERATE P	Reducción de potencia del motor con fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: La ECU notificó al DGC-2020 que una disminución de potencia del motor está en vigencia en el sistema de reducción catalítica selectiva (SCR). Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel. Corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
DEF FLUID EMPTY P	Sin fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: El nivel de fluido de escape diésel es gravemente bajo. Acción correctiva: Agregue fluido de escape diésel al sistema de SCR.
FLUID DEF BAJ P	Fluido de escape diésel bajo (Prealarma) Causa: El nivel de fluido de escape diésel es bajo. Acción correctiva: Agregue fluido de escape diésel al sistema de SCR.
ERROR DE CONSUMO DEL DEF	El consumo de fluido de escape Diésel (DEF, en inglés) es incorrecto (Prealarma) Causa: El controlador del sistema de escape ha determinado que la tasa de consumo de DEF no está dentro de los rangos normales. EL DGC-2020 recibe esta información por el Bus CAN J1939. Acción correctiva: Consulte la documentación del sistema de escape para conocer las medidas correctivas recomendadas o contacte al fabricante del motor o al fabricante del sistema de escape.
INDUCCIÓN DE DEF P	Inducción de fluido de escape de Diésel (DEF) (Prealarma) Causa: La unidad ECU ha notificado al DGC-2020 que el sistema de escape ha entrado en estado de inducción para añadir fluido DEF o para corregir un problema con el sistema de Reducción catalítica selectiva (SCR, en inglés). La inducción puede resultar en una reducción del rendimiento del motor o en una operación con par o velocidad limitados. Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel y corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
IGNOR ESTIM GRAVE P	Anulación de inducción de fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: El sistema de reducción catalítica selectiva (SCR) se encuentra en un estado de inducción, pero el estado de inducción ha sido anulado por una solicitud de anulación desde el DGC-2020. El funcionamiento continuará en el estado de Anulación de inducción por un tiempo limitado únicamente. Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel y corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
CALIDAD DEFICIENTE DE DEF	La calidad del fluido de escape de Diésel es deficiente (Prealarma) Causa: El controlador del sistema de escape ha determinado que la calidad del fluido DEF no es aceptable. Esto podría deberse al envejecimiento o podría indicar que algún otro líquido aparte del DEF se agregó al tanque DEF. EL DGC-2020 recibe esta información por el Bus CAN J1939. Acción correctiva: Drenar el fluido DEF existente, si es posible, y reemplazarlo con nuevo fluido DEF.
ESTIM DEF PREGRAVE P	Inducción presevera de fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: El sistema de reducción catalítica selectiva (SCR) se acerca a un estado de inducción severa, de manera tal que no funcionará el motor. En general, esto está causado por un nivel bajo de fluido de escape diésel, una calidad deficiente del fluido de escape diésel o un manejo indebido del sistema de SCR. Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel y corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
ALTERACIÓN DE DEF	Alteración de fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: El controlador del sistema de escape ha determinado que el sistema de fluido DEF ha sido alterado. EL DGC-2020 recibe esta información por el Bus CAN J1939. Acción correctiva: Corrija cualesquiera modificaciones que se hayan hecho al sistema DEF. Consulte al fabricante del motor o del sistema de escape.
DEF ALARMA	Nivel 1 de advertencia de preinducción de fluido de escape diésel (Prealarma) Causa: El sistema de reducción catalítica selectiva (SCR) se acerca a un estado de inducción, de manera tal que no funcionará el motor. Esto es una advertencia de segundo nivel. En general, esto está causado por un nivel bajo de fluido de escape diésel, una calidad deficiente del fluido de escape diésel o un manejo indebido del sistema de SCR. Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel y corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
DEF ALARMA NIV2	Nivel 2 de advertencia de preinducción de fluido de escape diésel (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: El sistema de reducción catalítica selectiva (SCR) se acerca a un estado de inducción, de manera tal que no funcionará el motor. Esto es una advertencia de tercer nivel. En general, esto está causado por un nivel bajo de fluido de escape diésel, una calidad deficiente del fluido de escape diésel o un manejo indebido del sistema de SCR. Acción correctiva: Revise el nivel y la calidad del fluido de escape diésel y corrija todos los problemas. Solucione todos los demás problemas indicados del sistema de SCR.
INICIO DEMANDA	Solicitud de arranque a demanda (Estado) Causa: El DGC-2020 realizó un arranque basado en la demanda del generador. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FIN DEMANDA	Solicitud de parada a demanda (Estado) Causa: El DGC-2020 realizó una parada basada en la demanda del generador. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FALLO LATIDOCORAZ DGC P	Falla de latido del DGC-2020 (Prealarma) Causa: Un AEM-2020 o CEM-2020 no recibe el mensaje de latido periódico a través del bus de la CAN desde el DGC-2020. Acción correctiva: En general, esto nunca se verá ya que es un mensaje de un módulo de E/S al DGC-2020 que indica que el módulo de E/S no recibe la comunicación del DGC-2020. Normalmente, si existen problemas de comunicación que dan como resultado que el módulo de E/S no detecte el DGC-2020, entonces el DGC-2020 no puede detectar tampoco el módulo de E/S, por lo tanto, no recibirá la comunicación de falla de latido desde el módulo de E/S.
CÓDIG DIAG PRBLM P	Código de diagnóstico de fallas (Prealarma) Causa: Los códigos de diagnóstico de fallas se han recibido desde la ECU del motor y se encuentran activos. Acción correctiva: Consulte la documentación del fabricante del motor para solucionar cualquier problema indicado por los códigos de diagnóstico de fallas.
FLLO CNX SALIEN	Falló la marcación externa del módem (Estado) Causa: La característica de marcación externa del módem se encuentra habilitada y ocurrieron circunstancias en las que el DGC-2020 inició una marcación externa del módem, pero la marcación externa no se realizó correctamente. Acción correctiva: Revise la integridad de las líneas telefónicas y verifique que el número telefónico que marca el módem esté activo y funcione correctamente.
ÉXTO CNX SALIENT	Marcación externa del módem correcta (Estado) Causa: La característica de marcación externa del módem se encuentra habilitada y ocurrieron circunstancias en las que el DGC-2020 inició una marcación externa del módem y la marcación externa se realizó correctamente. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
REGEN DPF DESHAB P	Regeneración inhabilitada (Prealarma) Causa: Prealarma del sistema de filtro de partículas diésel (DPF) de que la regeneración del filtro se ha inhabilitado por solicitud del DGC-2020. Acción correctiva: Habilite la regeneración de DPF.
CONFIG REGENER DPF P	Regeneración requerida (Prealarma) Causa: Prealarma del sistema de filtro de partículas diésel (DPF) de que la regeneración del filtro es necesaria. Acción correctiva: Inicie un ciclo de regeneración de DPF o elimine Inhabilitar regeneración de manera que pueda ocurrir un ciclo de regeneración automática. Si la regeneración no ocurre cuando se espera, consulte al fabricante del motor o al fabricante del sistema de DPF y solucione los problemas del sistema de DPF.
SOOT LVL EXT HI P	Nivel extremadamente alto de hollín del filtro de partículas diésel (Prealarma) Causa: Prealarma del sistema de filtro de partículas diésel (DPF) que indica que el nivel de hollín acumulado es extremadamente alto. Acción correctiva: Inicie un ciclo de regeneración de DPF o elimine Inhabilitar regeneración de manera que pueda ocurrir un ciclo de regeneración automática. Si la regeneración no ocurre cuando se espera, consulte al fabricante del motor o al fabricante del sistema de DPF y solucione los problemas del sistema de DPF.
SOOT LVL MOD HI P	Nivel moderadamente alto de hollín del filtro de partículas diésel (Prealarma) Causa: Prealarma del sistema de filtro de partículas diésel (DPF) que indica que el nivel de hollín acumulado es moderadamente alto. Acción correctiva: Inicie un ciclo de regeneración de DPF o elimine Inhabilitar regeneración de manera que pueda ocurrir un ciclo de regeneración automática. Si la regeneración no ocurre cuando se espera, consulte al fabricante del motor o al fabricante del sistema de DPF y solucione los problemas del sistema de DPF.
PARADA ECU A	Apagado de la ECU (Alarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: La ECU envió una indicación de apagado al DGC-2020 a través del bus de la CAN que señala que la ECU ha apagado el motor. Acción correctiva: Revise los códigos de diagnóstico de fallas y/o los códigos de fallas para diagnosticar y solucionar los problemas con el motor y/o la ECU del motor.
PARADA EMERGENCIA A	Parada de emergencia (Alarma) Causa: Una entrada de contacto ha iniciado la función programable Parada de emergencia o la lógica orienta el elemento de la lógica Parada de emergencia. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
ARRAN FUNCIONAM MOTOR	El elemento de la lógica Marcha de motor recibió una solicitud de arranque (Estado) Causa: El motor se arrancó debido a una solicitud de arranque aplicada en el elemento de la lógica Marcha de motor. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
SOBCA KW MOT-1 P	Sobrecarga de kW de motor 1 (Prealarma) Causa: La salida de kW del generador se encuentra por sobre el umbral establecido para el elemento de protección Sobrecarga de kW 1. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga. Quite algo de carga si es necesario.
SOBCA KW MOT-2 P	Sobrecarga de kW de motor 2 (Prealarma) Causa: La salida de kW del generador se encuentra por sobre el umbral establecido para el elemento de protección Sobrecarga de kW 2. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga. Quite algo de carga si es necesario.
SOBCA KW MOT-3 P	Sobrecarga de kW de motor 3 (Prealarma) Causa: La salida de kW del generador se encuentra por sobre el umbral establecido para el elemento de protección Sobrecarga de kW 3. Acción correctiva: Revise el cableado del generador, la configuración de la máquina, los dispositivos de reparto de carga en las aplicaciones de generadores múltiples y la carga. Quite algo de carga si es necesario.
MOTOR MARCH	Motor en marcha (Estado) Causa: Indicación de estado de que el motor está en marcha. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
MODO PROG ENTRADO	El DGC-2020 entró en el Modo de programación (Estado) Causa: El DGC-2020 entró en el Modo de programación para cargar el firmware. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
CARGA DE SUMINISTRO DEL EPS	El Sistema de alimentación de emergencia está suministrando carga (Estado) Causa: La corriente de salida de la máquina es mayor que el porcentaje de Corriente Primaria del CT indicado por el ajuste de umbral EPS en la pantalla de Ajustes del sistema. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
PRES FLT COMB AL P	Presión diferencial alta de filtro de combustible (Prealarma) Causa: La ECU detectó una presión diferencial alta de filtro de combustible y envió una notificación al DGC-2020. Acción correctiva: Revise que el filtro de combustible no tenga obstrucciones. Revise la presión de combustible en ambos lados del filtro. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
FUGA COMBUSTIB 1 P	Fuga de filtro de combustible 1 (Prealarma) Causa: La ECU detectó una fuga en el filtro de combustible 1 y envió una notificación al DGC-2020. Acción correctiva: Revise que el filtro de combustible no tenga fugas ni obstrucciones. Revise las líneas y las mangueras de combustible en ambos lados del filtro. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
FUGA COMBUSTIB 2 P	Fuga de filtro de combustible 2 (Prealarma) Causa: La ECU detectó una fuga en el filtro de combustible 2 y envió una notificación al DGC-2020. Acción correctiva: Revise que el filtro de combustible no tenga fugas ni obstrucciones. Revise las líneas y las mangueras de combustible en ambos lados del filtro. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
DETEC FUGA CMBUS A	Detección de fuga de combustible (Alarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Se ha encendido la entrada de contacto a la que se asigna la función programable Detección de fuga de combustible y Detección de fuga de combustible está configurado como Alarma. Acción correctiva: Revise que los tanques y las líneas de combustible no tengan fugas. Revise el sensor de detección de fuga de combustible y verifique si en realidad hay presencia de combustible en el sensor.
DETEC FUGA CMBUS P	Detección de fuga de combustible (Prealarma) Causa: Se ha encendido la entrada de contacto a la que se asigna la función programable Detección de fuga de combustible y Detección de fuga de combustible está configurado como Prealarma. Acción correctiva: Revise que los tanques y las líneas de combustible no tengan fugas. Revise el sensor de detección de fuga de combustible y verifique si en realidad hay presencia de combustible en el sensor.
TRANS NVL COMBUS A	Falla de emisor de nivel de combustible (Alarma) Causa: La entrada desde el emisor se encuentra más allá del rango válido para el dispositivo y la configuración de la alarma de Falla de emisor de nivel de combustible está establecida en Alarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020.
FLLO TRNS NVL COMBUS	Falla de emisor de nivel de combustible (Estado) Causa: La entrada desde el emisor se encuentra más allá del rango válido para el dispositivo y Falla de emisor de nivel de combustible está habilitado. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020.
TRANS NVL COMBUS P	Falla de emisor de nivel de combustible (Prealarma) Causa: La entrada desde el emisor se encuentra más allá del rango válido para el dispositivo y la configuración de la alarma de Falla de emisor de nivel de combustible está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020.
RTCN INVRS GNRDR	Rotación inversa del generador (Prealarma) Causa: La Rotación de fase del generador está establecida para ABC, pero la rotación detectada es ACB o la Rotación de fase del generador está establecida para ACB, pero la rotación detectada es ABC. El DGC-2020 no emitirá una solicitud de cierre de disyuntor de generador si está activa una prealarma de rotación. Acción correctiva: Revise el cableado y la configuración de la máquina e implemente la rotación y la detección correctas.
PRUEBA GEN. CON CARGA	Prueba de ejercicios del generador con carga (Estado) Causa: El Cronómetro de ejercicios del generador inició una ejecución de prueba y el ajuste Marcha con carga está habilitado en la pantalla Cronómetro de ejercicios en BESTCOMSPPlus. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
PRUEBA GEN. SIN CARGA	Prueba de ejercicios del generador sin carga (Estado) Causa: El Cronómetro de ejercicios del generador inició una ejecución de prueba y el ajuste Marcha con carga está inhabilitado en la pantalla Cronómetro de ejercicios en BESTCOMSPPlus. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FALLO TRANS GLBL A	Falla de emisor global (Alarma) Causa: Una alarma de Falla de emisor está activa. Puede ser disparada por una Falla de emisor de nivel de combustible, una Falla de emisor de presión de aceite, una Falla de emisor de temperatura de refrigerante o una Falla de detección de tensión si cualquiera de estas está configurada como alarma y la alarma se encuentra activa. Se anunciarán la alarma de Falla de emisor individual y la alarma de Falla de emisor global. Acción correctiva: Realice la acción correctiva para la alarma de Falla de emisor subyacente que está activa mientras la alarma de Falla de emisor global se encuentra activa.
FL CIER DIS GEN P	Falla de cierre de disyuntor de generador (Prealarma) Causa: El DGC-2020 emitió una salida de cierre de disyuntor, pero el estado del disyuntor no informó el disyuntor como cerrado antes de que expirara el Tiempo de espera de falla de disyuntor. El disyuntor no funcionará hasta que se elimine esta prealarma. Esta prealarma enclavada se puede eliminar con tan solo presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, colocar la máquina en el Modo APAGADO o colocar al disyuntor en el estado adecuado.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Verifique que el disyuntor reciba los comandos abrir/cerrar desde el DGC-2020. Si se emplean comandos de disyuntor de pulso, verifique que el pulso sea lo suficientemente largo para que el disyuntor cambie de estado. Considere aumentar el Tiempo de espera de cierre de disyuntor.
FL AB DIS GEN P	Falla de apertura de disyuntor de generador (Prealarma) Causa: El DGC-2020 emitió una salida de apertura de disyuntor, pero el estado del disyuntor no informó el disyuntor como abierto antes de que expirara el Tiempo de espera de falla de disyuntor. El disyuntor no funcionará hasta que se elimine esta prealarma. Esta prealarma enclavada se puede eliminar con tan solo presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, colocar la máquina en el Modo APAGADO o colocar al disyuntor en el estado adecuado. Acción correctiva: Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Verifique que el disyuntor reciba los comandos abrir/cerrar desde el DGC-2020. Si se emplean comandos de disyuntor de pulso, verifique que el pulso sea lo suficientemente largo para que el disyuntor cambie de estado. Considere aumentar el Tiempo de espera de cierre de disyuntor.
FL SIN DIS GEN P	Falla de sincronización de disyuntor de generador (Prealarma) Causa: El Retardo de activación por falla de sincronización expiró antes de que se sincronizara el generador y se cerrara el disyuntor. Si los valores de la máquina varían dentro de los criterios de tensión y fase o deslizamiento para la sincronización, no anunciará una falla del sincronizador, incluso si el generador no se cierra debido a que se recibió la sincronización. Una vez que se anuncia esta prealarma, ha fallado la sincronización y el sincronizador no intentará más realizar la sincronización. Acción correctiva: Esta prealarma enclavada se puede eliminar al presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, al colocar la máquina en el Modo APAGADO o al emitir una solicitud de apertura de disyuntor. Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Considere aumentar el Retardo de activación por falla de sincronización. Revise la sintonización del controlador de velocidad, vuélvalo a sintonizar para que sea más agresivo si es posible. Revise el cableado de la salida de desvío de velocidad y tensión.
TMP ELEV REFRIG A	Temperatura alta de refrigerante (Alarma) Causa: La temperatura del refrigerante del motor se encuentra por sobre el umbral establecido para la alarma de Temperatura alta de refrigerante. Acción correctiva: Revise el termostato del motor y el nivel del refrigerante. Verifique que la bomba del refrigerante funcione correctamente. Revise que el radiador y los conductos del refrigerante no tengan obstrucciones.
TMP ELEV REFRIG P	Temperatura alta de refrigerante (Prealarma) Causa: La temperatura del refrigerante del motor se encuentra por sobre el umbral establecido para la prealarma de Temperatura alta de refrigerante. Acción correctiva: Revise el termostato del motor y el nivel del refrigerante. Verifique que la bomba del refrigerante funcione correctamente. Revise que el radiador y los conductos del refrigerante no tengan obstrucciones.
NVL ALTO TANQ DÍA <i>mtu</i> P	Nivel alto de tanque diario (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de combustible en el tanque diario es demasiado alto. Acción correctiva: Revise el nivel en el tanque diario. Revise el cableado al emisor de nivel en el tanque diario y revise el emisor mismo. Verifique que los dispositivos de llenado del tanque estén apagados cuando se llene el tanque hasta el nivel adecuado. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
HI ECU VOLTS <i>mtu</i> A	Tensión alta de suministro de la ECU (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la tensión de suministro de la ECU es demasiado alta. Acción correctiva: Corrija el suministro de potencia de la ECU. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
T B ESCAP ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de escape B (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura del sistema de escape B es alta.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise que no haya obstrucciones en el sistema de escape. Revise la administración de combustible y el sistema de entrega. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
T A ESCAP ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de escape A (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura del sistema de escape A es alta.
	Acción correctiva: Revise que no haya obstrucciones en el sistema de escape. Revise la administración de combustible y el sistema de entrega. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRESIÓ ALTA EN 1 <i>mtu</i> P	Entrada de presión alta 1 (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de la entrada 1 es demasiado alta.
	Acción correctiva: Revise la presión en la entrada. Revise la bomba. Revise que el conducto no tenga fugas ni obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRESIÓ ALTA EN 2 <i>mtu</i> P	Entrada de presión alta 2 (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de la entrada 2 es demasiado alta.
	Acción correctiva: Revise la presión en la entrada. Revise la bomba. Revise que el conducto no tenga fugas ni obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TENS ALIM ALTA <i>mtu</i> P	Suministro de tensión alta (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la tensión de suministro es alta.
	Acción correctiva: Revise las baterías y el cableado, el sistema de carga de la batería y el alternador de carga. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
T COMB AL <i>mtu</i> P	Temperatura alta de combustible (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de combustible es demasiado alta.
	Acción correctiva: Revise la temperatura del tanque. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TEMP AMB ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura ambiente alta (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura ambiente es demasiado alta.
	Acción correctiva: Revise la temperatura ambiente y verifique que funcionen correctamente todos los dispositivos que mantienen la temperatura. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TEMP ALTA AIRE CARGA <i>mtu</i> A	Temperatura alta de aire de carga (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de aire de carga es demasiado alta. Esta alarma no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor.
	Acción correctiva: Revise que el Refrigerador de aire de carga y los Conductos de aire de carga no tengan obstrucciones. Revise que haya suficiente aire de refrigeración en los refrigeradores de aire de carga enfriado por aire y suficiente refrigerante del motor en los refrigeradores de aire de carga enfriado por agua. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar la causa de los problemas relacionados con el motor.
TEMP ALTA AIRE CARGA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de aire de carga (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura ambiente es demasiado alta. Esta prealarma no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor.
	Acción correctiva: Revise que el Refrigerador de aire de carga y los Conductos de aire de carga no tengan obstrucciones. Revise que haya suficiente aire de refrigeración en los refrigeradores de aire de carga enfriado por aire y suficiente refrigerante del motor en los refrigeradores de aire de carga enfriado por agua. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar la causa de los problemas relacionados con el motor.
TEM 1 BOBIN ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de bobina 1 (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de la bobina 1 es demasiado alta. Acción correctiva: Revise la temperatura de la bobina. Revise que los dispositivos de refrigeración funcionen correctamente. Revise que los medios del refrigerante tengan el flujo correcto de refrigerante. Revise que los conductos del refrigerante no tengan fugas ni obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TEM 2 BOBIN ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de bobina 2 (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de la bobina 2 es demasiado alta. Acción correctiva: Revise la temperatura de la bobina. Revise que los dispositivos de refrigeración funcionen correctamente. Revise que los medios del refrigerante tengan el flujo correcto de refrigerante. Revise que los conductos del refrigerante no tengan fugas ni obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TEM 3 BOBIN ALTA <i>mtu</i> P	Temperatura alta de bobina 3 (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de la bobina 3 es demasiado alta. Acción correctiva: Revise la temperatura de la bobina. Revise que los dispositivos de refrigeración funcionen correctamente. Revise que los medios del refrigerante tengan el flujo correcto de refrigerante. Revise que los conductos del refrigerante no tengan fugas ni obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TEMP ALTA REFRIG A	Temperatura alta de refrigerante (Alarma) Causa: La temperatura del refrigerante del motor se encuentra por sobre el umbral establecido para la alarma de Temperatura alta de refrigerante. Acción correctiva: Revise el termostato del motor. Revise el nivel de refrigerante y verifique que la bomba del refrigerante funcione correctamente. Revise que el radiador y los conductos del refrigerante no tengan obstrucciones.
TEMP ALTA REFRIG P	Temperatura alta de refrigerante (Prealarma) Causa: La temperatura del refrigerante del motor se encuentra por sobre el umbral establecido para la prealarma de Temperatura alta de refrigerante. Acción correctiva: Revise el termostato del motor. Revise el nivel de refrigerante y verifique que la bomba del refrigerante funcione correctamente. Revise que el radiador y los conductos del refrigerante no tengan obstrucciones.
TEMPERATURA ALTA ECU <i>mtu</i> P	Temperatura alta de la ECU (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de la ECU es demasiado alta. Acción correctiva: Revise que haya un flujo de aire o una circulación del refrigerante adecuados alrededor de la ECU del motor. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
ALTA TEMP ESCAPE P	Temperatura alta de escape (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de escape es demasiado alta. Tenga en cuenta que esto puede ser normal, en determinadas circunstancias, en algunos motores con Filtros de partículas diésel en sus sistemas de tratamiento posterior del escape. La regeneración del filtro de partículas diésel se logra elevando la temperatura de escape. Acción correctiva: Revise si la regeneración del filtro de partículas diésel está en curso. Si es así, no se requiere ninguna acción. Si la temperatura de escape es alta y el sistema no realiza la regeneración, revise si hay obstrucciones en el sistema de escape. Revise la administración de combustible y el sistema de entrega. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
NIVEL ALTO COMBUS P	Nivel alto de combustible (Prealarma) Causa: La lectura del nivel de combustible se encuentra por sobre el nivel especificado en el elemento de prealarma Nivel alto de combustible. Acción correctiva: Evite sobrellenar el tanque. Si se utiliza una bomba automática de combustible para llenar el tanque, revise la bomba de combustible y el cableado relacionado, y verifique que se cierre la bomba cuando así se requiera.
PRES ALTA RIEL COMBUS <i>mtu</i> P	Presión alta de la rampa de inyección (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de la rampa de inyección es demasiado alta.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise que los filtros, las líneas, la rampa y los inyectores de combustible no tengan obstrucciones. Revise que la bomba de combustible tenga la presión correcta de bomba. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor.
TEMP ALTA INTRCM TÉRM <i>mtu</i> P	Temperatura alta del interenfriador (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura del interenfriador es demasiado alta. Acción correctiva: Revise que haya un flujo correcto de aire del radiador de refrigerador del interenfriador. Revise que los conductos del refrigerante no tengan obstrucciones. Revise el nivel de refrigerante para verificar que haya una cantidad adecuada de refrigerante en el sistema. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor.
TEMP ELEVADA ACEITE <i>mtu</i> P	Temperatura alta de aceite (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de aceite es demasiado alta. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor. Acción correctiva: Revise que el refrigerador y los conductos del aceite no tengan obstrucciones. Revise que haya suficiente aire de refrigeración en los refrigeradores de aceite enfriado por aire y suficiente refrigerante del motor en los refrigeradores de aceite enfriado por líquido. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor.
TEMP ELEVADA ACEITE <i>mtu</i> A	Temperatura alta de aceite (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la temperatura de aceite es demasiado alta. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor. Acción correctiva: Revise que el refrigerador y los conductos del aceite no tengan obstrucciones. Revise que haya suficiente aire de refrigeración en los refrigeradores de aceite enfriado por aire y suficiente refrigerante del motor en los refrigeradores de aceite enfriado por líquido. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor.
NVL ALT TANQUE ALMAC <i>mtu</i> P	Nivel alto de tanque de almacenamiento (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de combustible en el tanque de almacenamiento es demasiado alto. Acción correctiva: Revise el nivel en el tanque de almacenamiento. Revise el cableado al emisor de nivel en el tanque y revise el emisor mismo. Verifique que los dispositivos de llenado del tanque estén apagados después de que se llene el tanque hasta el nivel adecuado. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
FALTA DE ID P	Id. faltante del LSM-2020 (Prealarma) Causa: Un DGC-2020 con una Id. de secuenciación esperada no se encuentra presente en la red de comunicación entre grupos electrógenos. Acción correctiva: Verifique que la Id. de secuenciación esperada esté establecida correctamente. Verifique que el DGC-2020 con la Id. esperada esté energizado y conectado a la red de comunicación Ethernet entre grupos electrógenos. Revise todos los cables Ethernet y los nodos/interruptores en la red y verifique que estén energizados y funcionando correctamente.
REPETICIÓN ID P	Id. repetida del LSM-2020 (Prealarma) Causa: Dos unidades del DGC-2020 con la misma Id. de secuenciación sin cero se encuentran presentes al mismo tiempo en la red de comunicación entre grupos electrógenos. Acción correctiva: Revise la Id. de secuenciación en todas las unidades que sea necesario hasta que todos los DGC-2020 en la red tengan Id. de secuenciación sin cero únicas.
VEL RAL BAJ <i>mtu</i> P	Ralentí bajo (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el ralentí es bajo. Acción correctiva: Revise el ralentí. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
ENTRADA 1 A (1 to 40)	Entrada X configurable por el usuario (X = 1 a 40) (Alarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: La entrada de contacto X está activada y la configuración de alarma para la entrada de contacto está establecida en Alarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise la lógica del sistema y/o la documentación del fabricante para determinar la naturaleza del cierre del contacto. Solucione los problemas indicados por el cierre del contacto.
ENTRADA 1 P (1 to 40)	Entrada X configurable por el usuario (X = 1 a 40) (Prealarma) Causa: La entrada de contacto X está activada y la configuración de alarma para la entrada de contacto está establecida en Prealarma. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. Acción correctiva: Revise la lógica del sistema y/o la documentación del fabricante para determinar la naturaleza del cierre del contacto. Solucione los problemas indicados por el cierre del contacto.
NVL BAJO FRIG INTRCDR <i>mtu</i> A	Nivel bajo de frío del refrigerador posterior (Alarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de refrigerante del refrigerador posterior es bajo. Acción correctiva: Revise el nivel de refrigerante del refrigerador posterior. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
NVL BAJ REF AIR CAR <i>mtu</i> P	Nivel bajo de refrigerante de aire de carga (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de refrigerante del refrigerador de aire de carga es bajo. Acción correctiva: Revise el nivel de refrigerante de aire de carga. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
NVL BAJO TANQ DÍA <i>mtu</i> P	Nivel bajo de tanque diario (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de combustible en el tanque diario es bajo. Acción correctiva: Revise el nivel de combustible en el tanque diario. Revise el cableado al emisor de nivel en el tanque diario y revise el emisor mismo. Verifique que se activen los dispositivos de llenado del tanque cuando el nivel está por debajo del valor en el que debe ocurrir el arranque de la bomba. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
LO ECU VOLTS <i>mtu</i> P	Tensión baja de suministro de la ECU (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la tensión de suministro de la ECU es demasiado baja. Acción correctiva: Corrija el suministro de potencia de la ECU. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRES BAJA DLV COMBUS <i>mtu</i> A	Presión baja de entrega de combustible (Alarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de entrega de combustible es demasiado baja. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor. Acción correctiva: Revise que los filtros y las líneas de combustible no tengan obstrucciones. Revise que la bomba de combustible tenga la presión correcta. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar la causa de los problemas relacionados con el motor.
TENS ALIM BAJA <i>mtu</i> P	Suministro de tensión baja (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la tensión de suministro es baja. Acción correctiva: Revise las baterías y el cableado, el sistema de carga de la batería y el alternador de carga. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
CARGA TOMAR CTRL	Sustitución de carga (Estado) Causa: Se ha iniciado una solicitud de sustitución de carga a través de la lógica. El DGC-2020 conectará en paralelo el generador con el servicio y luego abrirá el disyuntor del servicio para extraer la carga de la potencia del servicio y respaldarlo con la potencia del generador. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
LOGIC OUTPUT A	Salida de la lógica (Alarma) Causa: El elemento de la lógica LOGICALM (Alarma de la lógica) es verdadero en la lógica programable del DGC-2020.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Consulte la lógica programable y realice la acción correctiva para las condiciones que han orientado el elemento de la lógica a verdadero.
SALIDA LÓGICA P	Salida de la lógica (Prealarma) Causa: El elemento de la lógica LOGICPALM (Prealarma de la lógica) es verdadero en la lógica programable del DGC-2020. Acción correctiva: Consulte la lógica programable y realice la acción correctiva para las condiciones que han orientado el elemento de la lógica a verdadero.
PÉRDIDA DE TENS	Falla de detección de tensión (Estado) Causa: El DGC-2020 no detecta la tensión en al menos una fase del generador donde la tensión debería estar presente y el elemento Falla de detección de tensión está habilitado. Acción correctiva: Revise el cableado del generador al DGC-2020. Utilice un medidor para verificar que todas las fases del generador produzcan la tensión correcta y compare los valores con los valores de medición del DGC-2020. Si hay tensión en los terminales del DGC-2020, pero el DGC-2020 no la detecta, el DGC-2020 podría tener una falla.
PÉRDIDA DE TENS A	Falla de detección de tensión (Alarma) Causa: El DGC-2020 no detecta tensión en al menos una fase del generador donde debería haber tensión, el elemento Falla de detección de tensión está habilitado y la configuración de la alarma para Falla de detección de tensión está establecida en Alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador al DGC-2020. Utilice un medidor para verificar que todas las fases del generador produzcan la tensión correcta y compare los valores con los valores de medición del DGC-2020. Si hay tensión en los terminales del DGC-2020, pero el DGC-2020 no la detecta, el DGC-2020 podría tener una falla.
PÉRDIDA DE TENS P	Falla de detección de tensión (Prealarma) Causa: El DGC-2020 no detecta tensión en al menos una fase del generador donde debería haber tensión, el elemento Falla de detección de tensión está habilitado y la configuración de la alarma para Falla de detección de tensión está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del generador al DGC-2020. Utilice un medidor para verificar que todas las fases del generador produzcan la tensión correcta y compare los valores con los valores de medición del DGC-2020. Si hay tensión en los terminales del DGC-2020, pero el DGC-2020 no la detecta, el DGC-2020 podría tener una falla.
PERD COM REM P	Pérdida de comunicación del módulo remoto (Prealarma) Causa: Se ha perdido la comunicación del bus de la CAN con un módulo remoto. Si se pierde una comunicación del módulo de E/S, independientemente de si es un LSM-2020, CEM-2020 o AEM-2020, esto se guardará en el registro de eventos con la pérdida específica de comunicación para el módulo remoto en particular. Acción correctiva: Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en la red. Verifique que las resistencias de 120 ohmios estén ubicadas en cada extremo del cable principal. Verifique que todos los módulos remotos estén energizados y que sus LED de estado estén parpadeando para indicar que funcionan correctamente.
COM ECU PERD A	Pérdida de comunicación de la ECU (Alarma) Causa: Se ha perdido la comunicación del bus de la CAN con la ECU del motor, mientras el motor estaba en marcha. El DGC-2020 recibe datos de rpm del motor desde la ECU en forma periódica. Si transcurren 10 segundos sin una actualización de rpm, se anuncia una Pérdida de comunicación de la ECU. Si ocurre mientras el motor está en marcha, se activa una Alarma. Acción correctiva: Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en la red. Verifique que las resistencias de 120 ohmios estén ubicadas en cada extremo del cable principal. Verifique que la ECU esté energizada y reciba una señal de Key On desde el DGC-2020. Verifique que todos los módulos remotos estén energizados y que sus LED de estado estén parpadeando para indicar que funcionan correctamente.
COM ECU PERD P	Pérdida de comunicación de la ECU (Prealarma) Causa: Se ha perdido la comunicación del bus de la CAN con la ECU del motor, mientras el motor estaba en marcha. El DGC-2020 recibe datos de rpm del motor desde la ECU en forma periódica. Si transcurren 10 segundos sin una actualización de rpm, se anuncia una Pérdida de comunicación de la ECU. Si ocurre mientras el motor no está en marcha, se activa una Prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en la red. Verifique que las resistencias de 120 ohmios estén ubicadas en cada extremo del cable principal. Verifique que la ECU esté energizada y reciba una señal de Key On desde el DGC-2020. Verifique que todos los módulos remotos estén energizados y que sus LED de estado estén parpadeando para indicar que funcionan correctamente.
TENS BAJA BAT P	Tensión baja de batería (Prealarma) Causa: La tensión de la batería está por debajo del nivel establecido para el umbral de Prealarma de tensión baja de batería.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise las baterías y el cableado, el sistema de carga de la batería y el alternador de carga. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRES BAJA AIRE CARGA <i>mtu</i> P	Presión baja de aire de carga (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de aire de carga es demasiado baja.
	Acción correctiva: Revise el cargador turbo. Revise que los conductos de aire carga no tengan obstrucciones. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
NVL BAJA REFRIG A	Nivel bajo de refrigerante (Alarma)
	Causa: Se recibió una indicación de nivel bajo de refrigerante desde la ECU del motor o una entrada de contacto de una de las siguientes maneras: 1) La información del nivel de refrigerante recibida desde la ECU se encuentra por debajo del umbral de la alarma de Nivel bajo de refrigerante. 2) La ECU envió un código de diagnóstico de fallas que indica que el nivel de refrigerante es bajo. 3) La entrada de contacto relacionada con la función programable Nivel bajo de refrigerante es verdadera y la configuración de la alarma está establecida en Alarma.
	Acción correctiva: Revise el nivel de refrigerante del motor y agregue refrigerante si es necesario. Si el nivel es muy bajo, busque y solucione todas las fugas de refrigerante.
NVL BAJA REFRIG P	Nivel bajo de refrigerante (Prealarma)
	Causa: Se recibió una indicación de nivel bajo de refrigerante desde la ECU del motor o una entrada de contacto de una de las siguientes maneras: 1) La información del nivel de refrigerante recibida desde la ECU se encuentra por debajo del umbral de la prealarma de Nivel bajo de refrigerante. 2) La ECU envió un código de diagnóstico de fallas que indica que el nivel de refrigerante es bajo. 3) La entrada de contacto relacionada con la función programable Nivel bajo de refrigerante es verdadera y la configuración de la alarma está establecida en Prealarma.
	Acción correctiva: Revise el nivel de refrigerante del motor y agregue refrigerante si es necesario. Si el nivel es muy bajo, busque y solucione todas las fugas de refrigerante.
TMP BAJA REFRIG A	Temperatura baja de refrigerante (Alarma)
	Causa: La temperatura del refrigerante medida por el Emisor de temperatura de refrigerante o recibida desde la ECU del motor se encuentra por debajo del nivel establecido para el umbral de la alarma de Temperatura baja de refrigerante.
	Acción correctiva: Revise el calentador de bloque de motor o cualquier otro dispositivo que mantenga temperaturas mínimas del refrigerante, cuando el motor no está en marcha.
TMP BAJA REFRIG P	Temperatura baja de refrigerante (Prealarma)
	Causa: La temperatura del refrigerante medida por el Emisor de temperatura de refrigerante o recibida desde la ECU del motor se encuentra por debajo del nivel establecido para el umbral de la prealarma de Temperatura baja de refrigerante.
	Acción correctiva: Revise el calentador de bloque de motor o cualquier otro dispositivo que mantenga temperaturas mínimas del refrigerante, cuando el motor no está en marcha.
NIVEL BAJA REFRIGRANT <i>mtu</i> P	Nivel bajo de refrigerante (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de refrigerante es demasiado bajo. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor.
	Acción correctiva: Revise que el nivel de refrigerante sea el correcto y revise que no haya fugas del refrigerante. Revise el cableado del sensor de nivel de refrigerante. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRES BAJA ALIM COMBUS <i>mtu</i> P	Presión baja de entrega de combustible (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de entrega de combustible es demasiado baja. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor.
	Acción correctiva: Revise que los filtros y las líneas de combustible no tengan obstrucciones. Revise que la bomba de combustible tenga la presión correcta. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
NIVEL BAJA COMBUS A	Nivel bajo de combustible (Alarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: El nivel de combustible medido por el emisor de nivel de combustible se encuentra por debajo del umbral de la alarma de Nivel bajo de combustible. Acción correctiva: Revise el nivel de combustible y agregue combustible si es necesario. Si ocurre la alarma, pero el nivel de combustible no es bajo, revise el cableado desde el emisor hasta el DGC-2020 y verifique que esté bien el recorrido de la conexión a tierra entre el emisor y el tanque de combustible. Revise que haya una continuidad entre el tanque de combustible y el terminal común del emisor del DGC-2020.
NIVEL BAJO COMBUS P	Nivel bajo de combustible (Prealarma) Causa: El nivel de combustible medido por el emisor de nivel de combustible se encuentra por debajo del umbral de la prealarma de Nivel bajo de combustible. Acción correctiva: Revise el nivel de combustible y agregue combustible si es necesario. Si ocurre la prealarma, pero el nivel de combustible no es bajo, revise el cableado desde el emisor hasta el DGC-2020 y verifique que esté bien el recorrido de la conexión a tierra entre el emisor y el tanque de combustible. Revise que haya una continuidad entre el tanque de combustible y el terminal común del emisor del DGC-2020.
PRES BAJA RIEL COMBUS <i>mtu</i> P	Presión baja de la rampa de inyección (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de la rampa de inyección es demasiado baja. Acción correctiva: Revise que los filtros, las líneas, la rampa y los inyectores de combustible no tengan obstrucciones. Revise que la bomba de combustible tenga la presión correcta. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor.
PRES BAJA ACEITE A	Presión baja de aceite (Alarma) Causa: La presión de aceite enviada al DGC-2020 del emisor de presión de aceite o recibida de la ECU del motor se encuentra por debajo del umbral de la alarma de Presión baja de aceite. Acción correctiva: Revise el nivel de aceite del motor y agregue aceite si es necesario. Revise la bomba de aceite y revise que no haya obstrucciones en los conductos de lubricación de aceite. Revise la integridad del cableado desde el emisor de presión de aceite hasta la ECU o el DGC-2020. Verifique que sea válida la resistencia del emisor. Revise que haya un recorrido adecuado de la conexión a tierra entre el emisor y el bloque de motor. Revise la continuidad desde el cuerpo del emisor hasta el terminal común del emisor en el DGC-2020.
PRES BAJA ACEITE P	Presión baja de aceite (Prealarma) Causa: La presión de aceite enviada al DGC-2020 del emisor de presión de aceite o recibida de la ECU del motor se encuentra por debajo del umbral de la prealarma de Presión baja de aceite. Acción correctiva: Revise el nivel de aceite del motor y agregue aceite si es necesario. Revise la bomba de aceite y revise que no haya obstrucciones en los conductos de lubricación de aceite. Revise la integridad del cableado desde el emisor de presión de aceite hasta la ECU o el DGC-2020. Verifique que sea válida la resistencia del emisor. Revise que haya un recorrido adecuado de la conexión a tierra entre el emisor y el bloque de motor. Revise la continuidad desde el cuerpo del emisor hasta el terminal común del emisor en el DGC-2020.
PRES BAJA ACEITE <i>mtu</i> A	Presión baja de aceite (Alarma) Causa: Esta alarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de aceite es demasiado baja. Acción correctiva: Revise el nivel de aceite del motor y agregue aceite si es necesario. Revise la bomba de aceite y revise que no haya obstrucciones en los conductos de lubricación de aceite. Revise la integridad del cableado desde el emisor de presión de aceite hasta la ECU o el DGC-2020. Verifique que sea válida la resistencia del emisor.
PRES BAJA ACEITE <i>mtu</i> P	Presión baja de aceite (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la presión de aceite es demasiado baja. Acción correctiva: Revise el nivel de aceite del motor y agregue aceite si es necesario. Revise la bomba de aceite y revise que no haya obstrucciones en los conductos de lubricación de aceite. Revise la integridad del cableado desde el emisor de presión de aceite hasta la ECU o el DGC-2020. Verifique que sea válida la resistencia del emisor.
NVL BAJ TANQU ALMAC P	Nivel bajo de tanque de almacenamiento (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que el nivel de combustible en el tanque de almacenamiento es demasiado bajo.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Revise el nivel de combustible en el tanque. Revise el cableado al emisor de nivel en el tanque y revise el emisor mismo. Verifique que se activen los dispositivos de llenado del tanque cuando el nivel está por debajo del valor en el que debe ocurrir el arranque de la bomba. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
LMT SAL AVR LSM P	Límite de salida de AVR del LSM-2020 (Prealarma) Causa: La salida de desvío del Regulador automático de tensión (AVR) en el LSM-2020 se encuentra en su valor de salida configurado máximo o mínimo y no puede estar más allá de este rango. Acción correctiva: En general, esto indica un error del cableado o un error de los ajustes que causa que la salida de desvío sea incompatible con el rango de desvío en el AVR. Revise el cableado y los dispositivos externos para verificar que la salida de desvío y las líneas de reparto de carga no estén orientadas por un dispositivo externo. Verifique que el rango seleccionado para la salida de desvío sea compatible con el rango de entrada de desvío de AVR. Realice las pruebas que se encuentran en la sección Mantenimiento y solución de problemas, en este manual, para verificar que los valores de tensión o corriente de salida de desvío cambien la tensión de salida del generador, según se desea.
FALLO COM LSM	Falla de comunicación del LSM-2020 (Prealarma) Causa: Ha fallado la comunicación con el LSM-2020. Cuando está configurado como prealarma, la máquina continuará funcionando y anunciará la prealarma. Acción correctiva: Revise el cableado del bus de la CAN hacia todos los dispositivos en el bus de la CAN. Verifique que una resistencia terminal de 120 ohmios se encuentre instalada en cada extremo del cable principal. Verifique que el LSM-2020 esté energizado y que el LED parpadee para indicar que funciona correctamente. Si existen fallas de comunicación intermitentes, desenchufe y restablezca los conectores en el LSM-2020.
LMT SAL GOV LSM P	Límite de salida de GOV del LSM-2020 (Prealarma) Causa: La salida de desvío del regulador en el LSM-2020 se encuentra en su valor de salida configurado máximo o mínimo y no puede estar más allá de este rango. Acción correctiva: En general, esto indica un error del cableado o un error de los ajustes que causa que la salida de desvío sea incompatible con el rango de desvío en el regulador o la ECU del motor. Revise el cableado y los dispositivos externos para verificar que la salida de desvío y las líneas de reparto de carga no estén orientadas por un dispositivo externo. Verifique que el rango seleccionado para la salida de desvío sea compatible con el rango de entrada de desvío del regulador o la ECU del motor. Realice las pruebas que se encuentran en la sección Mantenimiento y solución de problemas, en este manual, para verificar que los valores de tensión o corriente de salida de desvío cambien las rpm del generador, según se desea.
FALLO LATIDOCORAZ LSM P	Falla de latido del LSM-2020 (Prealarma) Causa: El DGC-2020 no recibe una señal de comunicación de latido desde el LSM-2020 a través del bus de la CAN. Acción correctiva: Verifique que todos los cables de comunicación del bus de la CAN estén correctamente cableados y finalizados. Verifique que los módulos de E/S en el sistema estén habilitados en los ajustes del DGC-2020. Verifique que los módulos de E/S estén energizados y en funcionamiento (parpadea el LED de estado en los módulos). Si existen fallas de comunicación intermitentes del LSM-2020, desenchufe y restablezca los conectores en el LSM-2020.
FALL COM ENTREGEN LSM P	Falla de comunicación entre grupos electrógenos del LSM-2020 (Prealarma) Causa: El DGC-2020 perdió la comunicación con otros generadores en la red de comunicación entre grupos electrógenos. Acción correctiva: En general, esto indica que un problema de la red bloquea la comunicación entre los generadores. Verifique que otros generadores estén en línea. Revise el cableado y los componentes de la red para detectar problemas de la red. Verifique que todos los dispositivos en la red estén industrialmente calificados y diseñados para cumplir con la serie de especificaciones de IEC 61000-4. Si la falla aún persiste, interrumpa la potencia y vuelva a suministrarla al LSM-2020 y los dispositivos de la red, para intentar restaurar la comunicación.
PRUEB FALL PRINC	Prueba de falla de red principal (Status) Causa: Se ha iniciado una solicitud de Prueba de falla de red principal a través de la lógica. El DGC-2020 iniciará una secuencia de transferencia de falla de red principal idéntica a la secuencia cuando falló la potencia del servicio. Se abrirá el disyuntor de la red principal, arrancará el generador y se cerrará el disyuntor del generador, lo que permitirá que el generador potencie la carga. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
INTERVAL MANTENIMIENT P	Intervalo de mantenimiento (Prealarma) Causa: Ha expirado el intervalo de mantenimiento. Repare la unidad.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Repare la máquina y luego restablezca la prealarma en el panel frontal del DGC-2020, debajo de Ajustes > Ajustes del sistema > Restablecimiento de red principal, estableciendo Restablecimiento de red principal en Sí. Se restablecerá la prealarma y el valor cambiará nuevamente a No. La prealarma también se puede restablecer a través de BESTCOMSPPlus, debajo de Explorador de mediciones > Estadísticas de ejecución, haciendo clic en el botón Restablecer intervalo de mantenimiento.
TRANSFERENC FALLO RED	Se completó la transferencia de falla de red principal (Estado)
	Causa: Este estado indica la finalización correcta de una secuencia de transferencia de falla de red principal.
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
MF TRANSFER FAIL	Falla de transferencia de falla de red principal (Estado)
	Causa: Este estado indica la finalización incorrecta de una secuencia de transferencia de falla de red principal. En general, esto coincidirá con una alarma de Falla de transferencia.
	Acción correctiva: Revise el ajuste de Tiempo máximo de transferencia de falla de red principal. Verifique que esté establecido lo suficientemente largo para que ocurra una transferencia real. Considere aumentar el ajuste. Revise el funcionamiento del Disyuntor de la red principal y el Generador, y verifique que se abran y cierren correctamente. Cuando el generador está en marcha, verifique que el estado sea "Estable" en la pantalla Entradas de estado en BESTCOMSPPlus o en el panel frontal del DGC-2020.
FL CIER DIS RED P	Falla de cierre de disyuntor de red principal (Prealarma)
	Causa: El DGC-2020 emitió una salida de cierre de disyuntor, pero el estado del disyuntor no informó el disyuntor como cerrado antes de que expirara el Tiempo de espera de falla de disyuntor. El disyuntor no funcionará hasta que se elimine esta prealarma. Esta prealarma enclavada se puede eliminar con tan solo presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, colocar la máquina en el Modo APAGADO o colocar al disyuntor en el estado adecuado.
	Acción correctiva: Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Verifique que el disyuntor reciba los comandos abrir/cerrar desde el DGC-2020. Si se emplean comandos de disyuntor de pulso, verifique que el pulso sea lo suficientemente largo para que el disyuntor cambie de estado. Considere aumentar el Tiempo de espera de cierre de disyuntor.
FL AB DIS RED P	Falla de apertura de disyuntor de red principal (Prealarma)
	Causa: El DGC-2020 emitió una salida de apertura de disyuntor, pero el estado del disyuntor no informó el disyuntor como abierto antes de que expirara el Tiempo de espera de falla de disyuntor. El disyuntor no funcionará hasta que se elimine esta prealarma. Esta prealarma enclavada se puede eliminar con tan solo presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, colocar la máquina en el Modo APAGADO o colocar al disyuntor en el estado adecuado.
	Acción correctiva: Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Verifique que el disyuntor reciba los comandos abrir/cerrar desde el DGC-2020. Si se emplean comandos de disyuntor de pulso, verifique que el pulso sea lo suficientemente largo para que el disyuntor cambie de estado. Considere aumentar el Tiempo de espera de cierre de disyuntor.
FL SIN DIS RED P	Falla de sincronización de disyuntor de red principal (Prealarma)
	Causa: El Retardo de activación por falla de sincronizador expiró mientras el generador estaba intentando sincronizar y cerrar el disyuntor. Si la máquina varía dentro de los criterios de tensión y fase o deslizamiento para la sincronización, no anunciará una falla del sincronizador, incluso si el generador no se cierra debido a que se logró la sincronización. Una vez que se anuncia esta prealarma, ha fallado la sincronización y el sincronizador no intentará más realizar la sincronización. Esta prealarma enclavada se puede eliminar al presionar el botón Restablecer en el panel frontal del DGC-2020, al colocar la máquina en el Modo APAGADO o al emitir una solicitud de apertura de disyuntor.
	Acción correctiva: Revise el cableado del DGC-2020 hacia el disyuntor. Verifique que el DGC-2020 reciba el estado correcto de abierto/cerrado desde el disyuntor. Considere aumentar el Retardo de activación por falla de sincronizador. Revise la sintonización del controlador de velocidad. Si es posible, vuelva a sintonizarlo para que sea más agresivo. Revise el cableado de la salida de desvío de velocidad y tensión.
FALLO MPU P	Falla de activación magnética (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: El DGC-2020 no recibe pulsos de la activación magnética que detecta los dientes del volante para la detección de velocidad. Esto se aplica a las unidades que no son ECU únicamente y utilizan un sensor de activación magnética para detectar los dientes del volante y determinar las rpm del motor. Esto ocurrirá solo si la Fuente de velocidad está establecida en MPU-FREQ. Cuando está establecida en MPU-FREQ, la MPU será la fuente de velocidad. Si no se detecta la MPU, el DGC-2020 utilizará la Frecuencia de generador como la fuente de velocidad y anunciará una Prealarma de falla de MPU. Acción correctiva: Extraiga el sensor de activación magnética y limpie la suciedad o las virutas metálicas. Verifique que el sensor de la MPU esté posicionado para mantener la distancia correcta entre el sensor y los dientes del volante. Revise el nivel de tensión de la salida de la MPU y verifique que esté dentro del rango especificado para la entrada de la MPU del DGC-2020. Revise el cableado del sensor de la MPU al DGC-2020 y corrija los problemas.
CÓDIGOS DE FALLA <i>mtu</i>	Códigos de falla <i>mtu</i> (prealarma) Causa: Una unidad de control del motor <i>mtu</i> ha enviado códigos de falla al DGC-2020. Acción correctiva: Verifique los códigos de falla y corrija los problemas que se informan. Si es necesario, comuníquese con el fabricante del motor para obtener ayuda.
AEM MÚLTIPLES P	AEM-2020 múltiples (Prealarma) Causa: Se detecta más de un AEM-2020 en la red del bus de la CAN. Acción correctiva: Asegúrese de que solo un AEM-2020 se encuentre en la red del bus de la CAN.
VARIOS CEM P	CEM-2020 múltiples (Prealarma) Causa: Se detecta más de un CEM-2020 en la red del bus de la CAN. Acción correctiva: Asegúrese de que solo un CEM-2020 se encuentre en la red del bus de la CAN.
VARIOS LSM P	LSM-2020 múltiples (Prealarma) Causa: Se detecta más de un LSM-2020 en la red del bus de la CAN. Acción correctiva: Asegúrese de que solo un LSM-2020 se encuentre en la red del bus de la CAN.
PARADA NORM	Apagado normal (Estado) Causa: La unidad ha pasado de estar en marcha a no estar en marcha debido a la secuencia de apagado normal. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
MODO PAR	El DGC-2020 ingresó en el Modo apagado (Estado) Causa: Este estado indica que el DGC-2020 ingresó en el Modo APAGADO. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FLLO TRAN ACEITE	Falla de emisor de presión de aceite (Estado) Causa: Si el DGC-2020 lee un emisor de presión de aceite, la entrada desde el emisor se encuentra fuera del rango válido para el dispositivo. Si el DGC-2020 recibe presión de aceite a través del bus de la CAN desde una ECU del motor, pero la ECU envía un código especial que indica que ha fallado el emisor, Falla de emisor de presión de aceite también será verdadero. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
FLLO TRAN ACEITE A	Falla de emisor de presión de aceite (Alarma) Causa: El estado de Falla de emisor de presión de aceite es verdadero y la configuración de la alarma de Falla de emisor de presión de aceite está establecida en Alarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
FLLO TRAN ACEITE P	Falla de emisor de presión de aceite (Prealarma) Causa: El estado de Falla de emisor de presión de aceite es verdadero y la configuración de la alarma de Falla de emisor de presión de aceite está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Revise el emisor, el cableado del emisor y el cableado común del emisor desde el bloque de motor hasta el DGC-2020 y/o la ECU del motor.
SOBREAR A	Sobresobrecarga (Alarma) Causa: El motor excedió el umbral de Tiempo de arranque de ciclo o Cantidad de ciclos de arranque y no arrancó. Acción correctiva: Verifique que el motor reciba combustible y que el arrancador rote el motor adecuadamente para el arranque del motor. Verifique que la tensión de la batería sea suficiente para brindar el arranque del motor. Revise que el cableado de la batería al arrancador no tenga conexiones sueltas, sucias o corroídas. Detecte y corrija cualquier problema que pudiera impedir el arranque del motor.
ACTIV PRU SOBREV <i>mtu</i> P	Prueba activada de sobrevelocidad (Prealarma)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Esta prealarma se envía al DGC-2020 a través del bus de la CAN cuando una ECU de la <i>mtu</i> realiza una prueba de sobrevelocidad. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
SOBREVELOCIDAD <i>mtu</i> A	Sobrevelocidad (Alarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que ocurrió una condición de sobrevelocidad. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor. Acción correctiva: Revise el sensor de velocidad y el cableado. Asegúrese de que el ruido eléctrico no se esté acoplado al cableado del emisor de velocidad. Revise el regulador del motor y los ajustes. Consulte la documentación de la <i>mtu</i> para obtener los procedimientos adicionales para diagnosticar las causas de los problemas relacionados con el motor y la velocidad.
FALLO CEBADO <i>mtu</i> P	Falla de cebado (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que ocurrió una condición de falla de cebado. Esto es una advertencia y el DGC-2020 no causará un apagado de la máquina. Sin embargo, la ECU podría apagar el motor. Acción correctiva: Revise el nivel de fluido de cebado y la bomba de cebado. Revise que los conductos de cebado no tengan obstrucciones ni fugas. Revise las prealarmas relacionadas con la ECU, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i>. Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PARADA PROT	Apagado de protección (Estado) Causa: Este estado indica que el DGC-2020 ha pasado por un apagado de protección. Acción correctiva: Determine la alarma relacionada que causó el apagado de protección y realice las acciones correctivas para esa alarma.
ARRAN REMOTAS	Se solicitó el Arranque remoto mediante BESTCOMSPlus o Modbus (Estado) Causa: Este estado indica que se recibió una solicitud de arranque remoto. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
RESET	Se restableció el DGC-2020 (Estado) Causa: Este estado indica que el DGC-2020 salió del restablecimiento. Esto ocurre si se interrumpe la potencia y se la vuelve a suministrar al DGC-2020 o si se realiza una actualización del firmware. También ocurre después de que se restablece cualquier dispositivo de vigilancia. Acción correctiva: Si se registran ocurrencias inesperadas de restablecimiento, busque los motivos por los que la potencia se podría interrumpir y volver a suministrar inesperadamente al DGC-2020. Por ejemplo, la batería baja o una falla del cargador de batería.
RTD EN 1 O1 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: Este estado indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 O1 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 O1 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 O2 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: Este estado indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 O2 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 O2 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 OOR (1 to 8)	Entrada de RTD X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Estado) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia más allá del rango configurado. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparecerá en el registro de eventos, pero no se anunciará. El estado puede ser verdadero si la configuración de la alarma de Fuera de rango está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el RTD y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el RTD si es necesario.
RTD EN 1 OOR A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia más allá del rango configurado. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el RTD y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el RTD si es necesario.
RTD EN 1 OOR P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 8) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia más allá del rango configurado. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el RTD y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el RTD si es necesario.
RTD EN 1 U1 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Estado) Causa: Este estado indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 1. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia. Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
RTD EN 1 U1 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Alarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Alarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 U1 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 8) (Prealarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 U2 (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Estado)
	Causa: Este estado indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 2. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 U2 A (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Alarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Alarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
RTD EN 1 U2 P (1 to 8)	Entrada analógica X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 8) (Prealarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de RTD programable recibe un valor de resistencia que indica una temperatura por debajo de Sub umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de resistencia que mide el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
MODO MAR	El DGC-2020 ingresó en el Modo marcha (Estado)
	Causa: Este estado indica que el DGC-2020 ingresó en el Modo MARCHA.
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
VEL ACEL BAJ <i>mtu</i> P	Velocidad baja de marcha (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la velocidad de marcha es baja.
	Acción correctiva: Revise la velocidad de arranque. Revise la velocidad de marcha y el regulador. Revise los códigos de diagnóstico de fallas relacionados con la ECU, las prealarmas, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
ARRAN FUN CON CARGA	El elemento de la lógica Marcha con carga recibió una solicitud de arranque (Estado)
	Causa: Este estado indica que el elemento de la lógica RUNWLOAD ha iniciado una solicitud de Arranque de marcha con carga.
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
PARADA FUN CON CARGA	El elemento de la lógica Marcha con carga recibió una solicitud de parada (Estado)
	Causa: Este estado indica que el elemento de la lógica RUNWLOAD ha iniciado una solicitud de Parada de marcha con carga.
	Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
SCREEN ERROR	Error de pantalla (Estado)
	Causa: Este estado indica que el procesador intentó mostrar algo en la pantalla LCD del panel frontal, pero no pudo debido a que faltan datos o se encuentran dañados.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Interrumpa la potencia y vuelva a suministrarla al DGC-2020. Si aún ocurre el error, vuelva a cargar el firmware del DGC-2020. Si persiste el problema, puede ser necesario reemplazar el DGC-2020.
FALL FLA SER LEC	Falla de lectura flash en serie (Prealarma) Causa: Ocurrió una falla de lectura flash en serie. Acción correctiva: No se espera que ocurra esta falla durante el funcionamiento normal. Si se registra alguna ocurrencia, vuelva a cargar el firmware y los ajustes del DGC-2020. Si persiste el problema, puede ser necesario reemplazar el DGC-2020.
MODIFICADO AJUSTES	Se cambió un ajuste mediante BESTCOMSPPlus, Modbus o la interfaz del panel frontal (Estado) Causa: Este estado indica que se cambiaron los ajustes del DGC-2020. Acción correctiva: Funcionamiento correcto. No se requiere ninguna acción correctiva.
FALLO TRANS VEL	Falla de emisor de velocidad (Estado) Causa: El DGC-2020 no recibe datos de rpm de ninguna fuente de velocidad. Debido a que no hay una medición válida de rpm, la alarma de falla de emisor de velocidad apagará la unidad. Acción correctiva: Si la fuente de velocidad es una activación magnética, consulte la Prealarma de falla de la MPU para obtener las acciones correctivas. Si la fuente de velocidad es la frecuencia del generador, verifique que se reciban la tensión y la frecuencia CA válidas en la fase AB del generador del DGC-2020. Verifique que el DGC-2020 mida la frecuencia del generador. Si no es así, revise el cableado, la configuración del PT y la salida del generador para determinar por qué el DGC-2020 no mide la frecuencia del generador. Si el motor está controlado por la ECU, la fuente de velocidad es la ECU, a menos que la Fuente de velocidad del generador esté establecida en GEN-FREQ, en cuyo caso, solo se utiliza la frecuencia del generador como fuente de velocidad. Si la ECU es la fuente de velocidad, vea la medición de rpm del generador y verifique que el valor sea válido. Si muestra NS, la ECU no envía las rpm del motor al DGC-2020. Cuando la ECU no envíe los datos de rpm al DGC-2020, consulte al fabricante del motor para obtener las acciones correctivas.
FALLO TRANS VEL A	Falla de emisor de velocidad (Alarma) Causa: El DGC-2020 no recibe datos de rpm de ninguna fuente de velocidad. Debido a que no hay una medición válida de rpm, la alarma de falla de emisor de velocidad apagará la unidad. Acción correctiva: Si la fuente de velocidad es una activación magnética, consulte la Prealarma de falla de la MPU para obtener las acciones correctivas. Si la fuente de velocidad es la frecuencia del generador, verifique que se reciban la tensión y la frecuencia CA válidas en la fase AB del generador del DGC-2020. Verifique que el DGC-2020 mida la frecuencia del generador. Si no es así, revise el cableado, la configuración del PT y la salida del generador para determinar por qué el DGC-2020 no mide la frecuencia del generador. Si el motor está controlado por la ECU, la fuente de velocidad es la ECU, a menos que la Fuente de velocidad del generador esté establecida en GEN-FREQ, en cuyo caso, solo se utiliza la frecuencia del generador como fuente de velocidad. Si la ECU es la fuente de velocidad, vea la medición de rpm del generador y verifique que el valor sea válido. Si el valor es válido, todo debería estar bien. Si muestra NS, la ECU no envía las rpm del motor al DGC-2020. Cuando la ECU no envíe los datos de rpm al DGC-2020, consulte al fabricante del motor para obtener las acciones correctivas.
FALL DEM VEL P	Falla de demanda de velocidad (Prealarma) Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la fuente de demanda de velocidad o los datos de rpm no eran válidos. Acción correctiva: Extraiga el sensor de activación magnética y limpie la suciedad o las virutas metálicas. Verifique que el sensor de la MPU esté posicionado para mantener la distancia correcta entre el sensor y los dientes del volante. Revise el nivel de tensión de la salida de la MPU y verifique que esté dentro del rango especificado para la entrada de la MPU del DGC-2020. Revise el cableado del sensor de la MPU al DGC-2020 y corrija los problemas. Si la fuente de velocidad es una activación magnética, consulte la Prealarma de falla de la MPU para obtener las acciones correctivas. Si la fuente de velocidad es la frecuencia del generador, verifique que se reciban la tensión y la frecuencia CA válidas en la fase AB del generador del DGC-2020. Verifique que el DGC-2020 mida la frecuencia del generador. Si no es así, revise el cableado, la configuración del PT y la salida del generador para determinar por qué el DGC-2020 no mide la frecuencia del generador. Si el motor está controlado por la ECU, la fuente de velocidad es la ECU, a menos que la Fuente de velocidad del generador esté establecida en GEN-FREQ, en cuyo caso, solo se utiliza la frecuencia del generador como fuente de velocidad. Si la ECU es la fuente de velocidad, vea la medición de rpm del generador y verifique que el valor sea válido. Si muestra NS, la ECU no envía las rpm del motor al DGC-2020. Cuando la ECU no envíe los datos de rpm al DGC-2020, consulte al fabricante del motor para obtener las acciones correctivas.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
VELO MUY BAJA <i>mtu</i> P	Velocidad demasiado baja de motor (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la velocidad de marcha del motor es baja.
	Acción correctiva: Revise la velocidad de marcha y el regulador. Revise la ECU y verifique que esté configurada de manera que la velocidad de marcha normal no dispare esta prealarma. Revise los códigos de diagnóstico de fallas relacionados con la ECU, las prealarmas, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
PRIORIZ SS ACTIVADA <i>mtu</i> P	Anulación de apagado (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que se encuentra en vigencia una Anulación de apagado del sistema de seguridad.
	Acción correctiva: Quite la Anulación de apagado del sistema de seguridad para eliminar la prealarma. En general, la Anulación de apagado del sistema de seguridad se envía de la ECU al DGC-2020, cuando está en vigencia la Priorización Battle del DGC-2020. La eliminación de la Priorización Battle en el DGC-2020 probablemente elimine también la Anulación de apagado del sistema de seguridad. Si no es así, la Anulación de apagado del sistema de seguridad se establece en la ECU mediante otros medios (por ejemplo, una entrada de contacto) y se debe quitar para eliminar la prealarma.
VELOC ARRA BAJA <i>mtu</i> P	Velocidad baja de arranque (Prealarma)
	Causa: Esta prealarma se envió al DGC-2020 porque una ECU del motor de la <i>mtu</i> determinó que la velocidad de arranque es baja.
	Acción correctiva: Revise la velocidad de arranque y el regulador. Revise los códigos de diagnóstico de fallas relacionados con la ECU, las prealarmas, el estado y los códigos de fallas de la <i>mtu</i> . Comuníquese con el fabricante del motor si es necesario.
TERMOPAR 1 O1 (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 2) (Estado)
	Causa: Este estado indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura que mide el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 O1 A (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 2) (Alarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Alarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura que mide el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 O1 P (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 1 (X = 1 a 2) (Prealarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 O2 (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 2) (Estado)
	Causa: Este estado indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia.
	Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 O2 A (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 2) (Alarma)
	Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Alarma.

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 O2 P (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sobre 2 (X = 1 a 2) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por arriba de Sobre umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Espere que se enfríe el dispositivo si corresponde o realice la acción correctiva para disminuir la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 OOR (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 2) (Estado) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide un valor de temperatura más allá del rango operativo de la entrada de termopar. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia. El estado puede ser verdadero si la configuración de la alarma de Fuera de rango está establecida para Solo estado, Alarma o Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por la entrada se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el termopar y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el termopar si es necesario.
TERMOPAR 1 OOR A (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 2) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide un valor de temperatura más allá del rango configurado. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el termopar y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el termopar si es necesario.
TERMOPAR 1 OOR P (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario fuera de rango (X = 1 a 2) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide un valor de temperatura más allá del rango configurado. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el transductor se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise la integridad del cableado entre el termopar y el AEM-2020. Verifique que no haya cables abiertos o acortados. Reemplace el termopar si es necesario.
TERMOPAR 1 U1 (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 2) (Estado) Causa: Este estado indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 1. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 U1 A (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 2) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 U1 P (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 1 (X = 1 a 2) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 1. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 U2 (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 2) (Estado)

Cadena de eventos	Descripción/causa/acción correctiva del evento
	Causa: Este estado indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 2. El usuario puede programar el texto de la cadena del evento. El estado está disponible para la lógica y aparece en el registro de eventos, pero no se anuncia. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 U2 A (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 2) (Alarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Alarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
TERMOPAR 1 U2 P (1 to 2)	Entrada de termopar X configurable por el usuario sub 2 (X = 1 a 2) (Prealarma) Causa: Esto indica que la entrada de termopar programable mide una temperatura por debajo de Sub umbral 2. La configuración de la alarma está establecida en Prealarma. Acción correctiva: Verifique que el valor de temperatura medido por el termopar se encuentre dentro de los límites operativos normales. Si esto parece ser correcto, revise el dispositivo por el que se mide la temperatura para determinar por qué se superó el umbral. Realice la acción correctiva para aumentar la temperatura del dispositivo.
PARO DESCONOCIDO A	Paro Desconocido (Alarma) Causa: El DGC-2020 detecta que el motor ha parado porque las RPM bajaron hasta cero, pero el DGC-2020 no inició un paro. Acción correctiva: Revisa los códigos de diagnóstico de problemas y/o conecte la Herramienta de Servicio si el motor es un motor equipado de unidad ECU. Consulte al fabricante del motor para más información.
BATERÍA DÉBIL P	Batería débil (Prealarma) Causa: La tensión de la batería medida mientras el motor está arrancando se encuentra por debajo del umbral de la prealarma de Tensión débil de batería. Acción correctiva: Revise el nivel de tensión de la batería, los circuitos de carga de la batería y las conexiones desde la batería hasta el motor. Cargue la batería si es necesario. La prealarma no se eliminará hasta que ocurra un ciclo de arranque en el que la tensión esté por sobre el umbral de la prealarma de Tensión débil de batería o se interrumpa la potencia y se la vuelva a suministrar al DGC-2020.



4 • Software BESTCOMSPlus®

BESTCOMSPlus® es una aplicación de PC basada en Windows® que brinda una interfaz de usuario gráfica (GUI) fácil de utilizar con los productos de comunicación Basler Electric. El nombre BESTCOMSPlus es un acrónimo que significa Herramientas de Software Eléctrico Basler (BEST) para Comunicaciones, Operaciones, Mantenimiento, y Configuraciones (COMS).

BESTCOMSPlus proporciona al usuario un sistema de clic para parametrizar y controlar el DGC-2020. Las propiedades de BESTCOMSPlus permiten que la configuración de uno o varios DGC-2020 sea rápida y eficiente. Una de las principales ventajas de BESTCOMSPlus es la posibilidad de crear un esquema de configuraciones, registrarlo como un archivo para luego cargarlo al DGC-2020 al gusto del usuario.

BESTCOMSPlus dispone de plugins que permiten al usuario utilizar diferentes productos Basler Electric.

Los plugins DGC-2020 se abren en el shell principal BESTCOMSPlus con el mismo esquema lógico por defecto suministrado con el DGC-2020. Esto permite que el usuario tenga la opción de desarrollar un archivo de configuraciones personalizado, modificando el esquema lógico por defecto o creando un esquema único a partir de una página en blanco.

La lógica programable BESTlogic™ Plus se utiliza para programar las funciones de protección del generador, las alarmas, las entradas y salidas del DGC-2020. Esto es posible gracias al método de arrastrar y soltar. El usuario puede arrastrar los elementos, los componentes, las entradas y las salidas a la red del programa y efectuar conexiones entre ellos para crear el esquema lógico deseado.

La Figura 4-1 ilustra los componentes típicos de la interfaz de usuario del plugin DGC-2020 y el BESTCOMSPlus.

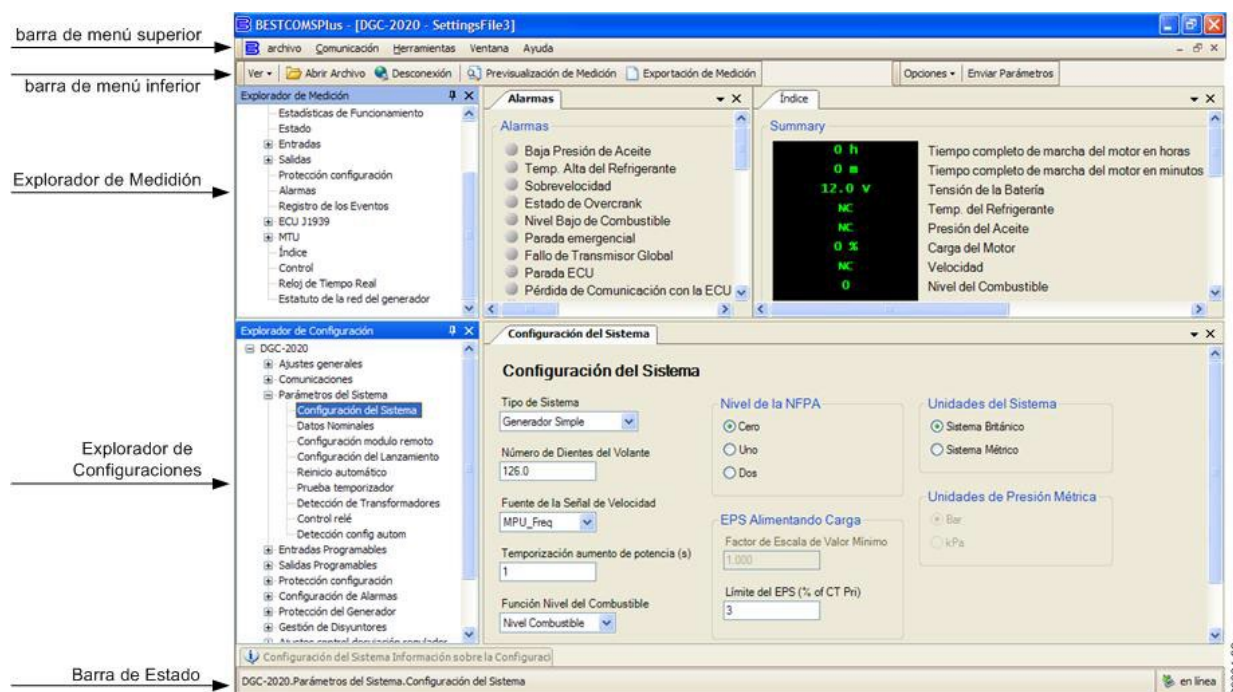


Figura 4-1. Componentes Típicos de la Interfaz de Usuario

Instalación

El software BESTCOMSPlus se basa en Microsoft® .NET Framework. La funcionalidad de configuración que instala BESTCOMSPlus en su ordenador, instala también el plugin DGC-2020 y .NET Framework (en caso de no estar aún instalados). El BESTCOMSPlus opera con sistemas que usan Windows® 7 SP1, Windows 8.1, Windows 10 versión 1607 (Edición de aniversario) o posterior y Windows 11. Las recomendaciones del sistema para .NET Framework y BESTCOMSPlus se indican en el Tabla 4-1.

Tabla 4-1. Recomendaciones del Sistema para BESTCOMSPlus y .NET Framework

Tipo de sistema	Componente	Recomendado
32/64 bit	procesador	2 GHz
32/64 bit	RAM	1 GB (mínimo), 2,0 GB (recomendado)
32 bit	Disco Duro	200 MB de espacio libre (si .NET Framework ya está instalado en el PC).
		4.5 GB de espacio libre (si .NET Framework no se ha instalado aún en el PC).
64 bit	Disco Duro	200 MB de espacio libre (si .NET Framework ya está instalado en el PC).
		4.5 GB de espacio libre (si .NET Framework no se ha instalado aún en el PC).

Para instalar y activar BESTCOMSPlus, el usuario de Windows debe disponer de los derechos de administrador. Un usuario de Windows con derechos limitados no está autorizado a registrar los archivos en determinadas carpetas.

Instalación de BESTCOMSPlus®

NOTA

No conectar el cable USB hasta que no haya terminado la instalación por completo. Conectar el cable USB antes de que termine la instalación podría ocasionar errores inesperados o no deseados.

Descargar BESTCOMSPlus

Utilice el siguiente procedimiento para descargar BESTCOMSPlus desde el sitio web de Basler Electric.

1. Navegue hasta <https://www.basler.com/Downloads>.
2. Seleccione DGC-2020 en el menú desplegable del modelo.
3. En el encabezado Software, haga clic en el enlace de descarga de BESTCOMSPlus.
4. Inicie sesión o cree una cuenta para continuar con la descarga.

Instalar BESTCOMSPlus

Ejecute el archivo de instalación de la aplicación BESTCOMSPlus. La utilidad de instalación instala BESTCOMSPlus, .NET Framework (si aún no está instalado), el controlador USB y el complemento DGC-2020 para BESTCOMSPlus en su PC.

Cuando termine la instalación de BESTCOMSPlus, se añadirá una carpeta Basler Electric en el menú de programas Windows. El acceso a esta carpeta se efectúa haciendo clic en el botón *Start* (Inicio) de Windows y, luego, accediendo a la carpeta Basler Electric del menú *Programs* (Programas). La carpeta Basler Electric dispone de un icono que, inicia BESTCOMSPlus al hacer clic.

Conecte el DGC-2020 e inicie BESTCOMSPlus®

El plugin del DGC-2020 es un módulo que corre dentro de la cobertura BESTCOMSPlus. El plugin DGC-2020 contiene ajustes operacionales y lógicos para únicamente el DGC-2020.

Conectar un Cable USB

El controlador USB fue copiado a su PC durante la instalación del BESTCOMSPlus y es instalado automáticamente luego de encender el DGC-2020. El progreso de la instalación del controlador USB es

mostrados en el área de la barra de tarea de Windows. Windows le notificará cuando la instalación esté completa.

Conecte un cable USB entre la PC y su DGC-2020. Aplique potencia operativa al DGC-2020. Espere hasta que la secuencia de arranque esté completa.

Iniciar BESTCOMSPlus®

Para iniciar BESTCOMSPlus, hacer clic en el botón de Windows *Start*, apunte a *Programs*, *Basler Electric* y, luego haga clic en el icono *BESTCOMSPlus*. Durante la activación inicial, se muestra la pantalla *BESTCOMSPlus Select Language* (Figura 4-2).

Se puede seleccionar la visualización de esta pantalla siempre que se inicie BESTCOMSPlus o se puede seleccionar un idioma para evitar la aparición de esta pantalla en el futuro. Hacer clic en *OK* para continuar. Posteriormente, es posible el acceso a esta pantalla seleccionando *Tools* y *Select Language* (Herramientas y Selección de Idioma) de la barra de menú.

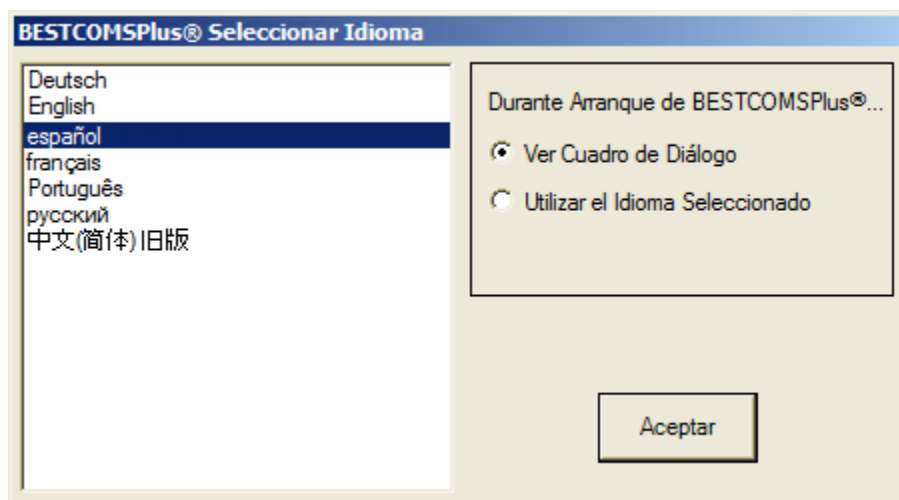


Figura 4-2. Selección de Idioma de BESTCOMSPlus

Se abre la ventana plataforma BESTCOMSPlus. Seleccione *New Connection* (Nueva Conexión) del menú desplegable *Communication* (Comunicación) y seleccionar *DGC-2020*. Ver Figura 4-3.

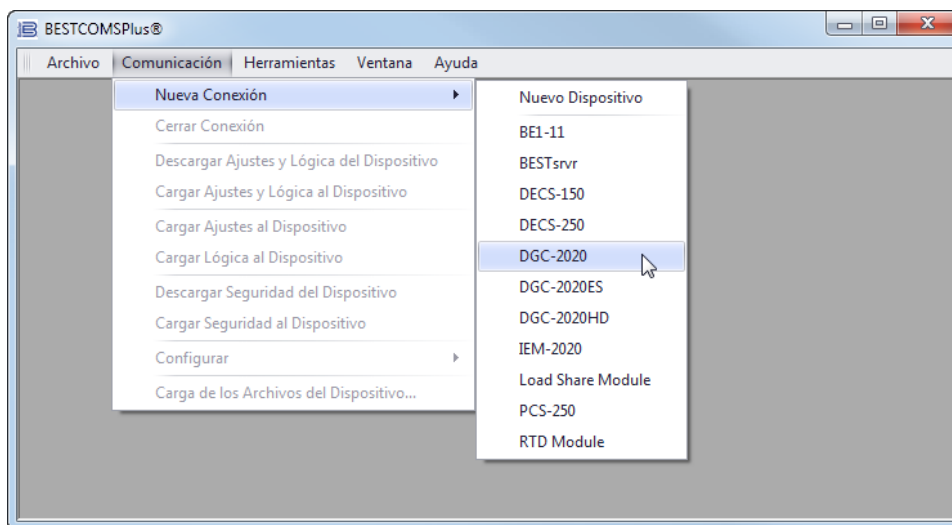


Figura 4-3. Menú Desplegable Comunicación

La pantalla de Conexión del DGC2020 mostrada en la Figura 4-4 aparecerá

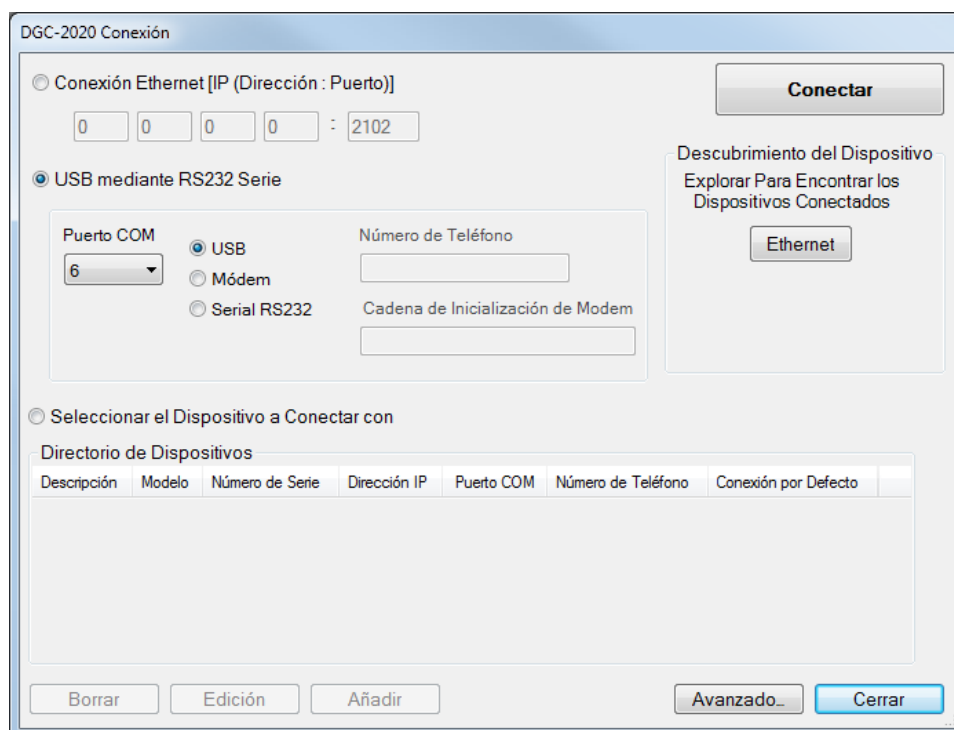


Figura 4-4. Pantalla de Conexión del DGC-2020

Seleccione *USB via Serial RS232*, *USB* y marcar *COM Port* (puerto de comunicación). Los controladores USB se instalan automáticamente durante el proceso de instalación del BESTCOMSPlus. Para seleccionar el puerto de comunicación (*COM Port*) correcto, abrir el Windows® Device Manager (Director de Dispositivos Windows®) y ampliar la arborescencia de los Puertos COM y LPT. Ubicar el dispositivo denominado *CP2101 USB en UART Bridge Controller* (Controlador Puente UART) (*COMx*). El número del *COM Port* aparecerá entre paréntesis (*COMx*). Antes de abrir el Device Manager, comprobar que se suministra la alimentación al DGC-2020 y el cable USB está conectado. Ver la Figura 4-5.

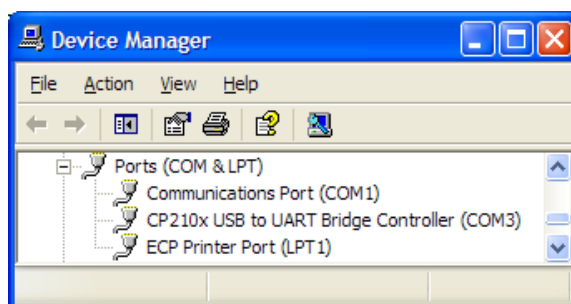


Figura 4-5. Windows Device Manager

Instalación del Controlador USB en caso de fallo en la Instalación Automática

Para instalar el controlador USB para el DGC-2020:

1. Aplicar potencia útil al DGC-2020 y esperar que culmine la secuencia de arranque.
2. Conectar un cable USB entre la PC y el DGC-2020.
3. Aparece el cuadro de diálogo *Found New Hardware Wizard* (Asistente nuevo equipo detectado).
4. Seleccionar **"No, not this time"** (No por esta vez) y seleccionar *Next* para continuar.

5. Seleccionar **"Install from a list or specific location (Advanced)"** (Instalación desde una lista o ubicación específica (Avanzada)) y seleccionar *Next* para continuar.
6. Navegar hasta C:\Program Files\Basler Electric\BESTCOMSPPlus\USBDeviceDrivers\ y seleccionar *Next* para continuar.

Una vez terminada la instalación del controlador, es posible tener que reiniciar el ordenador.

Comunicaciones

Comunicación con modem (Opcional)

Si la conexión se efectúa en el DGC-2020 mediante una línea telefónica, seleccionar *USB via Serial RS232, Modem*, y marcar el número de teléfono *Phone Number*. Para seleccionar el puerto de comunicación (*COM Port*) correcto, abrir Windows Device Manager (Director de Dispositivos Windows) y ampliar la arborescencia *Modems*. Hacer un clic derecho en el nombre del módem y seleccionar *Properties* (Propiedades). Abrir la pestaña *Advanced* para visualizar el puerto de comunicación. Referirse a *Comunicaciones, Configuración de Modem*, para más información.

Serie RS232

Si se conecta al DGC-2020 a través de un puerto serial, seleccione *USB a través de Serial RS232, Serial RS232*. Para seleccionar el *puerto COM* correcto, abra el Administrador de dispositivos de Windows y expanda la rama de los *Puertos (COM y LPT)*. Seleccione el Puerto de Comunicaciones o Puerto Serial correctos. Para más información, consulte el capítulo de *Comunicaciones, Ajuste RS232*.

Comunicación Ethernet

Es posible comunicar con el DGC-2020 mediante el módulo de reparto de carga opcional LSM-2020. Para utilizar las funcionalidades Ethernet del LSM-2020, se deben configurar los parámetros de la red en el LSM-2020. Los ajustes de red del DGC-2020 pueden ser configurados a través de la Device Discovery en BESTCOMSPPlus a través del panel frontal del DGC-2020 o a través del DGC-2020 y se envían al LSM-2020 por la interfaz CANbus. Se emplea el siguiente procedimientos pueden ser usados para configurar los parámetros de la red en el LSM-2020 y conectar el DGC-2020 por medio de Ethernet utilizando el LSM-2020.

Configurar los Ajustes de Red del LSM-2020 a través del Descubrir Dispositivo en BESTCOMSPPlus

1. Navegar hasta alcanzar *Settings (Ajustes)*, *System Params (Parámetros del sistema)*, *Remote Module Setup (Configuración de Módulo Remoto)*, *LSM Setup (Ajustes del LSM)* en la interfaz HMI del panel frontal y comprobar que se ha activado el LSM-2020 con la dirección CANbus apropiada para que el DGC-2020 y el LSM-2020 estén conectados correctamente. Si una conexión USB es activa en el DGC-2020, el LSM-2020 permite la parametrización y la dirección CANbus puede encontrarse utilizando el explorador de las configuraciones (Settings Explorer) en BESTCOMSPPlus para abrir la arborescencia *System Parameters (Parámetros del sistema)*, *Remote Module Setup (Configuración de Módulo Remoto)* como se muestra en la Figura 4-24. El DGC-2020 anunciará una prealarma si el LSM-2020 no está conectado correctamente mientras está activado. Si la conexión es válida, se pueden configurar los ajustes de la red del LSM-2020 mediante la interfaz USB del DGC-2020.
2. En BESTCOMSPPlus haga clic en el manú desplegable *Comunicaciones* y seleccione *Nueva Comunicación, Conexión de Módulo de Reparto de Carga*. La pantalla *Conexión Módulo de Reparto de Carga*. Vea la Figura 4-6.

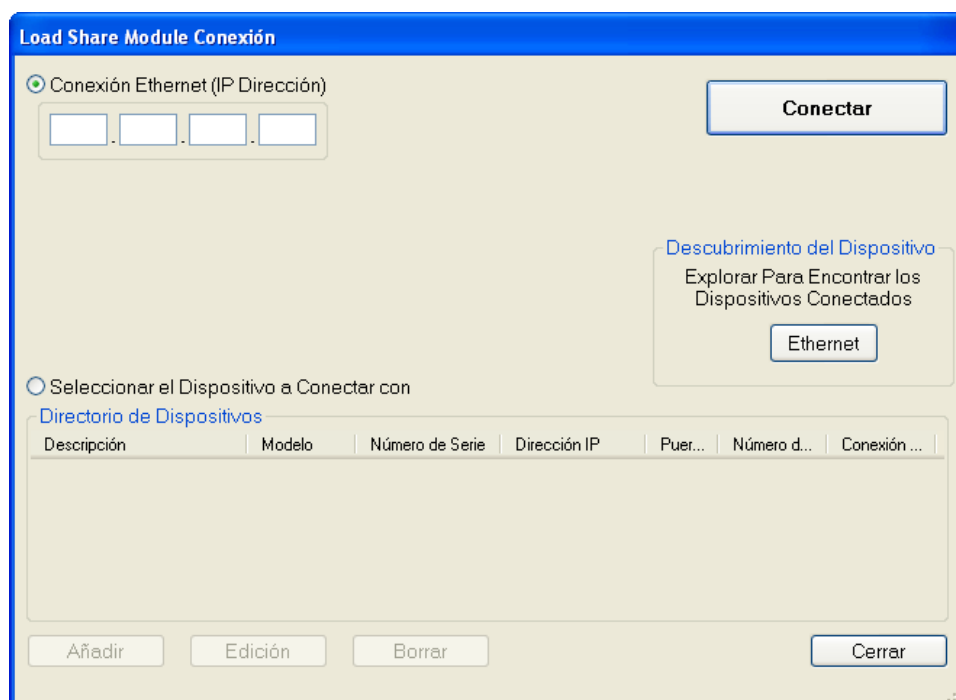


Figura 4-6. Pantalla de Conexión de Módulo de Carga Compartida

3. Haga clic en el botón Ethernet bajo *Descubrimiento de Dispositivo (Explorar para Encontrar los Dispositivos Conectados)*
4. Luego de rastrear dispositivos conectados, la pantalla *Descubrimiento del Dispositivo* aparecerá. Vea Figura 4-7.



Figura 4-7. Pantalla Descubrimiento del Despositivo

5. Use el mouse para resaltar el modulo de Reparto de Carga de Carga deseado y haga clic en el botón *Configurar*.
6. La pantalla *Configurar* aparece. Ver Figura 4-8.

Figura 4-8. Configure – Módulo de Reparto de Carga

7. Asignar una Dirección IP, Puerta de Acceso por Defecto, y Máscara de Subred para el Módulo de Reparto de Carga ingresando valores en el mismo rango que su red o PC. Si DHCP será usado, tilde el casillero Usar DHCP.
8. Haga clic en *Enviar al Dispositivo*. Una contraseña es requerida. La contraseña por defecto es “OEM”, El LSM-2020 se reiniciará y usará los nuevos ajustes.

Configurar los Ajustes de Red LSM-2020 a través del Panel Frontal del DGC-2020

1. Navegue a la pantalla *Ajustes, Params de Sistemas, Configuración Módulo Remoto, Configuración LMS* en la HMI del panel frontal y verifique que el LSM-2020 está habilitado con la dirección correcta de CANBus de modo que el DGC-2020 y el LSM-2020 está correctamente vinculados. Si una conexión USB al DGC-2020 está activa, ajuste de habilitar LSM-2020 y la dirección CANBus puede ser encontrada usando el Explorador de Ajustes en el BESTCOMSPlus para abrir la rama de árbol *Parámetros de Sistema, Configuración Módulo Remoto*. El DGC-2020 anunciará una pre-alarma si el LSM-2020 ni está conectada apropiadamente cuando está habilitado. Si la conexión es válida, los ajustes de red del LSM-2020 puede ser configurado a través del panel frontal del DGC-2020.
2. Navegue a la pantalla *Ajustes, Params de Sistemas, Configuración Módulo Remoto, Configuración LMS, Ajustes TCP/IP* en la HMI del panel frontal.

Las opciones configurables incluyen:

<i>IP Address (dirección IP):</i>	La dirección de protocolo Internet a utilizar por el LSM-2020.
<i>Subset Mask (máscara de subred):</i>	La máscara utilizada para determinar la gama de la subred actual.
<i>Default Gateway (puerta de enlace por defecto):</i>	El ordenador por defecto para enviar los datos destinados a un ordenador que no radica en la subred.
<i>Use DHCP (utilizar DHCP):</i>	Esta opción permite configurar automáticamente los parámetros IP Address, Default Gateway y Subnet Mask por medio de DHCP. Sólo puede emplearse si la red Ethernet dispone de un servidor DHCP correctamente configurado en funcionamiento. El LSM-2020 no actúa como un servidor DHCP.

Los valores para estas opciones deberán ser comunicadas por el administrador del sitio si se debe compartir la red entre el LSM-2020 y otros equipos. Si el LSM-2020 funciona en una red independiente, la dirección IP puede elegirse en los siguientes rangos, conforme a la lista comunicada por el grupo IETF en su publicación RFC 1918 (Address Allocation for Private Networks / asignación de direcciones IP privadas).

10.0.0.0 - 10.255.255.255

172.16.0.0 - 172.31.255.255
192.168.0.0 - 192.168.255.255

Si el LSM-2020 funciona en una red independiente, el parámetro *Subnet Mask (máscara de subred)* debe quedar en 0.0.0.0 y el dato *Default Gateway (puerta de enlace por defecto)* puede parametrizarse en cualquier dirección IP válida, elegida en el mismo rango que la dirección IP del LSM-2020.

3. Hacer clic en el botón *Editar* para cambiar ajustes. Luego que los ajustes están configurados, haga clic en el botón *Editar* otra vez para salir.
4. Use la flecha *Izquierda* para navegar de vuelta a la pantalla de *Configurar LSM* en la HMI del panel frontal. Antes de abandonar la pantalla *Ajustes TCP/IP*, el LSM-2020 reiniciar[a y usar[a los nuevos ajustes.

Método Alternativo para Configurar los Ajustes de Red del LSM-2020 a través del DGC-2020

1. Navegue a la pantalla *Ajustes, Params de Sistemas, Configuración Módulo Remoto, Configuración LMS* en la HMI del panel frontal y verifique que el LSM-2020 está habilitado con la dirección correcta de CANBus de modo que el DGC-2020 y el LSM-2020 está correctamente vinculado. Si una conexión USB al DGC-2020 está activa, ajuste de habilitar LSM-2020 y la dirección CANBus puede ser encontrada usando el Explorador de Ajustes en el BESTCOMSPlus para abrir la rama de árbol *Parámetros de Sistema, Configuración Módulo Remoto* como se muestra en la Figura. El DGC-2020 anunciará una pre-alarma si el LSM-2020 ni está conectada apropiadamente cuando está habilitado. Si la conexión es válida, los ajustes de red del LSM-2020 puede ser configurado a través de la interfase USB del DGC-2020.
2. Conectarse con el DGC-2020 mediante el puerto USB siguiendo las instrucciones del párrafo Comunicación USB. En el menú desplegable File (archivo), seleccionar Configure (configurar), Ethernet. Si se ha conectado correctamente el LSM-2020, la pantalla de configuración del puerto Ethernet (Figura 4-9) aparece.

Figura 4-9. Pantalla de configuración del puerto Ethernet

Las opciones configurables incluyen:

IP Address (dirección IP):

La dirección de protocolo Internet a utilizar por el LSM-2020.

Default Gateway (puerta de enlace por defecto):

El ordenador por defecto para enviar los datos destinados a un ordenador que no radica en la subred.

Subnet Mask (máscara de subred):

La máscara utilizada para determinar la gama de la subred actual.

Use DHCP (utilizar DHCP):

Esta opción permite configurar automáticamente los parámetros IP Address, Default Gateway y Subnet Mask por medio de DHCP. Sólo puede emplearse si la red Ethernet dispone de un servidor DHCP correctamente configurado en funcionamiento. El LSM-2020 no actúa como un servidor DHCP.

Los valores para estas opciones deberán ser comunicadas por el administrador del sitio si se debe compartir la red entre el LSM-2020 y otros equipos. Si el LSM-2020 funciona en una red independiente, la dirección IP puede elegirse en los siguientes rangos, conforme a la lista comunicada por el grupo IETF en su publicación RFC 1918 (Address Allocation for Private Networks / asignación de direcciones IP privadas).

10.0.0.0 - 10.255.255.255

172.16.0.0 - 172.31.255.255

192.168.0.0 - 192.168.255.255

Si el LSM-2020 funciona en una red independiente, el parámetro *Subnet Mask (máscara de subred)* debe quedar en 0.0.0.0 y el dato *Default Gateway (puerta de enlace por defecto)* puede parametrizarse en cualquier dirección IP válida, elegida en el mismo rango que la dirección IP del LSM-2020.

3. Hacer clic en el botón *Send to Device (enviar al dispositivo)*, ubicado en la pantalla de configuración del puerto Ethernet. Una ventana de confirmación aparece, indicando al usuario que el LSM-2020 se reiniciará tras el envío de los ajustes. Hacer clic en el botón de confirmación *Yes* para enviar los ajustes. Después de la reiniciación de la unidad y cuando la secuencia de alimentación está finalizada, el LSM-2020 está listo para ser empleado en una red.
4. Se pueden comprobar eventualmente los ajustes del LSM-2020 seleccionando *Download Settings (descargar los ajustes)* y *Logic (lógica)* en el menú desplegable *Communication*. Se descargan entonces los ajustes activos a partir del LSM-2020 y del DGC-2020. Comprobar que los ajustes descargados corresponden con los ajustes enviados previamente.
5. Las conexiones con el DGC-2020 pueden efectuarse por Ethernet, utilizando un LSM-2020 configurado con ajustes de red adecuados. Cuando se realiza una nueva conexión con el DGC-2020, la opción *Ethernet Connection* ilustrada en la Figura 4-7 permite al usuario marcar la dirección IP del LSM-2020 con la cual conectarse. El botón *Ethernet*, debajo *Device Discovery (descubrimiento de los dispositivos)*, *Scan for Connected Devices (Escanear para encontrar los dispositivos conectados)* permite detectar automáticamente cualquier dispositivo LSM-2020 conectado en la red local.

Nota
El PC que hace funcionar BESTCOMSPlus debe estar configurado correctamente para comunicar con el LSM-2020. El PC debe tener una dirección IP perteneciente al mismo rango de subred que el LSM-2020 -si el LSM-2020 funciona en una red local privada. De lo contrario, el PC deberá tener una dirección IP válida, con acceso a Internet, y el LSM-2020 deberá estar conectado con un enrutador correctamente configurado. En el PC, los ajustes de la red dependen del sistema de explotación instalado. Para más detalles, referirse al manual del sistema de explotación. En la mayoría de los PC equipados con Microsoft® Windows®, se puede acceder a los ajustes

de la red mediante el icono *Network Connections* (conexiones de la red) ubicado en el panel de control.

Microsoft Windows 2000 y XP SP1 integran un error de programación potencial, que puede impedir el buen funcionamiento del descubrimiento de los dispositivos (Device Discovery). Este problema también puede plantearse si el PC que hace funcionar BESTCOMSPPlus tiene varias tarjetas de interfaz de red. Para más detalles, referirse al artículo 827536 de la base de conocimientos Microsoft®.

Las actualizaciones del firmware al LSM-2020 se efectúan mediante el puerto Ethernet. Las actualizaciones al DGC-2020 sólo pueden efectuarse por medio de su puerto USB.

Establecimiento de la comunicación

La comunicación entre BESTCOMSPPlus y el DGC-2020 se establece haciendo clic en el botón *Connect* (Conectar) de la pantalla *DGC-2020 Conexión* (ver Figura 4-4) o haciendo clic en el botón *Connect* en la barra de menú inferior de la pantalla principal BESTCOMSPPlus (ver Figura 4-1). Si aparece un mensaje de error "Unable to Connect to Device" (Imposible de Conectarse al Dispositivo), comprobar que las comunicaciones se han configurado correctamente. Si se establece la comunicación, BESTCOMSPPlus leerá automáticamente todos los ajustes y la lógica del DGC-2020 y la cargará en la memoria BESTCOMSPPlus. Ver Figura 4-10.

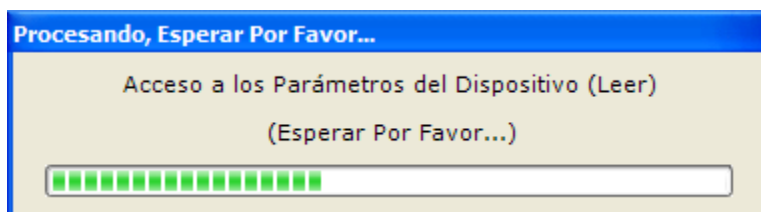


Figura 4-10. Procesamiento, Esperar Por Favor...

Propiedades Avanzadas

Haga clic en el botón *Avanzada* en la pantalla *Conexiones* para mostrar la caja de diálogo *Propiedades Avanzadas*. Los ajustes por defecto se muestran en la Figura 4-11.

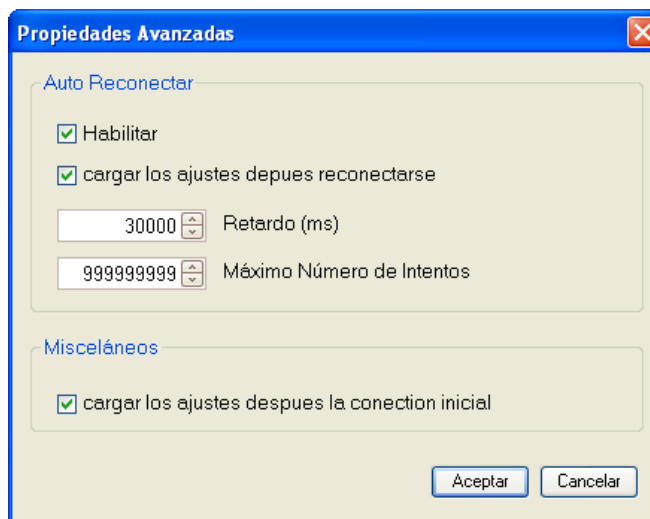


Figura 4-11. Propiedades Avanzadas

Barras de Menú

Las barras de menú se sitúan en la parte superior de la pantalla BESTCOMSPlus (ver Figura 4-1). La barra de menú superior dispone de cinco menús desplegables. Con la barra de menú superior, es posible gestionar los archivos de configuración, configurar los ajustes de comunicaciones, cargar y descargar de archivos de configuración / seguridad, así como comparar los archivos de configuración. La barra de menú inferior consta de iconos seleccionables. Dicha barra se utiliza para cambiar la visualización de BESTCOMSPlus, abrir un archivo de configuración, conectar / desconectar, visualizar previamente la impresión de medición, cambiar a modo live y enviar un archivo de configuración al DGC-2020.

Barra de Menú Superior

Las funciones del menú principal son listadas y descritas en la Tabla 4-2.

Tabla 4-2. Barra de Menú Principal (Apariencia BESTCOMSPlus®)

Item Menú	Descripción
<u>Archivo</u>	
Nuevo	Crea un nuevo archivo de configuración
Abrir	Abre un archivo de configuración existente
Cerrar	Cierra un archivo de configuración
Guardar	Guarda archivo de configuraciones
Guardar Como	Guarda archivo de configuración con otro nombre
Exportación a archivo	Guarda los parámetros como archivo *.
Imprimir	Imprimir, exportar o enviar un archivo de configuración.
Propiedades	Visualiza las propiedades de un archivo de configuración
Historial	Visualiza el historial de un archivo de configuración
Archivos Recientes	Abre un archivo abierto previamente
Salir	Cierra el programa BESTCOMSPlus
<u>Comunicación</u>	
Nueva Conexión	Elige un nuevo dispositivo o BE1-11
Cerrar Conexión	Cierra la conexión de comunicación entre BESTCOMSPlus y BE1-11
Descargar Configuración Y Lógica desde el Dispositivo	Descarga los parámetros lógicos y operativos del dispositivo.
Cargar Configuración y Lógica al Dispositivo	Carga los parámetros operativos y lógica en el dispositivo
Cargar Lógica	Carga los parámetros lógicos en el dispositivo
Descargar Seguridad	Descarga los parámetros de seguridad del dispositivo
Cargar Seguridad	Carga los parámetros de seguridad en el dispositivo
Cargar Seguridad al Dispositivo	Cargar los ajustes de Seguridad al Dispositivo
Configurar	Ajustes Ethernet
Carga de los Archivos Del Dispositivo	Carga un paquete de dispositivo (firmware / módulo de idioma)
<u>Herramientas</u>	
Seleccionar Idioma	Selecciona el idioma BESTCOMSPlus
Crear una Contraseña para Archivo	Protección con contraseña de un archivo de configuración

Item Menú	Descripción
Comparar los Archivos de Configuración	Compara los archivos de configuración
Auto Exportar Medición	Exporta datos de medición en un intervalo definido por el usuario
Registrador de Eventos -Ver	Visualiza el registro de los eventos BESTCOMSP ^{Plus}
Registro de eventos: Creación de registros prolijos	Habilitar/inhabilitar registros prolijos
Registro de eventos: Creación de registros prolijos de las comunicaciones	Habilitar/inhabilitar registros prolijos de las comunicaciones
Establecer shell predeterminado	Seleccione la vista de shell de producto predeterminada para BESTCOMSP ^{Plus} . Las opciones incluyen Vista estándar, Vista actualizada o Vista combinada.
Generar certificado (esta función no aplica al DGC-2020)	Genera un certificado
Dispositivos aceptados (esta función no aplica al DGC-2020)	Visualizar y borrar certificados aceptables
Ayuda	
Comprobar las Actualizaciones	Verifica las actualizaciones BESTCOMSP ^{Plus} por Internet
Ajustes de comprobar las actualizaciones	Habilitar o modificar comprobación automática de actualizaciones
Acerca de	Visión general, detalles de construcción e información del sistema

Barra de Menú Inferior (Plugin DGC-2020)

Las funciones de la barra de menú inferior son listadas en la Tabla 4-3.

Tabla 4-3. Barra de Menú Inferior (Plugin BE1-11)

Botón Menú	Descripción
 View ▼	Este icono seleccionable permite visualizar el Panel de Medición, el Panel de Configuraciones o la Visualización de la Información de ajuste. Abre y guarda espacios de trabajo. Espacios de trabajos personalizados hacen cambios entre tareas más fáciles y más eficientes.
 Open File	Abre un archivo de configuración guardado.
 Connect	Conectar: Abre la pantalla <i>DGC-2020 Connection</i> , permitiendo la conexión mediante un Puerto USB o un módem. Este botón sólo aparece cuando un DGC-2020 no está conectado.
 Disconnect	Desconectar: Usado para desconectar un DGC-2020 conectado. Este botón sólo aparece cuando el DGC-2020 está conectado.
 Preview Metering	Al hacer clic en este icono aparecerá la pantalla <i>Print Preview</i> donde se muestra una vista previa de la impresión de la Medición. Hacer clic en el icono impresora para imprimir.
 Export Metering	Permite que todas los valores medidos sean exportados en un archivo *.csv o *.txt.
 Options ▼	Al hacer clic, aparece una lista desplegable. <i>Live Mode Settings</i> (Ajustes del Modo Live) coloca BESTCOMSP ^{Plus} en el modo <i>Live</i> , a partir de aquí se envían automáticamente los parámetros modificados al dispositivo en tiempo real.

Botón Menú	Descripción
Send Settings	Envía ajustes al BESTCOMSPPlus cuando el DGC-2020 no está funcionando en el Modo Live. Hacer clic en este botón tras modificar los parámetros a fin de enviar los parámetros modificados al DGC-2020.

Explorador de Configuraciones

El Explorador de Configuraciones de BESTCOMSPPlus es una herramienta ideal para navegar por las diferentes pantallas de configuraciones del plugin DGC-2020, indicadas en los párrafos siguientes.

La configuración lógica será necesaria tras efectuar algunos cambios de configuración. Para más detalles, referirse a la Sección 5, *Lógica Programable BESTlogicPlus*.

Entrada de ajustes

Al ingresar los ajustes en el BESTCOMSPPlus, cada ajuste se valida contra límites preestablecidos. Los ajustes ingresados que no se apegan a los límites preestablecidos se aceptan, pero de les ponen banderas de incumplimiento. La Figura 4-12 ilustra un ejemplo de ajustes con bandera que no cumplen (localizador A) y la ventana de Validación de ajuste localizador B) usado para diagnosticar los ajustes con falla.

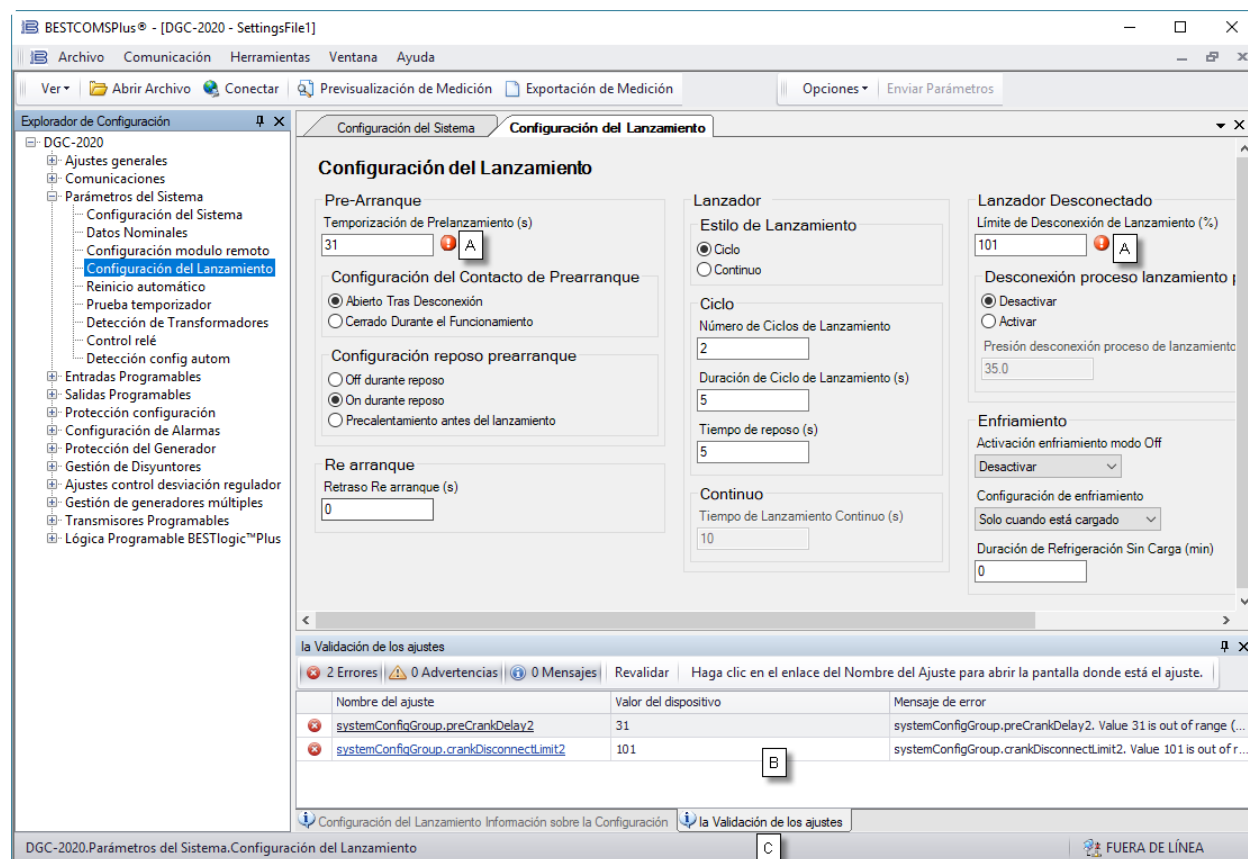


Figura 4-12. Ajustes con bandera que no cumplen y la Ventana de validación de ajuste

La ventana de validación de ajuste, vista al seleccionar la pestaña de Validación de Ajuste (localizador C), despliega tres tipos de anuncios; errores, advertencias y mensajes. Un error describe un problema como un ajuste que está fuera de rango. Una advertencia describe una condición donde los ajustes de soporte no son válidos, haciendo que otros ajustes no cumplan con los límites preestablecidos. Un mensaje describe un problema menor de ajuste que lo resolvió de manera automática el BESTCOMSPPlus. Un ejemplo de una condición que dispara un mensaje es el ingreso de un valor de

ajuste con una resolución que excede el límite impuesto por BESTCOMSP^{Plus}. En esta situación, el valor se redondea automáticamente y se dispara un mensaje. Cada anuncio lista un nombre con hipervínculo para el ajuste que no cumple y un mensaje de error que describe el problema. Hacer clic en el nombre del ajuste con hipervínculo lo lleva a la pantalla de ajuste con el ajuste causante del problema. Si hace clic derecho en el nombre del ajuste con hipervínculo restablecerá el ajuste a su valor predeterminado.

Nota

Es posible guardar un archivo de ajustes del DGC-2020 en BESTCOMSP^{Plus} con ajustes que no cumplen. Sin embargo, no es posible cargar ajustes que no cumplen al DGC-2020.

Parámetros del Sistema y DGC-2020

Antes de utilizarse, el DGC-2020 debe configurarse para que funcione en la aplicación prevista. La descripción de dichos ajustes de configuración se organiza de la siguiente manera:

- Ajustes generales
- Comunicaciones
- Parámetros del sistema
- Entradas programables
- Salidas programables
- Protección configurable
- Configuración de alarma
- Protección del generador
- Gestión de los disyuntores
- Transmisores programables
- Lógica Programable BESTlogic™ *Plus*

NOTA

En las siguientes descripciones, los superíndices (por ejemplo, ajuste^x) marcan palabras y frases relacionadas a los ajustes del DGC-2020. Cada superíndice hace referencia a los ajustes ilustrados en BESTCOMSP^{Plus}. Las notas al final de cada grupo de descripciones brindan el rango e incremento para cada ajuste.

Ajustes Generales

Los ajustes generales del DGC-2020 se basan en parámetros que controlan la pantalla de interfaz del panel delantero y los indicadores. Otros ajustes generales son la configuración del número de estilo, la identificación del DGC-2020, la información de la versión DGC-2020 y la configuración de seguridad del dispositivo.

Interfaz del panel delantero

La pantalla HMI del panel frontal de BESTCOMSP^{Plus} se ilustra en la figura 4 14 y se describe en los párrafos siguientes.

Valor de contraste LCD

El contraste de la pantalla LCD (pantalla de cristal líquido) del panel delantero puede ajustarse conforme al ángulo de visión utilizado o para compensar las condiciones del entorno.

Modo de suspensión del panel frontal

La función ahorro de energía, referida como modo Sleep, apagará el calentador y la luz de retroiluminación de la pantalla LCD del panel delantero cuando el DGC-2020 esté en modo Off o cuando

no esté en funcionamiento el modo Auto (no en modo Run) y no se presione un botón durante más de 15 minutos. La visualización normal se reanuda cuando se presiona cualquier botón del panel delantero o al activar a distancia el grupo electrógeno mediante el ATS (interruptor de transferencia automática). El modo Sleep se activa y desactiva en BESTCOMSPlus.

Diagrama de una línea

En el panel delantero se puede mostrar un diagrama unifilar de la configuración del hardware del disyuntor. Este diagrama cambia en tiempo real para reflejar el estado actual de los disyuntores configurados. El diagrama unifilar está inhabilitado de forma predeterminada. Consulte la Sección 2 para obtener más información.

Visualización de horas del motor

Cuando se habilitan las horas de marcha del motor, se muestran las horas de funcionamiento del motor en la pantalla de Resumen del panel frontal.

Información general Tipo de pantalla

La pantalla tipo Resumen puede ajustarse para Texto o Simbólica. Cuando se ajusta a Simbólico, los nombres de los parámetros se despliegan como símbolos.

Pantalla de escape

Cuando la Visualización de Escape se ajusta a Invertida, el fondo del LCD, donde se despliega el estado de escape, se ve oscuro con texto color claro. Cuando se ajusta a Normal, el fondo de la pantalla LCD es claro, con texto oscuro.

Pantalla de visualización del estado del escape

El ajuste de la Pantalla de Visualización de estado de Escape define dónde se muestran el nivel DEF y estado de escape. Seleccione Pantalla de Resumen para mostrar el nivel DEF y la pantalla del estado de escape solo en la pantalla de Resumen o seleccione Todas las pantallas operativas para mostrar el nivel DEF y pantalla de estado de escape, en todas las pantallas que aparecen automáticamente durante la operación normal.

Pantalla del cargador de batería

Cuando la Visualización de Cargador de Batería está habilitada, la tensión y la corriente de salida del cargador de la batería se muestran en la pantalla de Resumen del panel frontal.

Mostrar el nivel de combustible por debajo

Las RPM se muestran en la pantalla de descripción general del panel frontal si la configuración de la función de nivel de combustible está desactivada o el nivel de combustible está por encima del nivel establecido en la configuración de visualización del nivel de combustible por debajo (%).

El nivel de combustible se muestra en la pantalla de descripción general del panel frontal cuando cae por debajo del nivel establecido en la configuración Mostrar nivel de combustible por debajo (%) si la función de nivel de combustible no está desactivada.

Habilitar pantalla DEF

Esta configuración habilita o deshabilita la visualización de los niveles de DEF en la pantalla de información general del panel frontal. Algunos motores que no emplean tratamiento de escape basado en DEF todavía transmiten un nivel de DEF. Dado que el nivel no tiene sentido, esta configuración permite al usuario eliminar la visualización del nivel DEF del panel frontal.

Batería y pantalla de RPM

Esta configuración selecciona si el voltaje de la batería y/o las rpm se muestran en la pantalla de información general del panel frontal. Si se selecciona la opción Alternativa, la pantalla alternará entre el voltaje de la batería y las rpm.

Selección de idioma

Los módulos de idiomas específicos pueden cargarse en el DGC-2020. Cuando culmine la carga del módulo de idioma, utilizar el selector Language para seleccionar el idioma apropiado.

Pantalla de desplazamiento

Cuando se activa la pantalla de desfile (*Scrolling Screen*), la pantalla de índice, en el panel frontal, visualiza todos los ítems de desfile. La temporización de la pantalla de desfile (*Scrolling Screen Delay*) determina la velocidad de desfile. Al desactivar esta funcionalidad, sólo se visualizan los datos VOLT, AMP, PH, Hz, OIL, FUEL, TEMP, y BATT en la pantalla de índice del panel frontal. Los valores de fase son conmutados a un ritmo definido por el parámetro de Phase Toggle Delay (retraso de conmutación de fase). Cuando el retraso de conmutación de fase está en cero, la información sobre cada fase se obtiene pulsando las teclas con flecha ascendente y descendente en el panel delantero.

Inicialización del mensaje

Dos mensajes personalizados de inicialización se visualizan en la pantalla de arranque inicial del DGC-2020.

Los ajustes de la interfaz del panel delantero se ilustran en Figura 4-13.

Figura 4-13. Ajustes de la interfaz HMI del panel delantero

Número de Estilo

Cuando un PC que utiliza BESTCOMSPlus se comunica con un DGC-2020, el número de estilo del DGC-2020 se muestra automáticamente en la ficha Número de Estilo de BESTCOMSPlus.

Cuando se configuran los parámetros del DGC-2020 sin conexión, se puede ingresar el número de estilo para la unidad que se va a configurar en BESTCOMSPlus a fin de habilitar la configuración de los parámetros específicos.

La pantalla Style Number (Número de estilo) de BESTCOMSPlus se ilustra en la Figura 4-14.

Número de Estilo

DGC-2020 Número de Estilo

DGC-2020- 5 1 B R B X E A H

DGC-2020 Opciones Número de Estilo

5	Tipo de Entrada de Detección de Corriente	5)	5A CTs
		1)	1A CTs
1	Frecuencia del Generador	1)	50/60 Hz
		2)	400 Hz
B	Contactos de Salida	A)	7 Contactos de Salida
		B)	15 Contactos de Salida
R	Puerto RS-485 Interno	N)	Sin Puerto RS-485 Interno
		R)	Con Puerto RS-485 Interno
B	Batería Auxiliar para RTC	N)	Sin Batería
		B)	Con Batería
X	Modem con iniciación de llamada	X)	Excluir Modem
		R)	RS-232
E	Protección del Generador	S)	Protección del Generador Estándar
		E)	Protección Mejorada del Generador
A	Sincronizador Automático	N)	Sin Sinc. Autom.
		A)	Con Sinc. Autom.
H	Calentador LCD	H)	Con Calentador LCD

Figura 4-14. Selecciones y Definiciones del Cuadro de Estilo DGC-2020

Información del Dispositivo

Es posible obtener información sobre el DGC-2020, LSM-2020 (Módulo de Reparto de Carga), y el CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) al comunicarse con BESTCOMSPlus.

DGC-2020

La información sobre un DGC-2020 conectado al BESTCOMSPlus puede obtenerse en la ficha Device Info de BESTCOMSPlus.

Seleccione la versión de la aplicación y la versión del hardware al configurar los ajustes del DGC-2020 en línea. Al estar en línea, la información de sólo lectura incluye la versión de la aplicación, la versión del código de arranque, fecha de la construcción de la aplicación, el número de serie, el código de artículo de la aplicación, el número del modelo, la versión Módulo de Idioma, el Código de Artículo del Módulo de Idioma, y Versión de caracteres del módulo y número de parte de caracteres del módulo.

Es posible que el usuario asigne la información específica del sitio para el DGC-2020. Esta etiqueta incluye el nombre de la unidad.

Módulo de Reparto de Carga

La información sobre un módulo de reparto de carga en conexión con el BESTCOMSPlus puede obtenerse en la ficha Device info (Información del dispositivo) de BESTCOMSPlus.

Cuando se está en línea, la información de sólo lectura incluye la versión de la aplicación, la versión del código de arranque, fecha de la construcción de la aplicación, el número de serie, el código de artículo de la aplicación y el número del modelo.

Módulo de Expansión de Contacto

La información sobre un CEM-2020 conectado al BESTCOMSPlus puede obtenerse en la ficha Device info de BESTCOMSPlus.

Cuando se está en línea, la información de sólo lectura incluye la versión de la aplicación, la versión del código de arranque, fecha de la construcción de la aplicación, el número de serie, el código de artículo de la aplicación, y el número del modelo.

Los valores y los ajustes de la información del dispositivo BESTCOMSP^{Plus} se ilustran en la Figura 4-15.

Módulo de Expansión Analógica (AEM)

La información sobre un AEM-2020 conectado al BESTCOMSP^{Plus} puede obtenerse en la pestaña Device info (info dispositivo) de BESTCOMSP^{Plus}.

Cuando se está en línea, la información de sólo lectura incluye la versión de la aplicación, la versión del código de arranque, fecha de la construcción de la aplicación, el número de serie, el código de artículo de la aplicación y el número del modelo.

Los valores y los ajustes de los datos del dispositivo de BESTCOMSP^{Plus} se ilustran en la Figura 4-15

Info dispositivo	
Número de Versión de la Aplicación ≥ x.20.02	Número de Modelo -----
Número de Versión de Equipo 3	Número de Serie -----
Versión de la Aplicación -----	Fecha de construcción de aplicación YYYY-MM-DD
Versión del Código de Arranque -----	Código de Artículo de la Aplicación -----
Versión del Módulo Idioma -----	Código Artículo del Módulo Idioma -----
Versión del módulo de fuente -----	Número de pieza del módulo de fuente -----
Identificación	
Cadena del Nombre de la Unidad DGC-2020	
Módulo de reparto de carga	
Versión de la Aplicación -----	Número de Serie -----
Versión del Código de Arranque -----	Código de Artículo de la Aplicación -----
Fecha de construcción de aplicación YYYY-MM-DD	Número de Modelo -----
Modulo de extension de contactos	
Versión de la Aplicación -----	Número de Serie -----
Versión del Código de Arranque -----	Código de Artículo de la Aplicación -----
Fecha de construcción de aplicación YYYY-MM-DD	Número de Modelo -----
Modulo de expansión analógica (AEM)	
Versión de la Aplicación -----	Número de Serie -----
Versión del Código de Arranque -----	Código de Artículo de la Aplicación -----
Fecha de construcción de aplicación YYYY-MM-DD	Número de Modelo -----

Figura 4-15. Valores y Ajustes de la Información del Dispositivo

Configuración de la seguridad del dispositivo

La protección con contraseñas evita todo cambio no autorizado de los parámetros del DGC-2020. Las contraseñas del DGC-2020 hacen la distinción entre las minúsculas y las mayúsculas. Existen tres niveles de protección por contraseñas. Cada uno de estos niveles de protección se describe en los siguientes párrafos.

- **OEM Access.** Este nivel de contraseña permite el acceso a todos los parámetros. La contraseña por defecto para este nivel de protección es **OEM**.
- **Settings Access.** Este nivel de contraseña permite efectuar toda operación, salvo cargar el firmware y suprimir el registro de los eventos del dispositivo. La contraseña por defecto para este nivel de ajuste es **SET**.
- **Operator Access.** La contraseña por defecto para este nivel de operador es **OP**. Este nivel de contraseña permite leer todos los parámetros y efectuar modificaciones a:
 - Contraste de pantalla LCD
 - Modo Sleep
 - Fecha / Hora
 - Todas las Temporizaciones por Fallo del Transmisor
 - Conversión Métrica
 - Prealarma por bajo nivel de combustible
 - Alarma por bajo nivel de combustible
 - Contacto de Prearranque tras Lanzamiento
 - Tiempo de Enfriamiento
 - Temporización de Prelanzamiento
 - Reinicialización de Intervalo de Mantenimiento
 - Todos los controles en la pantalla Control disponibles mediante el Explorador de Medición en BESTCOMSPlus

Cambio de contraseñas

Sólo se pueden cambiar las contraseñas después de haber establecido la comunicación entre el PC y el DGC-2020. Todo cambio de contraseña será efectuado a partir de la pantalla *Device Security Setup*. Utilizar el Explorador de Configuraciones en BESTCOMSPlus para abrir la pantalla *General Settings*, *Device Security Setup*.

El contenido de la pantalla *Device Security Setup* depende del nivel de protección utilizado para acceder a la pantalla. Por ejemplo, un usuario que inició su sesión de utilización con una contraseña de tipo settings-access sólo puede cambiar las contraseñas settings-access y operator-access passwords, mas no la contraseña OEM-Access. La Figura 4-16 ilustra la pantalla *Device Security Setup* (Instalación de seguridad del dispositivo) con los tres niveles de acceso mostrados.

Para cambiar una contraseña, seleccionar el nivel de acceso, ingresar la nueva contraseña y hacer clic en el botón *Save Password* (Guardar contraseña).

Nivel de Acceso	Contraseña
OEM (Fabricante)	OEM
Operario	OP
Parámetros	SET

Información sobre el Usuario Seleccionado

Nivel de Acceso

OEM (Fabricante)

Contraseña

OEM

Guardar Contraseña

Figura 4-16. Instalación de la Seguridad del Dispositivo

Cómo guardar contraseñas en un archivo de ajustes del DGC-2020

Las contraseñas se pueden modificar mientras BESTCOMSPlus está conectado al DGC-2020, luego se pueden guardar los ajustes de la sesión de BESTCOMSPlus en un archivo de ajustes. Este archivo contendrá las nuevas contraseñas. Además, puede modificar las contraseñas fuera de línea en un archivo de ajustes, guardarlas con un archivo y posteriormente cargarlas en un DGC-2020.

Al guardar contraseñas en un archivo de ajustes cuando BESTCOMSPlus está conectado a DGC-2020 (en línea):

1. Cuando está conectado a un DGC-2020 con BESTCOMSPlus, haga clic en SETTINGS EXPLORER (Explorador de ajustes) > GENERAL SETTINGS (Ajustes generales) > DEVICE SECURITY (Seguridad del dispositivo).
2. Se le pedirá que introduzca una contraseña.
3. Introduzca una contraseña que sea del mismo nivel o de un nivel superior a la contraseña que desea modificar. BESTCOMSPlus mostrará todas las contraseñas de un nivel igual e inferior al nivel de la contraseña que introdujo.
4. Haga clic en la contraseña que desea modificar. Escriba la nueva contraseña en el ajuste "Password" (Contraseña) que se activó cuando hizo clic en la contraseña a modificar.
5. Haga clic en el botón "Save" (Guardar) para guardar la nueva contraseña en la memoria de BESTCOMSPlus (todavía no está en el DGC-2020).
6. Repita los pasos 4 y 5 para todos los niveles de contraseñas que quiere modificar.
7. Una vez que se han modificado todas las contraseñas, en el menú de BESTCOMSPlus, seleccione *Upload Security* (Cargar seguridad) desde el menú desplegable *Communications* (Comunicaciones). En este paso las contraseñas se envían al DGC-2020. Si no se lleva a cabo este paso, se podrían perder todas las modificaciones.
8. Cierre la pestaña *Device Security* (Seguridad del dispositivo) en BESTCOMSPlus.
9. Vuelva a abrir la pestaña *Device Security* (Seguridad del dispositivo) en BESTCOMSPlus. Este proceso hará que se vuelvan a leer las contraseñas del DGC-2020.
10. Verifique que las contraseñas que obtuvo del DGC-2020 son correctas.
11. Una vez que se hayan cargado todos los ajustes deseados en el DGC-2020, guarde el archivo de ajustes. El archivo de ajustes resultante tiene las contraseñas que se guardaron como parte de los ajustes guardados.

12. En este momento, se ha guardado correctamente la información de las contraseñas en el archivo de ajustes. Ha finalizado el proceso de guardar las contraseñas en el archivo de ajustes.

Cómo guardar las contraseñas en un archivo de ajustes al trabajar fuera de línea

1. Cuando un archivo de ajustes está abierto en BESTCOMSPlus, haga clic en SETTINGS EXPLORER (Explorador de ajustes) > GENERAL SETTINGS (Ajustes generales) > DEVICE SECURITY (Seguridad del dispositivo).
2. Se le pedirá que introduzca una contraseña.
3. Introduzca una contraseña que sea del mismo nivel o de un nivel superior a la contraseña que desea modificar. BESTCOMSPlus mostrará todas las contraseñas de un nivel igual e inferior al nivel de la contraseña que introdujo.
4. Haga clic en la contraseña que desea modificar. Escriba la nueva contraseña en el ajuste "Password" (Contraseña) que se activó cuando hizo clic en la contraseña a modificar.
5. Haga clic en el botón "Save" (Guardar) para guardar la nueva contraseña en la memoria de BESTCOMSPlus.
6. Repita los pasos 4 y 5 para todos los niveles de contraseñas que quiere modificar.
7. Cierre la ficha *Device Security* (Seguridad del dispositivo) en BESTCOMSPlus.
8. Guarde el archivo de ajustes.
9. Cierrelo haciendo clic en la X en la esquina superior derecha del archivo de ajustes o cierre BESTCOMSPlus.
10. Reinicie BESTCOMSPlus si lo ha apagado.
11. Vuelva a abrir el archivo de ajustes que guardó con la información de las contraseñas.
12. Cuando un archivo de ajustes está abierto en BESTCOMSPlus, haga clic en SETTINGS EXPLORER (Explorador de ajustes) > GENERAL SETTINGS (Ajustes generales) > DEVICE SECURITY (Seguridad del dispositivo).
13. Se le pedirá que introduzca una contraseña.
14. Hágalo para el nivel más alto de contraseña modificada; debería ser la nueva contraseña modificada.
15. Cuando se muestran las contraseñas, verifique que son correctas.
16. En este momento, se ha guardado correctamente la información de las contraseñas en el archivo de ajustes. Ha finalizado el proceso de guardar las contraseñas en el archivo de ajustes.

Cómo cargar las contraseñas desde el archivo de ajustes en el DGC-2020

1. Conéctese al DGC-2020 con BESTCOMSPlus.
2. Una vez que lo haya hecho, haga clic en el botón "Open File" (Abrir archivo) que se usa para cargar un archivo de ajustes en el DGC-2020.
3. Se le preguntará si quiere cargar los ajustes y la lógica en el DGC-2020. Seleccione *Yes* (Sí) si necesita cargar ajustes y lógica. Seleccione *No* si todo lo que necesita hacer es actualizar la seguridad. Si selecciona *No*, el archivo de ajustes se abre en la memoria de BESTCOMSPlus.
4. Independientemente de si cargó ajustes y lógica en el DGC-2020 o no, el próximo paso es seleccionar *Upload Security* (Cargar seguridad) desde el menú desplegable *Communications* (Comunicaciones).
5. NO intente ver las contraseñas antes de realizar el paso 4. Si lo hace, se descargarán las contraseñas existentes del DGC-2020 y sobrescribirán las nuevas contraseñas que se cargaron en la memoria de BESTCOMSPlus desde el archivo de ajustes.
6. Si se le pide una contraseña, introduzca una de un nivel igual a la del nivel más alto de contraseña que desea modificar.

7. Las contraseñas se cargan en el DGC-2020.
8. Después de cargar las nuevas contraseñas, seleccione GENERAL SETTINGS (Ajustes generales) > DEVICE SECURITY SETUP (Configuración de seguridad de dispositivo) en settings explorer (explorador de ajustes) de BESTCOMSPPlus. Verifique que las contraseñas son correctas.
9. Esto incluye la carga de contraseñas desde el archivo de ajustes en el DGC-2020

Ajuste del reloj

La configuración del horario de verano y la coordinación de la hora local con la hora universal (si así se desea) se realiza en esta pantalla. Si se requiere, ingrese *UTC (Coordinación de hora universal) Offset UTC (Coordinación de hora universal) Offset*. Elija el tipo de Configuración de *DST* y luego establezca el Día de comienzo, *Día de fin*, y Desvío.

La pantalla Configuración de reloj de *BESTCOMSPPlus* se ilustra en la Figura 4-17.

Advertencia de Reloj no configurado: Habilitar o Inhabilitar.

Cuando está habilitada la advertencia de Reloj no configurado, el DGC-2020 notifica al usuario cuando el reloj no está configurado. La advertencia de Reloj no configurado aparece como una indicación intermitente en la pantalla de resumen del panel frontal.

La advertencia aparece cuando se reemplaza la batería del reloj en tiempo real y el reloj en tiempo real pierde la hora. La advertencia desaparece automáticamente una vez que se configura la hora. Si se acaba o se extrae la batería del reloj en tiempo real, la advertencia aparece cada vez que se interrumpe y se vuelve a suministrar potencia al DGC-2020 si el ajuste está habilitado.

Ajuste del Reloj

Configuración de diferencia horaria
Desvío TUC (min)
0

Configuración de hora de verano
Configuración de DST
Deshabilitar

Referencia de tiempo Start/End (inicio/final)
☒ Con Relación a la Hora Local
☐ Con Relación a la Hora Universal (TUC)

Día Inicial
 Mes: Marzo
 Ocurrencia del día: Segundo
 Día de la semana: Domingo
 Hora (h): 2
 Minuto (min): 0

Día Final
 Mes: Noviembre
 Ocurrencia del día: Primero
 Día de la semana: Domingo
 Hora (h): 2
 Minuto (min): 0

Configuración Sesgo
 Hora (h): 1
 Minuto (min): 0

Advertencia Reloj no Fijado
☐ Desactivar
☒ Activar

Figura 4-17. Ajuste del Reloj

Comunicaciones

Los ajustes de comunicación del DGC-2020 comprenden parámetros de configuración para la CANBus, la ECU el módem y la comunicación RS-485.

Configuración del CAN Bus

La interfaz CANBus DGC-2020 posibilita una comunicación de alta velocidad entre el DGC-2020 y la unidad de control del motor (ECU), en motores eléctricamente controlados. Si se ha habilitado la opción ECU, el DGC-2020 ignorará la temperatura del refrigerante análogo, la presión de aceite y las entradas de la velocidad del motor y utilizará la ECU para estos parámetros. Asimismo, el DGC-2020 dejará de contar el tiempo de funcionamiento del motor y empezará a utilizar el tiempo de funcionamiento registrado por el ECU.

Cuando se habilita, el DGC-2020 recibirá y conservará los códigos de diagnóstico de averías (DTCs) no solicitados de una ECU con capacidades DTC.

Las primeras versiones de las especificaciones J1939 no eran claras acerca de cómo los 19 bits de los SPN se organizaban en sus lugares asignados en los datos. Si bien estaba claro qué bytes y bits contenían los 19 bits de datos de SPN, no estaba claro si los datos dentro de los bytes estaban organizados con el primer bit más significativo o el primer bit menos significativo. Tampoco estaba claro cuál byte era el más significativo y cuál era menos significativo. La ambigüedad llevó a varios fabricantes de motores a la adopción de tres métodos diferentes de conversión de datos en números SPN.

Esto se solucionó en las especificaciones J1939 y el bit de Método de Conversión SPN fue agregado. Cuando este bit es cero, el método de conversión se indica como versión 4. El DGC-2020 va a ajustar automáticamente el método de conversión a 4 cuando el bit CM sea igual a cero; esto ocurre para la mayoría de los tipos de motores. Sin embargo, si el bit CM es 1, lo que indica que el método de conversión SPN no es 4, el usuario deberá consultar al fabricante del motor para conocer el método correcto de conversión SPN y así establecer la configuración del Método de Conversión SPN en el DGC-2020.

Un DGC-2020 que funciona en una red CANbus se identifica mediante un número de dirección único. La Dirección CANBus es establecida internamente por el DGC-2020 cuando cierto tipo de ECUs son seleccionados en la pantalla Configuración ECU, y en este caso, el valor ingresado por usuario no aplica. Ver Tabla 4-4.

Tabla 4-4. Dirección CANBus para Tipo ECU

Tipo ECU	Dirección CANBus
Estándard	Seleccionable por Usuario
Volvo Penta	17
mtu MDEC	6
mtu ADEC	1
mtu ECU7/ECU8	6
GM/Doosan	Seleccionable por Usuario
Cummins	220
mtu Smart Connect	234
Scania	39
John Deere	Seleccionable por el usuario
Isuzu	Seleccionable por el usuario
CPC4 Daimler	Seleccionable por el usuario
Yanmar	Seleccionable por el usuario
Deutz	Seleccionable por el usuario
Woodward PG Plus	230

Establezca la dirección solicitada por la ECU del motor que funcione en la red de comunicaciones de J1939. En ciertos casos, hay más de una ECU transmitiendo datos en la red J1939. De ser así, configure la Dirección Secundaria de la ECU del Motor reclamada por la ECU Secundaria del Motor. Para más información sobre la manipulación de la dirección J1939, consulte *Ajuste del Bus CAN*. Cuando se selecciona GM/Doosan como el tipo de la ECU, el valor de este ajuste se ignora y el valor de la dirección de la ECU del motor es siempre 0.

En aplicaciones en las que la ECU no tiene una alimentación continua, el DGC-2020 puede suministrar energía a la ECU y enviar impulsos a la ECU para actualizar sus datos de control del motor. Es posible utilizar el RUN del DGC-2020 o la salida del relé de Prearranque para aplicar potencia a la ECU. Si se selecciona el contacto de Prearranque, la salida RUN se cerrará aún durante el lanzamiento y el funcionamiento del grupo electrógeno a fin de indicar aparte que el grupo electrógeno está funcionando. Para aplicaciones donde no se requiere enviar impulsos a la ECU, se puede desactivar esta función de impulsos.

Fuente de la tasa de bits

Este parámetro especifica si la tasa de bits de CAN viene determinada por el ajuste de Configuración de la ECU o por el ajuste de usuario de Tasa de bits.

Si se establece en el ajuste de Configuración de la ECU, las configuraciones de ECU de tipo mtu MDEC y mtu ECU7/8 dan como resultado una tasa de bits de 125 kbps. Otras selecciones dan como resultado una tasa de bits de 250 kbps.

Si se establece en el ajuste de usuario de Tasa de bits, las opciones de selección posibles para la tasa de bits incluyen 125 kbps, 250 kbps, 500 kbps y 1000 kbps.

Fuente de temperatura del refrigerante

Habiendo seleccionado la opción Desde la ECU, la unidad DGC-2020 acepta los datos de temperatura del refrigerante de la ECU en el Bus CAN. Habiendo seleccionado la Entrada Desde DGC, la unidad DGC-2020 acepta los datos de temperatura del refrigerante de la entrada de emisor de motor de temperatura del refrigerante.

Fuente de presión de aceite

Habiendo seleccionado la opción Desde la ECU, la unidad DGC-2020 acepta los datos de presión de aceite de la ECU en el Bus CAN. Habiendo seleccionado la opción Desde DGC seleccionada, la unidad DGC-2020 acepta los datos de presión de aceite de la entrada de emisor de motor de presión de aceite.

En la pantalla de Configuración del CANBus ilustrada en la Figura 4-18.

Fuente del tiempo de funcionamiento del motor

Con la ECU seleccionada, el DGC-2020 acepta datos de horas del motor de la ECU en CAN 2 (ECU). Con DGC seleccionado, el DGC-2020 usa horas de motor rastreadas internamente.

Limitaciones de las ECUs

Con ciertos modelos de ECU, no se puede parar el motor con una fuente externa sin cortar la alimentación de la ECU. La única manera de cortar el combustible del motor y apagarlo es interrumpiendo la alimentación de la ECU. Los fabricantes de ECUs aplican sus propios límites del régimen motor para reiniciar el trasiego de combustible al motor. Si se pone la ECU en marcha y el motor sigue funcionando a un régimen superior a 60 rpm, la ECU activa automáticamente la alimentación de combustible. Las ECUs J1939 de Detroit Diesel, por ejemplo, se configuran con un punto límite de 60 rpm.

La imposibilidad de parar el motor sin cortar la alimentación de la ECU plantea dos problemas. El primero, es que la única manera de parar el motor consiste en apagar la ECU y esperar que la velocidad del motor disminuya por debajo de las 60 rpm antes de volver a poner la ECU en marcha. De lo contrario, el motor sigue funcionando. El segundo problema se plantea porque, con la ECU apagada, no se pueden medir y actualizar el nivel del refrigerante, la prealarma / alarma de la temperatura del refrigerante y el control del lanzamiento.

La solución del DGC-2020

El DGC-2020 resuelve las limitaciones de las ECUs gracias a la utilización de cuatro temporizadores:

- **Engine Shutdown.** Es el tiempo, en segundos, durante el cual el DGC-2020 permanece desconectado de la ECU, cuando pasa de la marcha a la parada, antes de emitir el primer impulso. Este temporizador debe dejar un tiempo suficiente para que se ralentice el motor de manera que, durante la emisión de los impulsos por el DGC-2020, la ECU no pueda hacer funcionar el motor.
- **Pulse Cycle Time.** Es el tiempo, en minutos, que espera el controlador antes de iniciar los impulsos. El rango es de 1 a 1.440 minutos.
- **Settling Time.** Es el tiempo, en décimas de segundo, necesario para recoger los datos, después de la conexión con la ECU, durante los impulsos (estado pulsing). Este lapso permite enviar todos los valores medidos y ajustarlos conforme al protocolo J1939. Los valores enviados inicialmente por la ECU son, en ocasiones, bajos, y la ECU tarda un tiempo en promediar sus propios valores de datos. El rango abarca de 55.000 a 150.000 milisegundos.
- **Response Timeout.** Es el tiempo, en segundos, asignado para intentar establecer comunicación con la ECU, cuando el DGC-2020 está emitiendo impulsos (estado pulsing) o en curso de conexión (estado connecting).

Configuración del CAN bus

Interfaz CAN bus

Asistencia ECU
Activar

Asistencia DTC
Desactivar

Método de Conversión SPN
4

Dirección de CAN bus
234

Dirección de ECU del motor
0

Dirección de la ECU del motor secundario
254

Fuente de la tasa de bits
Configuración ECU

Selección de velocidad de bits
250 kbit

Fuente temp refrigerante
ECU

Fuente pres aceite
ECU

Fuente del tiempo de marcha de máquina
ECU

Control de Contacto de ECU

Seleccionar Salida

☒ Contacto de Combustible
☐ Contacto de Prearranque

Impulsos

☐ Desactivar
☒ Activar

Valores de Tiempo Relacionados con la ECU

Parada del Motor (s)	Tiempo de Estabilización (ms)
15	6,000
Duración de Ciclo de Impulso (min)	Temporización de Respuesta (s)
15	5

Figura 4-18. Configuración del CAN Bus

Configuración ECU

El DGC-2020 puede configurarse en Standard, Volvo Penta, *mtu* MDEC, *mtu* ADEC, o *mtu* ECU7/ECU8, GM/Doosan, CUMMINS o *mtu* Smart Connect, Scania, John Deere, Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar,

Deutz o Woodward PG Plus. Cuando los Parámetros de Transmisión Gen está habilitado, las consultas de los parámetros medidos del generador por el DGC-2020 sobre el CANbus son listados en la Tabla 4-5. El ajuste Transmitir Parámetros del Generador no es usado cuando el Tipo ECU está puesto para *mtu* MDEC, *mtu* ECU7/ECU8, o *mtu* Smart Connect. El PGN de Potencia Total de CA del Generador (PGN 0x00FE05 65029) se transmite a una velocidad seleccionable por el usuario.

Tabla 4-5. Transmitir Parámetros del Generador

Nombre PGN	PGN (Hex)	SPN	Parámetro	Unidades	Puesta en escala/compensación	Bytes dentro de los Datos del PGN
Energía AC Total del Generador	65018 (FDFA)	2468	Exportar Total de kW Horas	kWh	n/d	1 a 4
		2469	Importar Total de kW Horas	kWh	n/d	5 a 8
Total Potencia Reactiva AC del Generador	65028 (FE04)	2456	Potencia Reactiva Total del Generador	Var	n/d	1 a 4
		2464	Generator Overall Power Factor	PF × 16,384	Compensación -1	5 a 6
		2518	Factor de Potencia General de Atraso	n/d	00=adelanto 01=retardo 10=error 11=no disponible	7, bits 1 & 2
Potencia AC Total del Generador	65029 (FE05)	2452	Potencia Real Total de Generador	Vatios	n/d	1 a 4
		2460	Potencia Aparente Total del Generador	VA	n/d	5 a 8
Cantidades AC Basicas Promedio del Generador	65030 (FE06)	2440	Tensión L-L AC RMS Promedio del Generador	Voltios	n/d	1 a 2
		2444	Tensión L-N AC RMS Promedio del Generador	Voltios	n/d	3 a 4
		2436	Frecuencia AC Promedio del Generador	Hz × 128	n/d	5 a 6
		2448	Corriente AC RMS Promedio del Generador	Amperios	n/d	7 a 8
Temperature del Motor	65262 (FEEE)	110	Temperatura del Refrigerante del Motor (No enviado cuando CANbus está habilitado.)	°C	Compensación -40 °C	1
Nivel/ Presión del Fluido del Motor	65263 (FEEF)	100	Presión de Aceite del Motor (No enviado cuando CANbus está habilitado.)	kPa × 4	n/d	4
Mistral Bara	65276 (FEFC)	96	Navel de Combustible	% × 2,5	n/d	2

Cuando se habilita el ajuste del Transmisión de Parámetro de Control de Motor, el DGC-2020 envía instrucciones de control de motor, como las RPM Solicitadas, Solicitud de Arranque, Solicitud de Parada y algunos parámetros propietarios de control por el Bus CAN al ECU del motor. Cuando se deshabilita el ajuste Transmisión de Parámetro de Control de Motor, se deshabilita la transmisión de instrucciones de control de motor desde el DGC-2020 al ECU del motor, excepto que el parámetro de comunicación J1939 del ECU del motor al DGC-2020 sigue ocurriendo.

Modo de arranque

El modo de Arranque especifica si el motor debería arrancar normalmente o lo más rápidamente posible. Cuando se selecciona el modo normal, el motor pasará por una secuencia de arranque normal cuando arranque. Cuando se selecciona el Modo rápido, el motor pasará por una secuencia de arranque rápido

si la ECU del motor está programado para un arranque rápido. Se debería emplear el arranque normal cuando el tiempo de arranque del generador no sea crítico. Sin embargo, si hubiera un apagón, se debería emplear el arranque rápido para restaurar la potencia lo más rápidamente posible.

Volvo Penta

Para configurar DGC-2020 en Volvo Penta*, es necesario configurar dos ajustes adicionales: Selección de velocidad y Posición del acelerador. El ajuste de Seleccionar Velocidad configura la ECU Volvo Penta para que el motor funcione en la primera o segunda velocidad de base. Si el motor fue configurado por Volvo para aplicaciones de 60 Hz, la primera velocidad de base es de 1800 rpm y la segunda velocidad de base, 1500 rpm. Si el motor fue configurado por Volvo para aplicaciones de 50 Hz, la primera velocidad de base es de 1.500 rpm y la segunda velocidad de base, 1.800 rpm. El ajuste de la Posición del Acelerador se expresa como un porcentaje e indica a la ECU Volvo Penta dónde ajustar la velocidad del motor (trim) en función de la velocidad de base. La gama de parametrización es la velocidad de base, ± 120 rpm. Un ajuste al 0% hará que el motor funcione a 120 rpm por debajo de la velocidad de base; con un ajuste al 50%, el motor funcionará a la velocidad de base y con un ajuste al 100%, funcionará a 120 rpm por encima de la velocidad de base. El ajuste de la posición del acelerador es lineal, con un aumento de 2,4 rpm / porcentaje. Este parámetro no se guarda en la memoria no volátil y su valor por defecto se define al 50% después de cada interrupción y restauración de la alimentación del DGC-2020.

La posición del pedal del acelerador se establece en cero (0) cuando el motor no está en funcionamiento o cuando existe una solicitud de ralentí. Esto es especificado por Volvo.

Se envían un valor de suma de verificación (checksum) y un valor de contador junto con los datos de posición del pedal del acelerador, para que la ECU pueda detectar que se están produciendo actualizaciones de dicho pedal. Si las actualizaciones dejan de producirse, la velocidad del motor acabará retornando a las RPM de ralentí configuradas.

El DGC-2020 envía los siguientes parámetros a una ECU de Volvo Penta a través de las comunicaciones exclusivas de Volvo de J1939:

- Solicitud de arranque: se envía cuando se arranca el motor.
- Solicitud de parada: se envía cuando se apaga el motor.
- Solicitud en ralentí: se envía cuando el elemento lógico Solicitud en ralentí es verdadero (true) en BESTlogicPlus.
- Solicitud de precalentamiento: se envía en cualquier momento que el DGC-2020 tendría normalmente su relé PRE cerrado para los motores que requieran un contacto de precalentamiento.
- Posición del pedal del acelerador: se envía en base al ajuste de la posición del pedal del acelerador. Si el ajuste de la posición del pedal del acelerador se deja al valor predeterminado de 50%, esto se calcula y se envía en base al régimen del motor (r. p. m.) programado para lograr el régimen del motor (r. p. m.) deseado. Si hay un LSM-2020 presente y el DGC-2020 detecta que el disyuntor del generador está cerrado, el DGC-2020 está en modo de control de kW y la posición del pedal del acelerador se envía en base a la salida del control de kW para ajustar el acelerador del motor para control de kW.
- Velocidad primaria/secundaria del motor: se envía en base al ajuste de Selección de velocidad y el estado del elemento Anulación de frecuencia alterna en BESTlogicPlus. La velocidad primaria se envía cuando el ajuste Selección de velocidad está configurado para primaria, y la velocidad secundaria se envía cuando el ajuste Selección de velocidad está configurado para secundaria. Sin embargo, estos se invierten si la Anulación de frecuencia alterna es verdadera (true). Un ajuste de resultados de primaria en secundaria se envía y un ajuste de resultados de secundaria en primaria se envía cuando la Anulación de frecuencia alterna es verdadera (true).

* La configuración ECU Volvo Penta es aplicable sólo a los modelos EDC3 y EMS2 de los controladores de motor Volvo Penta.

Cummins

Cuando se selecciona Cummins como tipo de ECU, se envían los siguientes parámetros al motor a través de las comunicaciones exclusivas de Cummins de J1939:

- Solicitud de arranque: se envía cuando se arranca el motor.
- Solicitud de parada: se envía cuando se apaga el motor.
- Solicitud en ralentí: se envía cuando el elemento lógico Solicitud en ralentí es verdadero (true) en BESTlogicPlus.
- Velocidad nominal (50 o 60 Hz): se envía en base al ajuste de Velocidad nominal del DGC-2020. Sin embargo, estos se invierten si la Anulación de frecuencia alterna es verdadera (true). Un ajuste de 60 Hz en Velocidad nominal hace que se envíen 50 Hz y un ajuste de 50 Hz en Velocidad nominal hace que se envíen 60 Hz cuando la Anulación de frecuencia alterna es verdadera (true).

Un parámetro se entrega para configurar las comunicaciones de control del generador. Si los PGN estándar para el Control Uno del Generador y el Control Dos del Generador son difundidos por el generador, la unidad ECU los usará. Si los PGN no son difundidos, la unidad ECU esperará a que el PGN (0xFF69) que gobierna el Motor Cummins y el PGN (0xFF73) de Control del Generador Cummins. Si el usuario selecciona Estándar para el ajuste de Comunicaciones de Control del Generador, el DGC-2020 no difundirá 0xFF69 and 0xFF73 para minimizar la carga en el Bus CAN.

Filtro de Diesel de Partículas (DPF)

Los ajustes de filtro de partículas de diesel son usados cuando el ECU está configurado para Standard, Volvo Penta, *mtu* ADEC, GM/Doosan, Cummins, *mtu* Smart Connect o Yanmar. El DGC-2020 soporta los parámetros que están relacionados a las filtros de partículas diesel implementadas en ciertos motores para alcanzar los requerimientos de emisión Tier 4. Tres prealarmas proveen el estado del DPF:

- Prealarma de Regenerar DPF Requerido – anuncia cuando la lámpara de estado de DPF consultada sobre CANbus indica que se requiere regeneración.
- Prealarma de Regenerar DPF deshabilitado – anuncia cuando el motor ECU reporta via CANbus que la regeneración está deshabilitada.
- Prealarma de Alta Temperatura de Escape – anuncia cuando el ECU reporta via CAN Bus que una condición de alta temperatura de escape existe.

Dos parámetros son provistos para iniciar o deshabilitar regeneración DPF. El primero, Regeneración Manual, es transmitida el motor sobre CAN Bus para iniciar regeneración DPF. La segunda, Deshabilitar Regeneración, es transmitida el motor sobre CAN Bus para deshabilitar regeneración DPF. Operación extendida con regeneración deshabilitada es no recomendada.

Configuración Velocidad

El control de velocidad y reparto de carga de kW sobre J1939 y ECU7/ECU8 es implementado sobre CAN Bus cuando el ajuste Requerir rpm CAN Bus está habilitado. Esto está implementado para todos los ECUs. El ajuste rpm de Motor define las rpm del motor nominal requeridas. El ajuste rpm en vacío es las rpm requeridas cuando el elemento lógico IDLE REQUEST es verdadero. El ajuste Ancho de Banda de rpm¹ define el rango de rpm en el cual el DGC-2020 usará para alcanzar el reparto de carga. Por ejemplo, si el ajuste rpm del Motor es 1800 y el Ancho de Banda de RPM está puesta a 100, el requerir rpm puede ir desde 1750 a 1850 rpm cuando el reparto de carga está en efecto.

mtu

Si el motor está configurado como *mtu* MDEC, será necesario configurar tres ajustes adicionales:

- Tipo módulo MDEC – Especifica el tipo de módulo MDEC.
- Interruptor demanda de velocidad – Especifica la fuente de demanda de velocidad para el ECU de motor *mtu*.
- Tasa de Transmisión Viva NMT – Especifica la tasa a la cual los mensajes son transmitidos al motor ECU.

Si el motor está configurado como *mtu* ADEC, será necesario configurar los siguientes ajustes:

- Interruptor demanda de velocidad – Especifica la fuente de demanda de velocidad para la ECU del motor *mtu*.

- Prueba de sobrevelocidad – Lleva de forma temporal una ECU *mtu* a sobrevelocidad para efectuar la prueba de sobrevelocidad.
- Interruptor parámetros de regulador – Especifica los parámetros de regulador que debe utilizar la ECU *mtu*.
- Reinicialización disparo – Reinicia las informaciones tales como el combustible de disparo utilizado, las horas de disparo, el tiempo de ralentí de disparo, etc.
- Cebado aceite Int. – Hace que la ECU *mtu* efectúe un ciclo de lubricación interna.
- CAN Start Stop Configuration: especifica cuándo difundir el estado de Start / Stop.

Cuando esta configuración se establece en Constante, el inicio o la detención son verdaderos en todo momento. Cuando se establece en Encendido para Arranque / Parada, el inicio es verdadero solo mientras se inicia y la parada es verdadera solo mientras se detiene. Cuando se establece en Disabled, start y stop se implementan en el protocolo, pero nunca se establecen en true. Cuando se establece en No implementado, los parámetros booleanos de inicio y parada de J1939 se configuran en 0x03 (No implementado) para las ECU *mtu* ADEC y *mtu* Smart Connect, y ni el inicio ni la parada se envían en el Protocolo MCS5 para las ECU *mtu* ECU7 / 8 o MDEC.

Si el motor está configurado como *mtu* ECU7, será necesario configurar los siguientes ajustes:

- Interruptor demanda de velocidad – Especifica la fuente de demanda de velocidad para la ECU del motor *mtu*.
- Prueba de sobrevelocidad – Lleva de forma temporal una ECU *mtu* a sobrevelocidad para efectuar la prueba de sobrevelocidad.
- Aceleración – Aumenta la velocidad de la ECU *mtu*.
- Ralentización – Reduce la velocidad de la ECU *mtu*.
- Límite de demanda de velocidad – Activa o desactiva el límite de demanda de velocidad.
- Aumento de ralentí – Configura el ralentí de la ECU *mtu*.
- Reinicialización disparo – Reinicia las informaciones tales como el combustible de disparo utilizado, las horas de disparo, el tiempo de ralentí de disparo, etc.
- Cebado aceite Int. – Hace que la ECU *mtu* efectúe un ciclo de lubricación interna.
- Selector Ajuste *mtu* 50 Hz 60 Hz - Selecciona la frecuencia de operación *mtu*.
- Cebado de arranque de motor – Activa o desactiva el cebado de arranque del motor.
- Priorización de ventilador – Activa o desactiva la priorización del ventilador.
- Conmutador – Activa o desactiva el conmutador
- Interruptor parámetros de regulador – Especifica los parámetros de regulador que debe utilizar la ECU *mtu*.
- Selección de ajuste de parámetros del regulador – Configura la selección de ajuste de parámetros del regulador.
- Interruptor de régimen nominal CAN 1 y 2 – Activa o desactiva el interruptor de régimen nominal CAN 1 y 2.
- Desactivación corte de cilindro 1 y 2 – Activa o desactiva la función de desactivación de corte de cilindro 1 y 2.
- Tipo de *mtu* ECU7/ECU8 - Especifica el tipo de Modulo ECU7/ECU8.
- Tasa de Transmisión NMT Viva - Especifica la tasa a la cual mensajes son transmitidos al motor ECU.
- CAN Start Stop Configuration: especifica cuándo difundir el estado de Start / Stop.

Si el motor está configurado como *mtu* Smart Connect, la configuración de los siguientes ajustes es necesaria:

- Interruptor de Demanda de Velocidad – Especifica la fuente de demanda de velocidad para el ECU del motor *mtu*
- Prueba de Sobrevelocidad - Lleva de forma temporal una ECU *mtu* a sobrevelocidad para efectuar la prueba de sobrevelocidad.
- Aceleración - Aumenta la velocidad de la ECU *mtu*.
- Relantización - Reduce la velocidad de la ECU *mtu*.
- Límite de demanda de velocidad - Activa o desactiva el límite de demanda de velocidad.
- Reinicialización disparo - Reinicia las informaciones tales como el combustible de disparo utilizado, las horas de disparo, el tiempo de ralentí de disparo, etc.
- Cebado aceite Int. - Hace que un motor ECU *mtu* efectúe un ciclo de lubricación interna
- Cambio de Param del Gobernador – Especifica cuales parámetros del gobernador debería usar e *mtu* ECU.
- Desactivar Recorte Cilindro 2 – Activa o desactiva la el recorte de cilindro 2.
- Modo Operativo del Motor - Selecciona el modo operativo del motor 1 or 2.

Comunicaciones de la ECU de un motor Scania

La mayoría de los parámetros del bus de la CAN se envían desde las ECU del motor Scania a través de las comunicaciones J1939 estándar. Sin embargo, algunos parámetros exclusivos adicionales se envían a través de las comunicaciones J1939 exclusivas de Scania. Los comandos exclusivos Start (Arranque), Stop (Parada) e Emergency Stop (Parada de emergencia) se envían desde el DGC-2020 a la ECU del Scania. La ECU comunica las prealarmas de niveles de fluido de escape diésel (DEF), así como también Fluido DEF bajo, Gravedad baja de DEF, Inducción de DEF e Inducción severa de DEF al DGC-2020 a través de los parámetros exclusivos de Scania. En el Apéndice E, *Tratamiento del escape* puede encontrar información adicional sobre los parámetros relacionados con el DEF.

John Deere

El ajuste de interbloqueo de regeneración permite la transmisión de parámetros exclusivos de John Deere en el bus de la CAN J1939.

El parámetro interbloqueo de regeneración se envía a través del PGN de mensaje de bloqueo de la CAN de limpieza/regeneración fija, que es PGN 61194. Cuando el valor de interbloqueo de regeneración de DGC está habilitado, el DGC-2020 envía un valor de 01 (binario) para la configuración "permitido" de dos bits que permite que se produzca la regeneración. Cuando el valor de interbloqueo de regeneración de DGC-2020 está deshabilitado, el DGC-2020 envía un valor de 00 (binario) para la configuración "no permitido" de dos bits que inhibe la regeneración.

El DGC-2020 envía solicitudes de activación del arrancador al ECU a través del PGN de control de arranque del motor de J1939 SAE. Cuando el DGC-2020 le solicita la activación al arrancador, le envía un valor de 01 (binario) para el parámetro de activación del arrancador de dos bits. De lo contrario, el DGC-2020 envía un valor de 00 (binario) para el parámetro de activación del arrancador de dos bits.

Isuzu

Cuando el tipo de la ECU se establece para Isuzu, los botones Borrar memoria de la ECU y Solicitud de modo de escape están operativos. Cuando se hace clic en el botón de Borrar memoria de la ECU, permanecerá durante cinco segundos y a continuación se apagará, enviando una solicitud de borrado de memoria de cinco segundos a la ECU del motor. Cuando se hace clic en el botón Solicitud de modo de escape, un apagado temporal de inducción se envía a la ECU para que no funcione el motor.

CPC4 Daimler

Cuando el tipo de la ECU se establece para Daimler CPC4, el DGC-2020 supervisa la difusión del estado de la luz del límite de par (LIM) a través de comunicaciones propietarias J1939 de la ECU del motor Daimler al DGC-2020. Cuando el estado de la luz LIM supervisada indica que la luz está encendida sólida, el DGC-2020 anuncia una prealarma con el símbolo LIM y el texto "Límite de par". Cuando el estado de la luz LIM supervisada indica que la luz está parpadeando, el DGC-2020 anuncia una prealarma con el símbolo LIM

y el texto “Límite severo de par”. El DGC-2020 también despliega el símbolo LIM en la parte de despliegue de estado de escape del despliegue de panel frontal.

Woodward PG Plus

Cuando el tipo de ECU se configura como Woodward PG Plus, el ajuste de Selección de Combustible se activa. La ECU solicita el valor de este ajuste y lo utiliza para controlar el motor con el tipo de combustible adecuado.

La Selección de Combustible de la ECU puede ser Diésel, Gas Natural, Propano Líquido o Bicomcombustible (GN o GLP). Yanmar

Algunas combinaciones DTC-FMI informan diferentes Códigos P de Yanmar, dependiendo si el motor tiene tres o cuatro cilindros. El ajuste del Número de cilindros especifica cuántos cilindros existen en el motor.

La pantalla del BESTCOMSPlus de Configuración ECU es ilustrada en la Figura 4-19.

Figura 4-19. Configuración ECU

Prealarmas de la ECU

Se notifica una prealarma cuando se cumple una condición programada para activarla. Cuando se presenta una condición de prealarma, esta se notifica (parpadeando) en la pantalla LCD; el indicador de alarma del panel frontal parpadea intermitentemente y la salida de la bocina (si está programada y habilitada) alterna entre un estado energizado y desenergizado. La alarma sonora se restablece pulsando el botón de Silencio de Alarma del panel frontal. Cuando la ECU transmite un mensaje con datos que anulan dicha condición, todas las notificaciones mostradas se restablecen automáticamente.

Las prealarmas activas se visualizan en la pantalla principal del LCD. El LCD notifica una prealarma activa alternando el mensaje de prealarma con los datos que se muestran habitualmente. Todas las prealarmas se visualizan de forma individual y secuencial, desplazándose a través de la lista de prealarmas del LCD.

Las prealarmas de la ECU se describen en los siguientes párrafos. Las prealarmas pueden habilitarse y ajustarse en BESTCOMSPlus o a través de la HMI del panel frontal.

La pantalla de prealarmas de la ECU de BESTCOMSPlus se ilustra en la Figura 4-20.

Prealarmas de la ECU

Fallo de Com. ECU
☒ Desactivar
☐ Activar

Hollín de la ECU
☐ Desactivar
☒ Activar

Prealarma de regeneración
☐ Desactivar
☒ Activar

Prealarmas Def
☐ Desactivar
☒ Activar

DTC Activo
☒ Desactivar
☐ Activar

Figura 4-20. Prealarmas de la ECU

Fallo de comunicación con la ECU

Los ajustes de prealarma por fallo de comunicación de la ECU constan de una única configuración de habilitación/deshabilitación. Si está habilitada, se notifica una prealarma por fallo de comunicación de la ECU cuando el DGC-2020 detecta un problema de comunicación en la interfaz J1939 que vincula el DGC-2020 con la ECU (unidad de control del motor).

Hollín en la ECU

Se pueden habilitar o deshabilitar las prealarmas de nivel de hollín provocadas por cualquiera de las siguientes condiciones:

- Códigos de diagnóstico de fallas con SPN 3719 (Porcentaje de carga de hollín del filtro de partículas diésel del sistema de postratamiento 1) y valores del Indicador de Modo de Falla (FMI) de 15 (Datos altos: menos severo), 16 (Datos altos: moderadamente severo) o 0 (Datos altos: más severo).
- El estado del filtro de partículas diésel del sistema de postratamiento, enviado desde la ECU del motor como parte del PGN 0xFD7C (Estado del filtro de partículas diésel), tiene un valor de 4.

Prealarma de regeneración

Se pueden habilitar o deshabilitar las prealarmas de regeneración generadas por el estado del filtro de partículas diésel del sistema de postratamiento, el cual es enviado desde la ECU del motor como parte del PGN 0xFD7C (Estado del filtro de partículas diésel) cuando este presenta un valor de 1 (Regeneración necesaria: nivel bajo), 2 (Regeneración necesaria: nivel moderado) o 3 (Regeneración necesaria: nivel alto).

Habilitar prealarmas de DEF

El ajuste «Habilitar prealarmas de DEF» permite al usuario desactivar cualquier prealarma relacionada con el DEF en el DGC-2020. Se han dado casos en los que algunos motores que carecen de sistemas de tratamiento de gases de escape basados en DEF envían información a través del bus CAN J1939, lo que provoca que el DGC-2020 active prealarmas relacionadas con el DEF. Dado que estas prealarmas no resultan aplicables en este tipo de sistemas, pueden desactivarse mediante este ajuste.

DTC activo

Los ajustes de prealarma por DTC (código de diagnóstico de avería) activo constan de un único ajuste de habilitación/deshabilitación. Si tanto el soporte CAN como el de DTC están habilitados, se puede activar una prealarma por «DTC activo» para notificar la presencia de una condición que esté provocando el envío de un DTC desde la ECU hacia el DGC-2020.

Configuración de velocidad

El control de velocidad y reparto de carga de kW sobre J1939 y ECU7/ECU8 se implementa sobre el Bus CAN cuando se habilita el ajuste de Solicitud de RPM del Bus CAN, para la Solicitud de RPM o el Control de Desvío del Gobernador. Esto permite al usuario seleccionar el método preferido de control de RPM.

RPM del motor

El ajuste de las RPM del motor se enviará como las RPM solicitadas —en forma de Solicitud de Velocidad TSC1 (J1939)— cuando el motor esté en funcionamiento y el elemento lógico IDLE REQUEST sea FALSO.

Recordar ajustes de velocidad

Se suministra una opción de Recordar ajustes de velocidad para establecer cómo guardar los ajustes de RPM según los comandos de aumentar/disminuir. Cuando se selecciona Sí, los ajustes de RPM según comandos de aumentar/disminuir se guardan en la memoria y se utilizan para todas las sesiones de marcha posteriores. Esto es verdadero cuando la potencia se apaga y enciende en DGC-2020. Cuando se selecciona No, los ajustes de RPM según comandos de aumentar/disminuir se guardan sólo por la duración de la sesión de marcha actual. Los ajustes de se eliminan la próxima vez que el motor se pone en marcha o que se enciende o apaga la unidad DGC-2020.

RPM en ralentí

El ajuste de RPM en ralentí es el régimen de RPM solicitado cuando el elemento lógico IDLE REQUEST (solicitud de ralentí) es verdadero. Las RPM de ralentí se enviarán como las RPM solicitadas, bajo la señal J1939 TSC1 Speed Request, cuando el motor esté en funcionamiento y el elemento lógico IDLE REQUEST sea VERDADERO.

Ancho de banda de RPM

El ajuste del Ancho de banda de RPM, define el rango de RPM que el DGO-2020 usará para lograr el reparto de carga. Por ejemplo, si el ajuste de RPM del Motor es de 1800 y el Ancho de banda de RPM se ajusta a 100, la solicitud de RPM puede ir de 1750 a 1850 RPM cuando el reparto de carga está en efecto.

Suma de chequeo de RPM

Algunas de las más recientes unidades ECU no responden a la solicitud de velocidad TSC1 cuando la velocidad es un valor constante a menos que se implementen un Contador de mensajes y una Suma de chequeo o 'Checksum'. Este ajuste habilita o inhabilita el Contador de Mensajes o la Suma de chequeo de RPM.

Ajustes de Velocidad

Requerimiento RPM por CAN bus
Solicitud de RPM

Régimen (RPM) del motor
1,800

Recordar ajustes de velocidad
Sí

RPM ocioso
1,100

Ancho de Banda de RPM
100

Suma de control de RPM
Desactivar

Figura 4-21. Ajustes de velocidad

Configuración del regulador de tensión

El DGC-2020 transmite los parámetros de punto de ajuste de tensión y compensación de subfrecuencia a reguladores de tensión Marathon DVR200E+. La pantalla Voltage Regulator Setup (Configuración de regulador de tensión) (Figura 4-22) se encuentra en BESTCOMSPlus® Settings Explorer (Explorador de ajustes) en la categoría *Communications (Comunicaciones)*, *CAN Bus (Bus de la CAN)*. El ajuste CAN bus Type (Tipo de bus de la CAN) le permite al usuario seleccionar qué tipo de bus de la CAN se utiliza para transmitir parámetros al regulador de tensión. El valor Primary Voltage Setpoint (Punto de ajuste primario de tensión) representa el punto de ajuste normal deseado para la tensión del sistema. El Alternate Voltage Setpoint (Punto de ajuste de tensión alternativo) se transforma en el punto de ajuste de tensión deseado del sistema cuando el Traspaso a línea baja es verdadero (true). El intervalo en el cual el DGC-2020 puede desviarse del reparto de var del regulador de tensión y del ajuste de tensión se puede configurar mediante el ajuste Voltage Adjust Bandwidth (Ancho de banda de ajuste de tensión). Cuando el DVR2000E+ está en el modo Field Current Regulation (Regulación de corriente de campo, FCR), el punto de ajuste normal deseado de la corriente de campo se establece usando el ajuste Field Current (Corriente de campo). El ajuste Underfrequency Knee Primary (Codo de subfrecuencia primaria) permite ajustar la tensión de codo normal deseada de la subfrecuencia. Cuando low line override (traspaso a línea baja) es verdadero (true), Alternate Underfrequency Knee (Codo alterno de subfrecuencia) se transforma en la tensión de codo activo de la subfrecuencia. También se puede especificar el valor del ajuste Underfrequency Slope (Pendiente de subfrecuencia) deseado.

Configuración de Regulador de Voltaje	
Tipo de bus de la CAN	Configuración de Corriente de Campo bajo el Modo de Regulación de Corriente de Campo
No hay	0.000
Punto de Ajuste de Voltaje Primario	Rodilla de la Subfrecuencia Primaria
120.0	58.8
Punto de Ajuste de Voltaje Alterno	Rodilla de Subfrecuencia Alterna
120.0	58.8
Ancho de Banda del ajuste de Voltaje	Pendiente de Subfrecuencia
10.00	1.00

Figura 4-22. Configuración de Regulador de Voltaje

Configuración del cargador de batería

La tensión y corriente de salida del cargador de batería puede desplegarse en la pantalla de resumen del panel frontal y en BESTCOMSPlus. Para habilitar la pantalla del cargador de batería en la pantalla de resumen del panel frontal, navegue hasta el Explorador de ajuste > General Settings (Ajustes generales) > Front Panel HMI (HMI del panel delantero) en BESTCOMSPlus y configure Pantalla del cargador de batería como Habilitada.

El tipo de Bus CAN se puede configurar como Estándar o Sens. El estado y los bloques lógicos de la prealarma están disponibles en BESTlogicPlus. Hay disponibles distintas prealarmas para cada tipo de Bus CAN.

Figura 4-23, Figura 4-24 y Figure 4-25 ilustran las pantallas de Configuración del cargador de batería de BESTCOMSPlus.

Configuración del cargador de batería	
Cargador de batería 1	Cargador de batería 2
Tipo de bus de la CAN	Tipo de bus de la CAN
Estándar	No hay

Figura 4-23. Configuración del cargador de batería

Prealarmas del cargador de batería	
Cargador de batería 1	Cargador de batería 2
Habilitar prealarma de falla de las comunicaciones Activar	Habilitar prealarma de falla de las comunicaciones Activar
Habilitar prealarma de falla de batería Activar	Habilitar prealarma de falla de batería Activar
Habilitar prealarma de falla de cargador Activar	Habilitar prealarma de falla de cargador Activar
Habilitar prealarma de CA apagada Activar	Habilitar prealarma de CA apagada Activar

Figura 4-24. Prealarmas del cargador de batería

Prealarmas del cargador de batería Sens	
Cargador de batería 1	Cargador de batería 2
Habilitar prealarma de límite térmico Activar	Habilitar prealarma de límite térmico Desactivar
Habilitar prealarma de tensión CC alta Desactivar	Habilitar prealarma de tensión CC alta Desactivar
Habilitar prealarma de tensión CC baja Desactivar	Habilitar prealarma de tensión CC baja Desactivar
Habilitar prealarma de tensión de arranque baja Desactivar	Habilitar prealarma de tensión de arranque baja Desactivar
Habilitar prealarma de ajustes no válidos Desactivar	Habilitar prealarma de ajustes no válidos Desactivar
Habilitar prealarma de falla de la unidad única Desactivar	Habilitar prealarma de falla de la unidad única Desactivar

Figure 4-25. Sens Battery Charger Pre-Alarms

Configuración del Módem (opcional)

Los controladores de DGC-2020, cuyo número de estilo es xxxxxRxxx, están equipados con un puerto RS-232. Este puerto permite la comunicación con un módem externo suministrado por el usuario con capacidad para aceptar llamadas entrantes y salientes.

Dicho módem permite que el DGC-2020 pueda marcar hasta cuatro números de teléfono e indica las condiciones seleccionadas por el usuario en cuanto a beepers específicos. Dichas condiciones incluyen:

- Alarma disparo 32
- Alarma disparo 40
- Alarma disparo 47
- Alarma disparo 51-1
- Alarma disparo 51-2
- Alarma disparo 51-3
- Alarma disparo 59-1
- Alarma disparo 59-2
- Alarma de disparo 27-1
- Alarma de disparo 27-2
- Alarma disparo 32
- Alarma disparo 40
- Alarma disparo 47
- Alarma de disparo 51-1

- Alarma de disparo 51-2
- Alarma de disparo 51-3
- Alarma de disparo 59-1
- Alarma de disparo 59-2
- Disparo de Desplazamiento de Vector 78
- Alarma disparo 81O
- Alarma disparo 81U
- Disparo ROCOF 81
- Prealarma de disparo 27-1
- Prealarma de disparo 27-2
- Prealarma disparo 32
- Prealarma disparo 40
- Prealarma disparo 47
- Prealarma de disparo 51-1
- Prealarma de disparo 51-2
- Prealarma de disparo 51-3
- Prealarma de disparo 59-1
- Prealarma de disparo 59-2
- Prealarma disparo 81O
- Prealarma disparo 81U
- Fallo com AEM
- Alarma por fallo de reinicio auto
- Entrada auxiliar X Cerrada (X = 1 a 16)
- Límite de salida AVR
- Estado por fallo de cargador de batería
- Prealarma de sobretensión de batería
- Fallo de comunicaciones con el CEM
- Alarma Común
- Pre-alarma Común
- Elemento config. X Estado (X = de 1 a 8)
- Alarma por fallo de transmisor de temperatura del refrigerante
- Prealarma por fallo del transmisor de temperatura del refrigerante
- Temporizador de enfriamiento activo
- Pre-alarma Bajo Fluido DEF
- Pre-alarma Vaciado Fluido DEF
- Pre-alarma Desaceleración Motor DEF
- Pre-alarma Inducción Pre-severa DEF
- Pre-alarma Inducción Severa DEF
- Pre-alarma Priorizar Inducción DEF
- Regeneración DPF Inhibida
- Regeneración DPF Requerida
- Pre-alarma Nivel Alto de Hollín DPF
- Pre-alarma Nivel Moderadamente Alto de Hollín DPF
- Pre-alarma Nivel Severamente Alto de Hollín DPF
- Pre-alarma AEM duplicada
- Pre-alarma CEM duplicada
- Pre-alarma LSM duplicada
- Alarma de Cierre ECU
- Alarma de parada de emergencia
- Motor en marcha
- Estatuto de detección fuga de combustible
- Alarma de fallo del transmisor del nivel de combustible
- Prealarma de fallo del transmisor del nivel de combustible
- Límite de salida GOV
- Alarma de temperatura alta del refrigerante

- Prealarma de temperatura alta del refrigerante
- Alta Temperatura de Escape
- Prealarma de combustible alto
- Prealarma por falta de ID
- Prealarma por repetición de ID
- Pérdida de comunicaciones entre generadores
- Prealarma de sobrecarga kW - 1
- Prealarma de sobrecarga kW - 2
- Prealarma de sobrecarga kW - 3
- Alarma de pérdida de comunicaciones con la ECU
- Prealarma de pérdida comunicaciones con la ECU
- Alarma de pérdida de detección de la tensión del generador
- Prealarma de tensión baja de la batería
- Estatuto de nivel bajo de refrigerante
- Prealarma de temperatura baja del refrigerante
- Alarma de combustible bajo
- Prealarma de combustible bajo
- Alarma de presión baja del aceite
- Prealarma de presión baja del aceite
- Fallo de comunicaciones con el LSM
- Alarma de fallo del transmisor de velocidad MPU
- Alarma de fallo del transmisor de la presión de aceite
- Prealarma de fallo del transmisor de la presión de aceite
- Alarma de overcrank
- Alarma de sobrevelocidad
- Prealarma de mantenimiento programado
- El interruptor no está en posición Auto
- Alarma de fallo de transferencia
- Alarma de Cierre Inesperado
- Salida virtual x Estado (x = 1 a 8)
- Prealarma de tensión de batería débil

Dial-Out (Conexión saliente)

El DGC-2020 utiliza el protocolo alfanumérico de telelocalización (TAP), versión 1.7, para comunicarse con compañías de localizadores. Este formato de datos determina siete bits de datos con paridad par. En caso de ser necesario, se puede determinar ocho bits de datos sin paridad.

El mensaje string, enviado por el DGC-2020, puede limitarse a una extensión proporcionada por los beepers receptores. Si un mensaje, que el DGC-2020 debe transmitir, sobrepasa el límite de mensaje permitido por el beeper, el DGC-2020 efectuará múltiples llamadas a fin de transmitir el mensaje completo.

El DGC-2020 envía los mensajes de salida a un intervalo definido por el usuario. Dicho intervalo permite al operario conectarse al DGC-2020. Un segundo intervalo definido por el usuario determina la frecuencia de intentos de salida tras un fallo por conexión saliente.

Puede necesitar incluir un "1" o el código de área, o ambos. Si esta seguro que necesita números extras, marque el número en su teléfono. Si escucha un sonido de modem, el número marcado es correcto.

Dial-In (Conexión entrante)

Cuando el módem DGC-2020 comparte una línea utilizada para la comunicación vocal, es posible aumentar el número de timbrazos requerido para que el módem responda a fin de dar tiempo a un operario para responder la llamada telefónica entrante. Se pueden configurar ajustes adicionales usando los comandos de cadena de inicialización del módem.

La pantalla del BESTCOMSPlus de Configuración de Modem es ilustrada en la Figura 4-26.

Configuración del Módem		
Número de Salida 1	ID Biper 1	Condiciones de conexión saliente
0	0	
Número de Salida 2	ID Biper 2	
0	0	
Número de Salida 3	ID Biper 3	
0	0	
Número de Salida 4	ID Biper 4	
0	0	
Timbrados hasta Respuesta del Módem	Temporización de Activación por Interconexión Saliente	
2	15 s	
Temporización de Módem Fuera de Línea (min)	Límite de Memoria Intermedia de Biper	☐ Alto alarmar de la temperatura del líquido refrigerador ☐ Alarma de Presión Baja de Aceite ☐ Alarma fallo transmisor temperatura de refrigerante ☐ Alarma fallo transmisor presión de aceite ☐ Alarma fallo transmisor nivel de combustible ☐ Alarman del fall del remitente de la velocidad del MPU ☐ Pérdida de tensión del generador detección el alarman ☐ Alarma de Nivel Bajo de Combustible ☐ Estado de Nivel Bajo de Refrigerante ☐ Alarma de Overcrank ☐ Alarma de Parada de Emergencia ☐ Alarma de sobrevelocidad ☐ Pre-Alarman de Nivel Bajo de Combustible ☐ Pre-Alarman de Nivel Alto de Combustible ☐ Prealarman de Temperatura Baja del Refrigerante ☐ Prealarman fallo transmisor temperatura de refrigerante ☐ Prealarman fallo transmisor presión de aceite ☐ Prealarman fallo transmisor nivel de combustible ☐ Prealarman de Sobretensión de la Batería ☐ Pre-Alarman de Sobrecarga en kW - 1 ☐ Prealarman de Temperatura Alta del Refrigerante ☐ Prealarman de Presión Baja de Aceite ☐ Prealarman Por Baja Tensión de la Batería. ☐ Prealarman de Tensión de Batería Débil ☐ Pre-Alarman de Mantenimiento Programado ☐ Interruptor en Auto
10	80 Chars	
Cadena de Inicialización de Modem	Formato de Datos de Comunicación del Biper	
0	7 bits - Paridad Par	

Figura 4-26. Instalación del Módem

Configuración del Modem a través de la HMI del Panel Frontal

Si una conexión USB o Ethernet no está disponible, el modem puede ser completamente configurado a través del panel frontal. Navegue a MAIN MENU > SETTINGS > COMMUNICATION > MODEM SETUP e ingrese los parámetros para Números de Salida, IDs de Localizador, Tonos de Respuesta, Retardo Fuera de Línea, Retardo de Discado, Limite del Buffer del Localizador, y Formato de Datos de Comunicación del Localizador.

Luego que el modem está configurado correctamente, una conexión a modem entre una computadora corriendo BESTCOMSPlus y el DGC-2020 puede ser establecida.

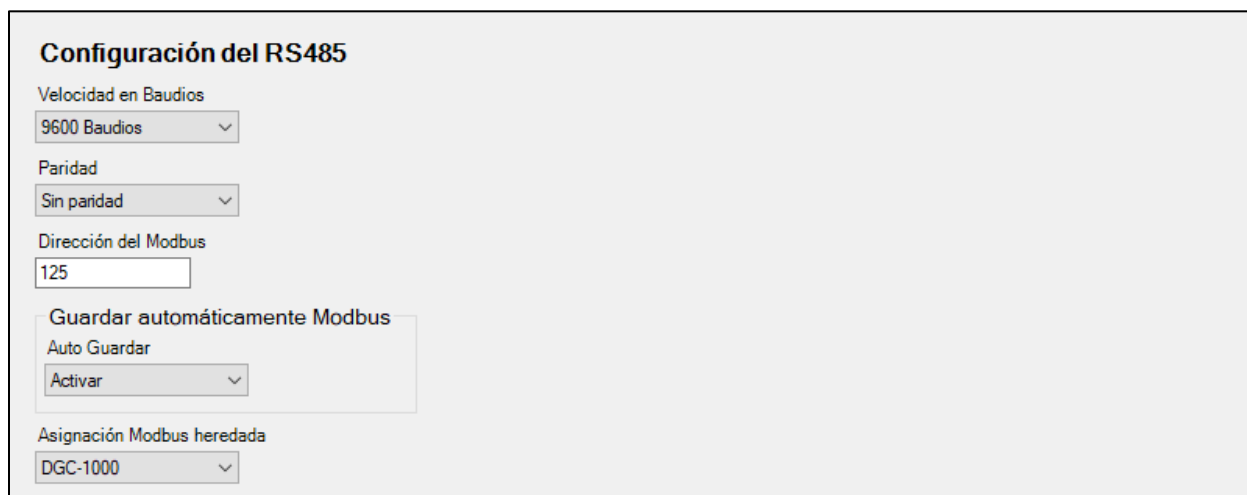
Configuración RS-485 (Opcional)

Los controladores DGC-2020 provistos del puerto de comunicación RS-485 opcional (número de estilo xxxRxxxxx) pueden monitorearse y controlarse mediante una red sondeada que emplea el protocolo Modbus. Los parámetros del puerto RS-485 ajustable incluyen la velocidad en baudios, la paridad, la dirección del puerto, y la asignación Modbus heredada. Los parámetros del puerto RS-485 fijo incluyen el número de bits de datos (8) y los bits de parada (1).

Cuando Guardar automáticamente está habilitado, los ajustes se guardan automáticamente en la memoria no volátil después de un Modbus. Como alternativa, cuando se inhabilita el ajuste de Guardar automáticamente, debe escribir en el registro de Guardar todos los ajustes Modbus para guardarlos.

Los valores de registro Modbus para el DGC-2020 se indican y definen en el Anexo B *Comunicaciones Modbus*.

Los parámetros del puerto RS-485 de BESTCOMSPlus se ilustran en Figura 4-27.



Configuración del RS485

Velocidad en Baudios
9600 Baudios

Paridad
Sin paridad

Dirección del Modbus
125

Guardar automáticamente Modbus
Auto Guardar
Activar

Asignación Modbus heredada
DGC-1000

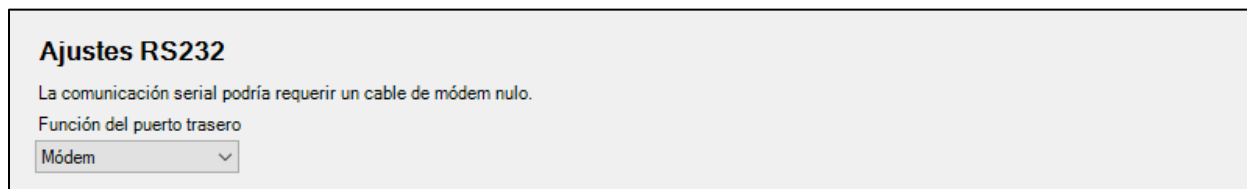
Figura 4-27. Configuración del RS-485

Ajuste RS232

Los controladores de DGC-2020, cuyo número de estilo es xxxxxExxx, están equipados con un puerto RS-232. Este puerto permite la comunicación con un módem externo suministrado por el usuario, o directamente a través del cable serial RS232 del DGC-2020 a una PC. La Función del Puerto trasero se selecciona en la pantalla de Ajuste RS232.

Nota
Comunicación en serie requiere un cable modelo nulo.

La pantalla de Configuración de RS232 de BESTCOMS Plus se ilustra en Figura 4-28.



Ajustes RS232

La comunicación serial podría requerir un cable de módem nulo.

Función del puerto trasero
Módem

Figura 4-28. Ajuste RS232

Parámetros del Sistema

Los parámetros del sistema configuran el DGC-2020 para funcionar con una aplicación específica y se dividen en ocho categorías: ajustes de sistema, y datos nominales, configuración del módulo remoto, ajustes de lanzamiento, re arranque automático, temporizador de ejercicio, transformadores de detección, control de relé, y detección de auto configuración.

Ajustes del Sistema y Valores Nominales

Los siguientes ajustes se utilizan para configurar el DGC-2020 para operaciones con una aplicación específica del grupo electrógeno. Referirse a la Figura 4-29, *Configuración de Sistema*, y, Figura 4-30 *Datos Nominales*. Haga clic en el botón *Editar* en la pantalla *Datos Nominales* para hacer cambios a los datos nominales y clic en el botón *Guardar* cuando termine. Los ajustes de Transformadores de Sensado son descriptos más tarde en esta sección bajo *Transformadores de Sensado*.

Parámetros Eléctricos del Grupo Eléctrico

Los parámetros eléctricos del grupo electrógeno que utiliza el DGC-2020 incluye el tipo de conexión, el régimen de potencia y de tensión del grupo electrógeno.

Los tipos de conexión del grupo electrógeno que aloja el DGC-2020 incluyen tres configuraciones trifásicas (en triángulo, en estrella y en triángulo de cuatro hilos) y dos configuraciones monofásicas (detección entre las fases A y B o A y C).

Los tipos de conexión de detección del bus son monofásicos y trifásicos.

El ajuste Phase Rotation (Rotación de fases) le permite seleccionar la rotación ABC o CBA según la conexión de la rotación de las fases de la máquina. El DGC-2020 calcula el ángulo de potencia como el ángulo entre la tensión entre las fases A y B y la corriente de la fase B, luego aplica un factor de compensación de ángulo determinado por el ajuste de rotación de fases. Si la conexión de la rotación de fases actual de la máquina no coincide con el ajuste de la rotación de fases, el cálculo del ángulo de potencia será incorrecto, lo que puede tener como resultado un error de cálculo de kW, kVar y del factor de potencia.

El DGC-2020 es compatible con los grupos electrógenos que tienen regímenes de potencia de hasta 9 999 kW y regímenes de tensión de hasta 99 999 V CA.

El ajuste System Type (Tipo de sistema) se utiliza con el arbitraje de cierre del disyuntor del bus inactivo. Para obtener más información, consulte la Sección 3, *Descripción funcional, Arbitraje de cierre del interruptor de bus inactivo*.

El ajuste Alternate Frequency (Frecuencia alterna) define la velocidad nominal de la máquina para la función speed trim (ajuste de velocidad) cuando el elemento lógico Traspaso a frecuencia alterna es true (verdadero). El DGC-2020 recalcula el punto de ajuste de velocidad como:

$$\text{Alternate Speed Trim Setpoint} = \text{Speed Trim Setpoint} \times \left(\frac{\text{Alternate Frequency Setting}}{\text{Rated Frequency Setting}} \right)$$

Por ejemplo, una máquina tiene una frecuencia nominal de 60 Hz, el punto de ajuste de velocidad se establece en 59,5 Hz y la frecuencia alterna se establece en 50 Hz. Cuando el elemento lógico alternate frequency override (traspaso a frecuencia alterna) es true (verdadero), el DGC-2020 calcula el punto de ajuste de velocidad alterna para que sea $59,5 \times (50/60) = 49,58$ Hz.

La función de protección 32 utiliza el régimen de kW del grupo electrógeno cuando se determina la activación. La función de protección 40Q utiliza los kvar nominales (que se calculan a partir del régimen de kW del grupo electrógeno) y el ajuste del factor de potencia nominal cuando se determina la activación.

Medición de la Velocidad del motor

El DGC-2020 puede estar configurado para detectar la velocidad del motor a partir de la captación magnética (MPU), de la frecuencia del grupo electrógeno o de ambas opciones (MPU y frecuencia del grupo electrógeno). En los motores con ECU de bus de la CAN, si se selecciona MPU o MPU Fre (Frecuencia de MPU) como Speed Signal Source (Fuente de señal de velocidad), el DGC-2020 utilizará el bus de la CAN como fuente de velocidad cuando la CAN esté habilitada. Si se establece Gen Freq (Frecuencia de generador) como Speed Signal Source (Fuente de señal de velocidad), el DGC-2020 utilizará la frecuencia del generador.

Cuando la velocidad del motor se obtenga a partir de la frecuencia del grupo electrógeno, el DGC-2020 utilizará la frecuencia (nominal) del grupo electrógeno y las r. p. m. nominales para calcular el régimen del motor (r. p. m.).

Cuando la velocidad del motor se obtenga a partir de la MPU, el DGC-2020 utilizará las r. p. m. nominales¹ y la cantidad de dientes del volante para calcular el régimen del motor.

La señal de velocidad a partir de la MPU tendrá prioridad cuando la frecuencia del grupo electrógeno y la MPU estén seleccionadas como fuente de velocidad del motor. Si se han seleccionado ambas opciones (MPU y frecuencia del grupo electrógeno) y se produce una falla en la MPU, el DGC-2020 utilizará automáticamente la frecuencia del grupo electrógeno como fuente de velocidad del motor.

Cuando se utiliza la interfaz del bus de la CAN, el ajuste speed signal source (fuente de señal de velocidad) se debe establecer en MPU o MPU_Gen. Esto permite que el DGC-2020 reciba los datos de velocidad del motor que envía la ECU a través del protocolo SAE J1939.

Límite del EPS

El ajuste que el usuario configura en este umbral permitirá determinar si el sistema de alimentación de emergencia está suministrando carga. Este ajuste se expresa como un porcentaje del régimen primario (nominal) del transformador de corriente (CT) del grupo electrógeno.

El ajuste Low Line Scale Factor (Factor de escala de línea baja) se utiliza para ajustar automáticamente el ajuste del umbral de EPS en aplicaciones que podrían utilizar más de un tipo de conexión de grupo electrógeno. El ajuste del factor de escala se implementa cuando el DGC-2020 detecta un cierre de contacto en una entrada de contacto programada para activar la puesta en escala de los ajustes. El valor del ajuste del factor de escala sirve como multiplicador para el ajuste del umbral. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe una entrada de contacto de factor de escala y el ajuste scale factor (factor de escala) es 2000, el ajuste del umbral se duplicará ($2000 \times$ ajuste de umbral).

Medición / Unidades de Medición

El usuario puede configurar el DGC-2020 para que muestre e informe la temperatura de refrigerante y presión de aceite de motor en unidades del sistema británico o en unidades métricas de medida. La presión de aceite de motor tiene un parámetro adicional para unidades métricas de presión.

Configuración del medidor

El ajuste «Corriente mínima del generador para medición» define la corriente mínima requerida para la medición. El DGC-2020 mostrará cero (0) en la medición para cualquier nivel de corriente inferior a este punto de ajuste.

Tensión de la batería

El DGC-2020 usa la tensión nominal de la batería del arrancador para detectar y anunciar una sobretensión de batería, o batería baja o débil.

Conformidad con la NFPA

El DGC-2020 se puede utilizar en una aplicación que esté sujeta al cumplimiento de la norma 110 de la NFPA. Se admiten los niveles 1 y 2 de la norma 110. La selección del nivel 1 o 2 afectará el funcionamiento del DGC-2020 del siguiente modo:

- El número de ciclos de lanzamiento se configura en 3
- La duración de los ciclos de lanzamiento está definida en el valor de 15 segundos.
- La duración del lanzamiento continuo se fija a 45 segundos.
- El límite de activación de la prealarma por temperatura baja del refrigerante se configura en 70°F.

Función nivel del combustible

El ajuste Function (Función) le permite seleccionar cuatro tipos de combustible: Fuel Lvl (Niv comb), Natural Gas (Gas natural), Liquid Propane (Propano líquido) o Disabled (Inhabilitado). Al seleccionar un tipo de combustible que no sea Fuel Lvl (Niv comb), se inhabilitará cualquier indicación de nivel de combustible, alarma y prealarma y se inhabilitará el valor de nivel de combustible en la pantalla Engine (Motor) de Metering Explorer (Explorador de medición) en BESTCOMSPlus. Si la configuración de la función está desactivada, las RPM se mostrarán en la pantalla de descripción general del panel frontal en lugar del nivel de combustible.

El uso de un transductor de 0 V - 10 V o 4 mA - 20 mA es posible cuando se conecta un módulo de expansión analógico (AEM-2020). Utilice el ajuste Source (Fuente) para seleccionar la entrada analógica AEM-2020 que está conectada al transductor.

Establezca el intervalo de porcentaje máximo y mínimo para las entradas analógicas del AEM-2020 utilizando los ajustes de porcentaje máximo y mínimo. El intervalo máximo y mínimo de las entradas analógicas del AEM-2020 se establecen por separado. Consulte *Entradas programables*, *Entradas analógicas remotas*, a continuación, para obtener más información.

Temporización Encendido

En algunos casos, la ECU tarda más que el DGC-2020 en energizarse. Se puede utilizar el ajuste power up delay (Retardo de energización) con el objeto de retrasar la emisión de pulsos inicial de la ECU para buscar datos durante la energización del DGC-2020.

Frecuencia del Generador

La frecuencia del generador está definida por el número de estilo (Figura 4-14) del DGC-2020.

Factor de potencia nominal

Este es el factor de potencia al cual se especifican los kW nominales.

Potencia nominal del grupo electrógeno (kW)

Esta configuración especifica la potencia nominal en kW del generador al valor nominal del factor de potencia.

Potencia nominal alternativa del grupo electrógeno 1-4 (kW)

En algunos casos, los motores pueden disponer de diferentes fuentes de combustible, y la potencia nominal del generador en kW puede variar en función de la fuente de combustible utilizada. Es posible seleccionar opciones alternativas en BESTlogicPlus mediante el elemento lógico «Generator Alternate kW».

Datos Nominales Calculados

A continuación se enumeran los parámetros de los datos nominales calculados.

$$\text{Rated kVA} = \frac{\text{Rated kW}}{\text{Rated PF}}$$

$$\text{Rated kvar} = \text{Rated kVA} \sqrt{1 - \text{Rated PF}^2}$$

$$\text{Rated Phase Amps (3-phase machine)} = \frac{\text{Rated kVA}}{\text{Rated L-L Volts} \sqrt{3}}$$

$$\text{Rated Phase Amps (1-phase machine)} = \frac{\text{Rated kVA}}{\text{Rated L-L Volts}}$$

$$\text{Rated Secondary Volts} = \text{Rated Volts} \left(\frac{\text{Gen PT Secondary Volts}}{\text{Gen PT Primary Volts}} \right)$$

$$\text{Rated Secondary Phase Amps} = \text{Rated Phase Amps} \left(\frac{\text{CT Secondary Amps}}{\text{CT Primary Amps}} \right)$$

Factor de escala de línea de baja de tensión nominal

El ajuste de factor de escala de línea de baja tensión nominal conserva las ganancias del sistema cuando una máquina se cambia de una configuración de línea de alta tensión (donde los bobinados generalmente están en serie) a una de línea de baja tensión (donde los bobinados generalmente están en paralelo). Cuando los bobinados están en serie, por lo general, un cambio dado en la desviación del regulador de tensión generará el doble de cambio en la tensión de salida que la misma carga en desvío en una configuración de línea de baja tensión.

El uso correcto del ajuste de tensión nominal y el ajuste de factor de escala de línea de baja tensión nominal en una máquina reconfigurable, es configurar la tensión nominal con la línea de alta tensión de la máquina y colocar el factor de escala en 0,5 para ajustar la tensión nominal en el cálculo de trim de tensión cuando la anulación de línea de baja está activada.

Configuración del Sistema

Tipo de Sistema
Generador Simple

Número de Dientes del Volante
126.0

Fuente de la Señal de Velocidad
MPU_Freq

Temporización aumento de potencia (s)
1

Configuración Nivel Combustible

Función
Nivel Combustible

origen
Transmisor

Porcentaje Máximo
100

Porcentaje Mínimo
0

Nivel de la NFPA

☒ Cero
☐ Uno
☐ Dos

EPS Alimentando Carga

Factor de Escala de Valor Mínimo
1.000

Límite del EPS (% of CT Pri)
3

Unidades del Sistema

☒ Sistema Británico
☐ Sistema Métrico

Unidades de Presión Métrica

☒ bar
☐ kPa/MPa

Configuración del medidor

Corriente mínima del generador para el medidor (%)
2.0

Figura 4-29. Ajustes del Sistema

Datos Nominales

Datos Nominales

Detección de Transformadores

TP del Generador

Tensión Primaria del TP del Generador (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Generador (V)
480

TP del Bus

Tensión Primaria del TP del Bus (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Bus (V)
480

TC del Generador

Tipo de Entrada de Detección de Corriente
5A CTs

Corriente Primaria del TC del Generador (A)
500

Factor de Escala TC Gen de Línea Baja
1.000

Datos Nominales

Tensión Nominal (V L-L)
480

Tensión Nominal Secundaria (V L-L)
480

Tensión Nominal (Factor de Escala de Valor Mínimo)
1.000

Corriente Nominal del Fase (A)
451

Corriente Nominal Secundaria del Fase (A)
4.51

Factor de potencia nominal
0.800

Clasificación en kW del grupo electrógeno (kW)
300

Clasificación de kW del grupo electrógeno alternativo 1 (kW)
300

Clasificación de kW del grupo electrógeno alternativo 2 (kW)
300

Clasificación de kW del grupo electrógeno alternativo 3 (kW)
300

Clasificación de kW del grupo electrógeno alternativo 4 (kW)
300

kVA Nominales
375

kvar Nominales
225

Régimen Nominal del Motor (rpm)
1.800

Frecuencia

Frecuencia del Generador
50/60 Hz

Frecuencia nominal de la unidad
60 Hz

Frecuencia Alterna (Hz)
60.00

Tensión de la Batería

☐ 12V
☒ 24V

Misceláneo

Conexión del Generador
En estralla

Conexión a la Barra
Monofásica AB

Rotación de Fase
ABC

Cancelar Aceptar

Figura 4-30. Datos Nominales

Configuración Módulo Remoto

Los siguientes ajustes se utilizan para configurar el LSM-2020, CEM-2020, y AEM-2020.

Módulo de reparto de carga

Si un LSM-2020 opcional está habilitado, se debe indicar una dirección A J1939. Utilice el ajuste LSM Auxiliary Input Source (Fuente de entrada auxiliar de LSM) para seleccionar la fuente de los valores de

entrada utilizados para controlar el DGC-2020. Si selecciona *Local*, el LSM-2020 utiliza los valores de entrada medidos localmente. Si selecciona *System Manager* (Administrador del sistema), el LSM-2020 utiliza los valores de entrada que se reciben a través de las comunicaciones entre grupos electrógenos desde la unidad designada como el administrador del sistema. Observe que la unidad en el sistema con el Id. de secuenciación más bajo (distinto de cero) es el administrador del sistema.

Módulo de expansión de contacto

Si el CEM-2020 opcional está habilitado, se debe indicar una dirección A J1939. Seleccionar número de salidas CEM-2020.

Modulo de expansión analógica (AEM)

Si el AEM-2020 opcional está habilitado, se debe indicar una dirección A J1939.

Los parámetros del sistema de BESTCOMSPlus (DGC-2020, parámetros del Sistema, configuración de módulo remoto) se ilustran en la Figura 4-31.

Figura 4-31. Configuración del módulo remoto

Ajustes para lanzamiento

Se puede programar el DGC-2020 para un lanzamiento continuo o un lanzamiento cíclico. El lanzamiento cíclico permite intentar arrancar el motor varias veces. Cada intento de arranque consiste en un intervalo fijo de lanzamiento del motor seguido de un intervalo de descanso. El lanzamiento continuo permite un único intento de arranque del motor de larga duración.

El DGC-2020 utiliza la señal de velocidad del motor (provista por una excitación magnética (MPU) o la frecuencia del generador) y el ajuste del Límite de Desconexión de Lanzamiento para detectar el arranque del motor (y determinar cuando parar el lanzamiento del motor). El ajuste del Límite de Desconexión de Lanzamiento se expresa como un porcentaje de la velocidad nominal del motor.

Es posible retardar el lanzamiento continuo o cíclico tras iniciar el arranque del motor. Durante este lapso, la salida del Prearranque se cierra para alimentar las bujías de calentamiento del motor o la bomba de engrase. La salida de Prearranque puede configurarse para abrirse una vez acabado el lanzamiento del motor o permanecer cerrada durante el funcionamiento del motor.

La salida de prearranque se puede configurar durante el estado de reposo. Si se selecciona Precalentar antes de la manivela, la salida de prearranque se cierra durante el tiempo de retardo de prearranque antes de ingresar al primer estado de arranque o cualquier estado de arranque subsiguiente. Si el ajuste de Retraso de prearranque es más largo que el intervalo de descanso, la salida de Prearranque se cierra durante todo el tiempo de descanso.

Un ajuste de tiempo mínimo de arranque puede ayudar a prevenir desconexiones prematuras de arranque al ignorar los datos de transmisión de rpm del motor hasta que haya transcurrido el tiempo mínimo de arranque.

Por ejemplo, suponga que el tiempo de ciclo de arranque y el tiempo de reposo son 30 segundos, el tiempo de retardo de prearranque es de 15 segundos y se selecciona Precalentar antes de arrancar. Entonces, cuando se desee arrancar el motor, ocurriría lo siguiente:

- Retraso previo al arranque de 15 segundos

- Manivela durante 30 segundos
- Descanse por 15 segundos
- Retraso de reposo y pre-arranque durante 15 segundos
- Manivela durante 30 segundos
- Retraso de reposo y pre-arranque durante 15 segundos
- Manivela durante 30 segundos
- Repitiendo hasta que el motor arranque o se haya producido el número máximo de ciclos de arranque.

Para otro ejemplo, suponga que el tiempo de ciclo de arranque y el tiempo de reposo son 30 segundos, el tiempo de retardo previo al arranque es 60 segundos y se selecciona Precalentar antes de arrancar. Entonces, cuando se desee arrancar el motor, ocurriría lo siguiente:

- Retraso previo al arranque de 60 segundos
- Manivela durante 30 segundos
- Retraso de descanso y pre-arranque durante 30 segundos (la configuración del tiempo de descanso controla la duración de este estado)
- Manivela durante 30 segundos
- Retraso de descanso y pre-arranque durante 30 segundos (la configuración del tiempo de descanso controla la duración de este estado)
- Manivela durante 30 segundos
- Repitiendo hasta que el motor arranque o se haya producido el número máximo de ciclos de arranque.

En condiciones normales de funcionamiento, las rpm del motor se usan para determinar la desconexión del lanzamiento. La Desconexión de lanzamiento de presión de aceite proporciona una indicación secundaria de que el motor está en funcionamiento de modo que la marcha se desconecte incluso si no está funcionando ninguna fuente de rpm del motor. Al estar habilitado, la presión del aceite se usa como comprobación de que el motor está funcionando. Si la presión de aceite del motor está por encima del umbral, la marcha se desconectará del motor.

Enfriamiento del motor

Tras eliminar una carga del grupo electrógeno, el DGC-2020 puede garantizar un motor apropiado, así como el enfriamiento del turbocompresor, manteniendo el funcionamiento del motor durante un lapso especificado por el usuario. La temporización de enfriamiento se inicia conforme a una de las siguientes condiciones:

- Se elimina la carga del grupo electrógeno y se puede apagar el motor.
- El Interruptor de Transferencia Auto (ATS) se desbloquea cuando funciona en el modo Auto
- Inicio de la parada a distancia del motor
- Inicio del Modo de Apagado de Refrigeración
- Inicio del elemento de lógica Requerimiento de Refrigeración
- Inicio del elemento de lógica Requerimiento de Enfriamiento y Parada

Note que si el ajuste de la Configuración de Enfriamiento está puesto en 'Solo cuando está cargado', el DGD-2020 solo pase por una secuencia de enfriamiento si el generador ha suministrado carga (esto es, que había suficiente corriente para que se ilumine el LED de Suministro de Carga en el panel frontal con el generador en marcha) y ocurre una de las condiciones anteriores, para iniciar la secuencia de enfriamiento. Si el ajuste de la Configuración de enfriamiento está puesto en 'Siempre', el DGC-2020 pasa por una secuencia de enfriamiento después de cada sesión de marcha, sin importar los niveles de carga. Además, el enfriamiento puede ocurrir durante el funcionamiento normal antes de que cualquiera de las condiciones anteriores se produzcan. Si el motor fue cargado, luego se retira la carga durante el funcionamiento normal y el temporizador de tiempo comienza a cronometrar desde que se está produciendo el enfriamiento debido a la ausencia de carga. Si una de las condiciones anteriores se produce después de que se ha eliminado la carga, puede haber un periodo de enfriamiento reducido a "normal" ya que algo de refrigeración se ha producido, o el tiempo de enfriamiento puede omitirse si el temporizador de enfriamiento ha transcurrido durante el funcionamiento normal del motor. Esto reduce el

gasto innecesario de combustible pasando por un ciclo de enfriamiento que no es necesario ya que se ha producido un enfriamiento parcial o total.

Enfriamiento Modo Off

Cuando el Enfriamiento en Modo Off está habilitado, al pulsar una vez el botón OFF del panel delantero del DGC-2020, la unidad se descargará, abrirá el disyuntor, y pasará por un ciclo de enfriamiento durante el Tiempo de Enfriamiento Sin Carga. Al final del ciclo de enfriamiento, la unidad se pondrá en modo OFF. Si se desea parar la máquina de inmediato, al pulsar dos veces el botón OFF, la unidad se pondrá inmediatamente en modo OFF. Además, si se pulsa el botón OFF mientras haya un Enfriamiento en Modo Off en curso, la unidad parará inmediatamente. Si la unidad está en modo RUN cuando se pulsa el botón OFF, permanece en RUN durante el tiempo restante del ciclo de enfriamiento. Si la máquina está en modo AUTO cuando se pulsa el botón OFF, permanece en modo AUTO hasta que termine el ciclo de enfriamiento y parada, o hasta que se pulse una segunda vez el botón OFF para forzar la unidad a pasar al modo OFF. El indicador OFF se encenderá para indicar que se está realizando un enfriamiento en modo off. La unidad indicará además "OFF MODE COOLDN" cuando se visualice el temporizador de enfriamiento.

Si se pulsa el botón RUN con un Enfriamiento en Modo Off en curso, el enfriamiento será suspendido y la unidad pasará al modo RUN.

Si se pulsa el botón AUTO con un Enfriamiento en Modo Off en curso, el enfriamiento en modo off será cancelado y la unidad volverá al funcionamiento normal en AUTO. Así, si existen condiciones en que la unidad funciona normalmente en AUTO, continuará a funcionar en AUTO. Si existen condiciones en que la unidad se para normalmente en AUTO, la unidad terminará el ciclo de enfriamiento restante, y luego parará y permanecerá en AUTO.

Si el Enfriamiento en Modo Off no se ha habilitado, pulsar el botón OFF una vez en cualquier momento forzará la unidad a pasar al modo OFF.

La funcionalidad de Enfriamiento en Modo Off funciona sólo a partir de los botones de la HMI del panel delantero. Cualquier mando OFF recibido mediante el control BESTlogicPlus ó BESTCOMSPlus resulta en una transición inmediata de la máquina al modo OFF.

Si el ajuste de nivel NFPA está establecido para 1 ó 2, el ajuste para habilitar el Enfriamiento en Modo Off se cancela y no se autoriza el enfriamiento en modo OFF.

Reiniciar

El intento de arrancar el motor después de un apagado normal antes de que las RPM del motor se hayan establecido en cero puede tensionar un motor en ciertas situaciones. El Retardo de Reinicio inhibe los intentos de arrancar el motor inmediatamente después de un apagado normal por la duración del temporizador de Retardo de Reinicio. Este retardo debería permitirle al motor bajar las revoluciones en forma apropiada antes de intentar reiniciar.

Los ajustes del lanzamiento del motor de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Parámetros del Sistema, Ajustes de lanzamiento) se ilustran en la Figura 4-32.

Configuración del Lanzamiento		
Pre-Arranque Temporización de Prelanzamiento (s) 0	Lanzador Estilo de Lanzamiento ☒ Ciclo ☐ Continuo	Lanzador Desconectado Límite de Desconexión de Lanzamiento (%) 30
Configuración del Contacto de Prearranque ☒ Abierto Tras Desconexión ☐ Cerrado Durante el Funcionamiento	Ciclo Número de Ciclos de Lanzamiento 2	Desconexión proceso lanzamiento presión de aceite habilitada ☒ Desactivar ☐ Activar
Configuración reposo prearranque ☐ Off durante reposo ☒ On durante reposo ☐ Precalentamiento antes del lanzamiento	Duración de Ciclo de Lanzamiento (s) 5	Presión desconexión proceso de lanzamiento (psi) 35.0
Re arranque Retraso Re arranque (s) 0	Continuo Tiempo de Lanzamiento Continuo (s) 10	Enfriamiento Activación enfriamiento modo Off Desactivar
	Mínimo Tiempo mínimo de marcha de arranque (s) 0.0	Configuración de enfriamiento Solo cuando está cargado
		Duración de Refrigeración Sin Carga (min) 0

Figura 4-32. Configuración de Lanzamiento

Rearranque automático

Si el DGC-2020 se ha apagado debido a una condición de alarma, el re arranque automático, de estar habilitado, borrará las alarmas automáticamente. Se hace un intento de re arrancar el motor después de un retardo de tiempo predeterminado si la entrada del contacto ATS está cerrada. Si no hay presente un contacto de ATS, la unidad permanecerá en estado LISTO con las alarmas borradas. No se intentará el re arranque si está presente una alarma por bajo combustible o una parada de emergencia. El número de intentos de reinicio es programable. Los intentos de re arranque automáticos se registran en el registro de sucesos.

Los ajustes de re arranque automático de BESTCOMSPPlus (DGC-2020, Parámetros del sistema, Rearranque automático) se ilustran en la Figura 4-33.

Reinicio automático
Reinicio auto habilitado Activar
Intervalo auto del recomenzar (min) 0.5
Tentativas reinicio auto 1

Figura 4-33. Ajustes del re arranque automático

Temporizador de ejercicio

El temporizador de ejercicio se utiliza para iniciar el grupo electrógeno en un tiempo predeterminado y funcionar durante un período definido por el usuario. El modo define la frecuencia con la que funcionará el grupo electrógeno. Si se selecciona mensual, también se debe seleccionar el día del mes de inicio. Si se selecciona semanalmente, también se debe seleccionar el día de la semana para comenzar. Si se selecciona el día de la semana del mes, también se deben seleccionar el día de inicio de la semana y la semana del mes. Si se selecciona Intervalos de N semanas, también deben seleccionarse Día de inicio de la semana, Intervalo de semana y Fecha de inicio. También se pueden definir ajustes para Hora de inicio y Minuto de inicio. Las horas y los minutos del período de funcionamiento definen cuánto tiempo el grupo electrógeno funcionará en cada sesión. Las configuraciones de Hora de inicio y Horas del período de ejecución aceptan valores de 0 a 23, en incrementos de 1 hora. Los ajustes de Minuto de inicio y Minutos del período de funcionamiento aceptan valores de 0 a 59, en incrementos de 1. Si Funcionamiento con carga está habilitado, el DGC-2020 cierra el interruptor del generador durante el tiempo de funcionamiento.

Se pueden asignar entradas y salidas de contacto a la función. Consulte la sección 5, *Lógica programable BESTlogicPlus* para obtener más información.

Los ajustes de temporizador de ejercicio BESTCOMSPlus (DGC-2020, Parámetros del sistema, Temporizador de ejercicio) se ilustran en la Figure 4-34.

Prueba temporizador

Modo:

Día (del mes) de inicio:

Día (de la semana) de inicio:

Semana del Mes:

Intervalo de semanas:

Fecha de inicio:

Mes:

Día:

Año:

Hora de inicio (h):

Minuto de inicio (min):

Horas período de funcionamiento (h):

Minutos período funcionamiento (min):

Funcionamiento con carga:

Figure 4-34. Ajustes del temporizador de ejercicio

Transformadores de detección

Tres ajustes de los juegos de transformadores configuran el DGC-2020 para operaciones con un sistema específico. Dichos ajustes, junto con la tensión del generador, la corriente del generador y la tensión del bus detectados por el DGC-2020, habilitan el DGC-2020 a valores propios del sistema métrico, protegen el generador y sincronizan el generador con el bus (sólo número de estilo xxxxxxxAx).

Haga clic en el botón Datos Nominales en la pantalla *Transformadores de Sensado* para hacer cambios a los datos nominales y haga clic en el botón *Guardar* cuando termine:

Ajustes del Transformador de Tensión (PT) del Generador

Los ajustes del PT del generador establecen el nivel de tensión nominal primario (lado del generador) y secundario (lado del DGC-2020) en el transformador de detección de tensión del generador.

Ajustes del Transformador de Bus

La función del interruptor de transferencia automática utiliza los regímenes primario y secundario del transformador del bus, los cuales controlan una entrada monofásica o trifásica* del bus para detectar una falla de la red. Los controladores que cuentan con un sincronizador automático (número de estilo xxxxxxxAx) también utilizan los regímenes primario y secundario del transformador del bus. El ajuste primario establece la tensión nominal presente en las fases A, B y C del bus. El ajuste secundario establece la tensión nominal detectada en la entrada de tensión del bus del DGC-2020.

Ajustes del Transformador de Corriente (CT) del Generador

El ajuste del CT del generador establece el nivel de corriente nominal primario (lado del generador) en el transformador de detección de corriente del generador.

El número de estilo del controlador determina el valor secundario del CT del generador. Un DGC-2020 con un número de estilo de 1xxxxxxx utiliza un valor nominal secundario del CT de 1 A. Un DGC-2020 con un número de estilo de 5xxxxxxx utiliza un valor nominal secundario del CT de 5 A.

El Factor de Escala CT de Línea Baja es usado para automáticamente ajustar la Corriente Primaria del CT del Generador en aplicaciones que pueden utilizar mas de un tipo de conexión de grupo electrógeno. El ajuste de factor de escala es implementado cuando el DGC-2020 sensa un cierre de contacto en un entrada de contacto programable para activar escalado de los ajustes. El valor del factor de escala sirve como un multiplicador para el ajuste del Corriente Primaria del CT. Por ejemplo, si la entrada de contacto es recibida por el DGC-2020 y el factor de escala es 2.000, el Corriente Primaria del CT será doblado ($2.000 \times$ Corriente Primaria del CT del Generador).

Los ajustes de los transformadores de detección de BESTCOMS*Plus* (DGC-2020, Parámetros del Sistema, Transformadores de Detección) se ilustran en Figura 4-35.

Detección de Transformadores

Datos Nominales

Detección de Transformadores

TP del Generador

Tensión Primaria del TP del Generador (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Generador (V)
480

TP del Bus

Tensión Primaria del TP del Bus (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Bus (V)
480

TC del Generador

Tipo de Entrada de Detección de Corriente
5A CTs

Corriente Primaria del TC del Generador (A)
500

Factor de Escala TC Gen de Línea Baja
1.000

Figura 4-35. Parámetros de los Transformadores de Detección

Control relé

El parámetro operativo por defecto para los relés Arranque, Ejecutar, y Prearranque es “Predefined” (predefinido) o estándar. Cualquiera de estos relés puede ser operado de forma lógica seleccionando el ajuste “Programable”. Los relés operados de forma lógica (programables) deben ser instalados utilizando BESTlogic*Plus*.

El ajuste de control de relé (DGC-2020, Parámetro de Sistema, Control de relé) son ilustrados en la Figura 4-36.

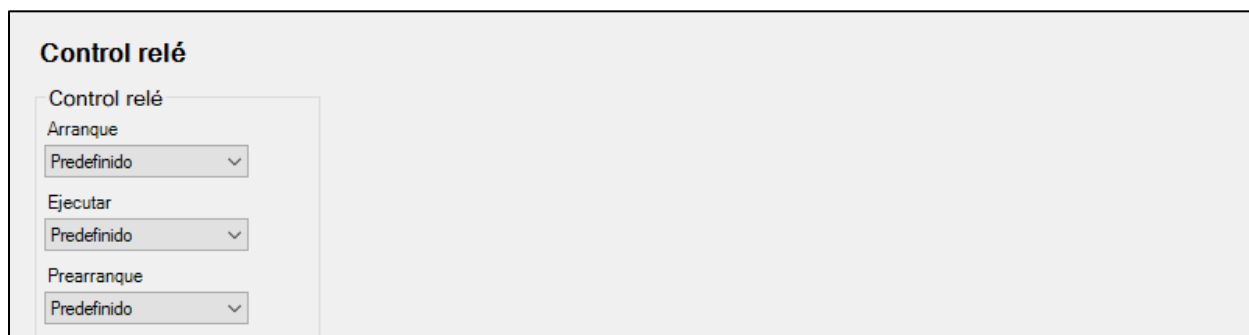


Figura 4-36. El ajuste de control de relé

Detección automática de la configuración

Cuando está habilitada, esta función permite que el DGC-2020 detecte automáticamente su configuración de detección en relación con el generador. Las posibles configuraciones de detección son trifásicas, monofásicas AB y monofásicas AC, las cuales se basan en mediciones de tensión de línea (L-L).

Una vez que arranca el grupo electrógeno, se detectará automáticamente la configuración del generador. La medición y la protección del generador se ajustan en consecuencia. Las funciones programables Single Phase Override (Traspaso a monofásica), Single Phase AC Sense Override (Traspaso a detección monofásica AC) y Low Line Override (Traspaso a línea baja) se establecen automáticamente según lo indican las tensiones de línea detectadas.

Cuando se detecta una operación monofásica, el DGC-2020 conmuta a la configuración monofásica A-B o monofásica A-C, como se especifica en el ajuste Single Phase Detect Generator Connection (Detección del generador de conexión monofásica).

Se producirá un retardo de un segundo en la detección para evitar que el DGC-2020 alterne entre las configuraciones detectadas. Cuando el DGC-2020 se encuentre en modo OFF (Apagado) o el motor no esté en marcha, la función Automatic Configuration Detection (Detección automática de configuración) permanecerá inhabilitada. Se considerará que el DGC-2020 se encuentra en la última configuración válida que se detectó automáticamente.

Se recomienda que las funciones programables y el elemento lógico no se asignen a entradas de contacto cuando esté habilitada la opción Automatic Configuration Detection (Detección automática de configuración).

- Función programable Single Phase Override (Traspaso a monofásica)
- Función programable Single Phase AC Sense Override (Traspaso a detección monofásica AC)
- Función programable Low Line Override (Traspaso a línea baja)
- Elemento lógico Single Phase Override (Traspaso a monofásica)

Límite de detección monofásica. Si la diferencia entre la tensión L-L máxima y mínima es superior a este límite, la unidad será autodetectada como en configuración monofásica. La detección de una configuración monofásica activa la función programable Single Phase Override (priorización monofásica) y/o la función programable Single Phase AC Override (priorización monofásica AC) para forzar al DGC-2020 a pasar al modo monofásico apropiado, como lo especifica el ajuste de *Conexión del generador de detección monofásica*. Si se asignan entradas por contacto a las funciones programables Single Phase Override y Single Phase AC Sense Override, los resultados de la detección automática de la configuración serán considerados como datos ORed en relación con lo que indican las entradas por contacto.

Límite de detección Low Line. Si el promedio de las tensiones Fase-Neutro válidas correspondientes a la configuración detectada es superior a este límite, la unidad será detectada como estando en una configuración High Line (de alta tensión). Si el promedio es inferior a este límite, la unidad será detectada como en configuración Low Line (de baja tensión). Cuando se detecta una configuración Low Line, se activa la función programable Low Line Override (priorización Low Line) para imponer al DGC-2020 la configuración Low Line. Si se asignan entradas por contacto a las funciones programables Single Phase

Override y Low Line Override, los resultados de la detección automática de la configuración serán considerados como datos “OR” en relación con lo que indican las entradas por contacto.

Conexión del generador de detección monofásica. Este ajuste indica si la máquina debe estar en configuración monofásica AC ó AB cuando se detecta como en configuración monofásica.

La pantalla Detección Configuración Automática BESTCOMS*Plus* se ilustra en la Figura 4-37.

Figura 4-37. Ajuste de Auto Detección

Entradas Programables

Las entradas de contacto del DGC-2020 pueden asignarse para activar diferentes funciones y, una vez activadas emitir una alarma o prealarma. El usuario puede asignar a cada entrada una designación a fin de facilitar la identificación. La descripción de dichos ajustes se organiza de la siguiente manera:

- Entradas por contacto
- Funciones programables
- Entradas remotas LSM (disponibles con un módulo de reparto de carga LSM-2020 opcional).
- Entradas remotas configurables (disponibles con un Módulo de expansión de contacto CEM-2020 opcional)
- Entradas analógicas remotas (disponibles con un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional).
- Entradas RTD remotas (disponibles con un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional).
- Entradas termopar remotas (disponibles con un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional).

Entradas por contacto

Cada una de las 16 entradas de contacto puede configurarse de manera independiente para anunciar una alarma o prealarma cuando la entrada detecte el cierre de un contacto. El usuario puede ajustar la temporización para retardar el la generación de un alarma o prealarma cuando la entrada está configurada como una alarma o prealarma. El estado de la entrada está inmediatamente para el BESTlogic*Plus* en una pantalla de Entradas de Contacto y en el panel frontal en BESTlogic*Plus*. Por defecto, todas las entradas están configuradas de manera que no activen una alarma o prealarma.

Para facilitar la identificación de las entradas de contacto, el usuario puede asignar un nombre a cada entrada.

Los contactos se pueden reconocer siempre o sólo cuando el motor está en funcionamiento

Los contactos de entrada están incorporados en un esquema de lógica programable seleccionándolos del grupo de las E/S en BESTlogic*Plus*. Para mas detalles, consulte la Sección 5, *Lógica Programable BESTlogicPlus*.

El estado de las entradas por contacto está disponible en la lógica programable de BESTlogic*Plus* cuando se selecciona “None”/“No hay” en la configuración de las alarmas.

Los ajustes BESTCOMS*Plus* para las entradas de contacto configurables (DGC-2020, Entradas Programables, Entradas por contacto) se ilustran en Figura 4-38.

Figura 4-38. Ajustes de las entradas por contacto

Funciones programables

Cualquiera de las 16 entradas de contacto puede programarse para reconocer cualquiera de los nueve tipos de funciones:

- **Interruptor de Transferencia Automática** - Cuando el Modo de entrada se establece en Sencillo, la función ATS inicia y hace funcionar el generador mientras la entrada ATS es verdadera y el DGC-2020 está en modo Automático. Cuando el modo de entrada se establece en complementario, se debe seleccionar una entrada normalmente abierta y una entrada normalmente cerrada. Mientras la entrada normalmente abierta está cerrada, la entrada normalmente cerrada está abierta y el DGC-2020 está en modo automático, la función ATS inicia y hace funcionar el generador. Si la entrada normalmente abierta y las entradas normalmente cerradas están en estados no opuestos durante un intervalo de tiempo mayor que la duración del retardo de error de circuito, se producirá una prealarma de error de circuito ATS. La configuración de Acción de error de circuito dicta si el generador debe arrancar o no cuando se produce un error de circuito ATS.
- **Priorización Delta Puesta a Tierra** - Utiliza la detección Delta Puesta a Tierra si la conexión del generador está configurada en Delta.
- **Priorización Battle** - Cuando es verdadera una condición de Anulación de Parada, el DGC-2020 anuncia una Prealarma de Anulación de parada y se registra en la bitácora de eventos. Si ocurre una alarma mientras es verdadera una condición de Cancelación de parada, la alarma se anuncia en el panel frontal de la DGC-2020 y se registra en la bitácora de eventos, pero no detendrá el motor. La DGC-2020 monitorea las RPM del motor durante la Cancelación de parada. Si las rpm del motor se reducen hasta cero mientras una alarma aún está activa durante una condición de Cancelación de Parada, la DGC-2020 procede a emitir una parada normal para evitar que fluya el combustible mientras el motor no está en marcha. La alarma de parada de emergencia tiene prioridad sobre la anulación de batalla. El motor se detendrá si se activa la parada de emergencia independientemente del estado de anulación de batalla.
- **Priorización de Valor Mínimo** - El ajuste del valor mínimo del factor escala ajusta los parámetros 51, 27 y 59.
- **Priorización Monofásica** - La unidad cambia a la configuración de detección monofásica y utiliza el Ajuste de Detección de Priorización Monofásica (A-B o A-C). (Nota: Se aplica sólo si no se activa la entrada de la Priorización Monofásica (A-C)).
- **Priorización AC Monofásica (A-C)** - La unidad cambia a la configuración de detección monofásica A-C, incluso si el ajuste de Detección de Priorización Monofásica está configurado en A-B (Nota: Se aplica sólo si se activa la entrada de la Priorización Monofásica).
- **Fallo Cargador de Batería** - Si se activa la entrada seleccionada, se anuncia una alarma o prealarma seleccionada por el usuario tras la temporización de la activación.

- Nivel Bajo del Refrigerante - Si se activa la entrada seleccionada, se anuncia una alarma o prealarma seleccionable por el usuario tras la temporización de la activación.
- Detección fuga de Combustible - Si se activa la entrada seleccionada, se anuncia una alarma o prealarma seleccionable por el usuario tras la temporización de la activación.
- Un ajuste de la configuración de alarma en "None"/"No hay" impide la activación de una función por una entrada por contacto. El estado de las entradas por contacto está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "None"/"No hay" en la configuración de alarma.

Los ajustes del BESTCOMSPlus para funciones programables (DGC-2020, Entradas Programables, Funciones Programables) se ilustran en la Figura 4-39.

Funciones Programables

Interruptor de Transferencia Automática
 Modo de entrada: Simple
 Entrada de "Normalmente abierto": No hay
 N. Entrada C.: No hay
 Retraso por Error del circuito (s): 2.0
 Acción por Error del circuito: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Priorización Delta Puesta a Tierra
 entrada: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Priorización Battle
 entrada: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Priorización de Valor Mínimo
 entrada: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Priorización Monofásica
 entrada: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre
 Detección de la Priorización Monofásica: ☒ A-B ☐ A-C

Priorización AC Monofásica
 entrada: No hay
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Fallo Cargador de Batería
 entrada: No hay
 Configuración de Alarmas: No hay
 Temporización de Activación (s): 0
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Nivel Bajo del Refrigerante
 entrada: No hay
 Configuración de Alarmas: No hay
 Temporización de Activación (s): 0
 Reconocimiento del contacto: Siempre

Detección Fuga de Combustible
 entrada: No hay
 Configuración de Alarmas: No hay
 Temporización de Activación (s): 0
 Reconocimiento del contacto: Siempre

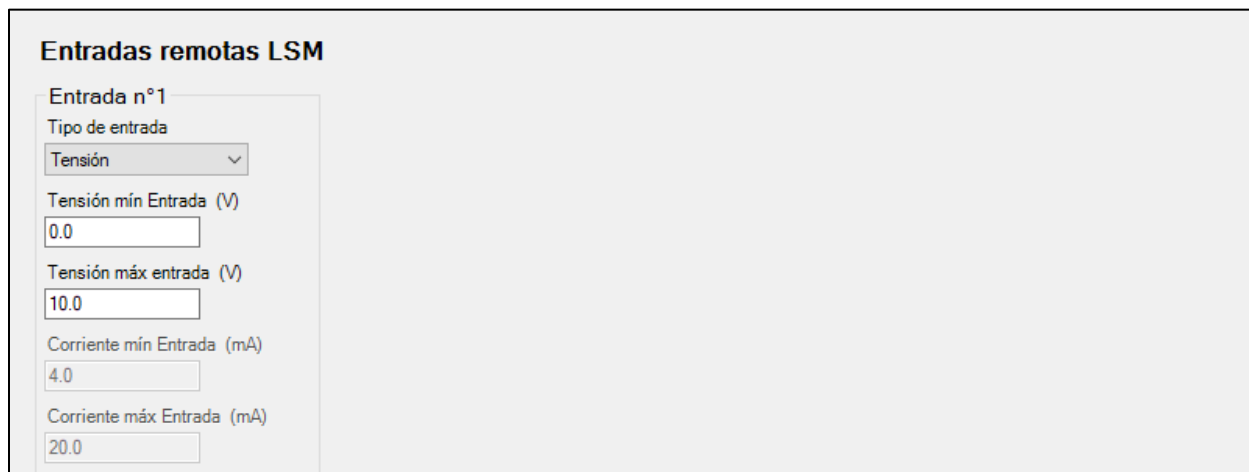
Figura 4-39. Ajustes de Funciones Programables

Entradas remotas LSM

Un LSM-2020 opcional (módulo de reparto de carga) brinda una entrada configurable que se puede utilizar como fuente de punto de consigna para el control de var, PF o kW. Se indican los parámetros para la tensión de entrada máx y mín, y la corriente de entrada mín y máx. Referirse a los Ajustes de Control de Desviación en esta sección para información, seleccionando la entrada LSM-2020 como fuente de punto de consigna.

Las entradas remotas LSM están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

Los ajustes del BESTCOMSPlus para la entrada remota LSM (DGC-2020, Entradas programables, Entradas Remotas LSM) se ilustran en la Figura 4-40.



Entradas remotas LSM

Entrada n°1

Tipo de entrada

Tensión

Tensión mín Entrada (V)

0.0

Tensión máx entrada (V)

10.0

Corriente mín Entrada (mA)

4.0

Corriente máx Entrada (mA)

20.0

Figura 4-40. Configuración de las entradas remotas LSM

Entradas por contacto remotas

Un CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) presenta 10 entradas por contacto. Cada una de estas 10 entradas puede configurarse de manera independiente para anunciar una alarma o prealarma^A cuando la entrada detecte el cierre de un contacto. El usuario puede ajustar la temporización^B para retardar el reconocimiento de la entrada de un contacto. Por defecto, todas las entradas están configuradas de manera que no activen una alarma o prealarma.

Para facilitar la identificación de las entradas por contacto, el usuario puede asignar un nombre^C a cada entrada.

Se pueden reconocer los contactos^D siempre o sólo cuando el motor está en marcha.

Las entradas por contactos remotos están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

El estado de las entradas remotas por contacto es disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "None"/"No hay" en la configuración de alarma.

Los ajustes del BESTCOMSPlus para las entradas por contacto remotas (DGC-2020, Entradas Configurables, Entradas remotas por contacto) se ilustran en la Figura 4-41.

Figura 4-41. Ajustes de Entradas Remotas por Contacto

Entradas analógicas remotas

Un AEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) opcional provee ocho entradas analógicas. Para facilitar la identificación de las entradas analógicas, el usuario puede asignar un nombre a cada entrada.

Hay que seleccionar el tipo de entrada y la cantidad de histéresis. Una temporización de armado, ajustable por el usuario, permite desactivar la función de reconocimiento de las entradas analógicas durante el arranque del motor. Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama avisa al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una entrada analógica.

Las gamas deben haberse ajustado para el tipo de entrada seleccionado. El dato Param Min está relacionado con el dato Min Input Current (corriente de entrada mín.) o el dato Min Input Voltage (tensión de entrada mín.) y el dato Param Max está relacionado con el dato Max Input Current o Max Input Voltage.

Cada entrada analógica puede configurarse independientemente para anunciar una alarma, una prealarma o únicamente un estado cuando la señal de la entrada analógica cae por debajo del límite.. Un parámetro de temporización de la activación, ajustable por el usuario, permite retrasar el anuncio de la alarma tras haberse sobrepasado el límite.

Las entradas analógicas remotas están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, *Lógica Programable BESTlogicPlus*.

Se desactiva una entrada analógica cuando el parámetro de Configuración de alarma está en "None"/"No hay". El estado de las entradas analógicas remotas está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Los ajustes del BESTCOMSPPlus para las entradas analógicas remotas (DGC-2020, Entradas programables, Entradas remotas analógicas) se ilustran en la Figura 4-42. Se ilustra la Entrada analógica n°1.

Entrada analógica remota #1

Texto de la Etiqueta ALG IN 1	Temporización de Armado (s) 0
Histéresis (%) 2.0	Tipo de alarma Fuera de gama No hay
Tipo de entrada Tensión	

Gamas		
Parám mín -999,999.00	Corriente mín Entrada (mA) 4.0	Tensión mín Entrada (V) 0.0
Parám máx 999,999.00	Corriente máx Entrada (mA) 20.0	Tensión máx entrada (V) 10.0

Límite #1

Inferior Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Superior a Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Temporización de Activación (s) 0

Límite #2

Inferior Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Superior a Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Temporización de Activación (s) 0

Figura 4-42. Ajustes de las entradas remotas analógicas

Entradas RTD remotas

Un AEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) opcional provee ocho entradas RTD. Para facilitar la identificación de las entradas RTD, el usuario puede asignar un nombre a cada entrada.

Hay que seleccionar la cantidad de histéresis y el tipo RTD. Una temporización de armado, ajustable por el usuario, permite desactivar la función de reconocimiento de las entradas RTD durante el arranque del motor. Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama avisa al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una entrada RTD.

Cada entrada RTD puede configurarse independientemente para anunciar una alarma, una prealarma o únicamente un estado cuando la señal de la entrada RTD cae por debajo del límite. Un parámetro de temporización de la activación, ajustable por el usuario, permite retrasar el anuncio de la alarma tras haberse sobrepasado el límite.

Las entradas remotas de RTD están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

Se desactiva una entrada RTD cuando el parámetro de Configuración de alarma está en "None"/"No hay". El estado de las entradas RTD remotas está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Los ajustes del BESTCOMSPlus para las entradas RTD remotas (DGC-2020, Entradas programables, Entradas remotas RTD) se ilustran en la Figura 4-43. Se ilustra la Entrada RTD n°1.

Figura 4-43. Ajustes de las entradas remotas RTD

Entradas termopar remotas

Un AEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) opcional provee dos entradas termopar. Para facilitar la identificación de las entradas termopar, el usuario puede asignar un nombre a cada entrada.

Hay que seleccionar la cantidad de histéresis. Una temporización de armado, ajustable por el usuario, permite desactivar la función de reconocimiento de las entradas termopar durante el arranque del motor. Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama avisa al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una entrada termopar.

Cada entrada termopar puede configurarse independientemente para anunciar una alarma, una prealarma o únicamente un estado cuando la señal de la entrada termopar cae por debajo del límite. Un parámetro de temporización de la activación, ajustable por el usuario, permite retrasar el anuncio de la alarma tras haberse sobrepasado el límite.

Se desactiva una entrada termopar cuando el parámetro de Configuración de alarma está en “None”/“No hay”.

Las entradas termopar remotas están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

El estado de las entradas termopar remotas está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”.

Los ajustes del BESTCOMSPlus para las entradas termopar remotas (DGC-2020, Entradas programables, Entradas remotas termopar) se ilustran en la Figura 4-44. Se ilustra la Entrada termopar n°1.

Entrada termopar remota #1

Texto de la Etiqueta: THRM CPL 1

Temporización de Armado (s): 0

Histéresis (%): 2.0

Limite #1

Inferior: Límite (°F): 32

Superior a: Límite (°F): 32

Temporización de Activación (s): 0

Configuración de Alarmas: No hay

Limite #2

Inferior: Límite (°F): 32

Superior a: Límite (°F): 32

Temporización de Activación (s): 0

Configuración de Alarmas: No hay

Figura 4-44. Ajustes de las entradas remotas termopar

Salidas Programables

Los contactos de salida del DGC-2020 incluyen cuatro contactos de salida programables por el usuario si el número de estilo es xxAxxxxxx. Si el número de estilo es xxBxxxxxx, se proponen doce contactos. Un Módulo de Expansión de Contacto CEM-2020 opcional incluye 24 contactos de salida adicionales. Un opcional CEM-2020H (Módulo de Expansión de Contacto – Alta Corriente) provee 18 contactos de salida.

Salidas por contacto

Para facilitar la identificación de las salidas por contacto, el usuario puede asignar un nombre a cada salida por contacto.

Las salidas por contacto están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

Los ajustes de BESTCOMSPlus para contactos de salida configurables (DGC-2020, Salidas Programables, Salidas por contacto) se ilustran en la Figura 4-45.

Salidas por contacto		
Salida n°1 Texto de la Etiqueta OUTPUT 1	Salida n°2 Texto de la Etiqueta OUTPUT 2	Salida n°3 Texto de la Etiqueta OUTPUT 3
Salida n°4 Texto de la Etiqueta OUTPUT 4	Salida n°5 Texto de la Etiqueta OUTPUT 5	Salida n°6 Texto de la Etiqueta OUTPUT 6
Salida n°7 Texto de la Etiqueta OUTPUT 7	Salida n°8 Texto de la Etiqueta OUTPUT 8	Salida n°9 Texto de la Etiqueta OUTPUT 9
Salida n°10 Texto de la Etiqueta OUTPUT 10	Salida n°11 Texto de la Etiqueta OUTPUT 11	Salida n°12 Texto de la Etiqueta OUTPUT 12

Figura 4-45. Ajustes de las salidas por contacto

Elementos configurables

Elementos configurables están conectados al esquema lógico como salidas. Los elementos configurables están incorporados en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de *Elementos* en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus. Cada uno de los ocho elementos se puede configurar independientemente para anunciar una alarma o una pre-alarma. Un tiempo de retardo ajustado por el usuario se puede configurar para retrasar el reconocimiento de un elemento. Por defecto, todos los elementos están configurados de tal modo que no disparan una alarma o pre-alarma. Para hacer más fácil la identificación de los elementos, a cada uno de los elementos se le puede dar un nombre de usuario asignado. Si se emplea para una alarma o pre-alarma, el nombre asignado por el usuario es lo que aparecerá en la anunciación de la alarma o pre-alarma en el registro de eventos del DGC-2020. Elementos pueden ser reconocidos siempre o sólo cuando el motor esté en marcha. Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita al elemento configurable durante el arranque del motor. Si el retardo de armado se establece en cero, el elemento configurable está activo en todo momento, incluso cuando el motor no está en marcha. Si el retardo de armado se establece en un valor diferente de cero, el elemento configurable estará inactivo cuando el motor no esté en marcha y no se activará hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido. El estado de los elementos configurables está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando "None -Ninguno" esta seleccionado para la configuración de alarma. El estado de los elementos configurables puede ser utilizado como lógica de entrada, para realizar otras lógicas en el programa, similar a lógica de control por relés. Además, el estado de los elementos configurables se puede utilizar para generar salidas de discado de módem, adonde muestra el nombre asignado por el usuario para el modem equipado en el DGC-2020. Los parámetros de BESTCOMSPlus para los elementos (DGC-2020, Salidas Programables, Elementos Configurables) se ilustran en la Figura 4-46.

Figura 4-46. Ajustes de Elementos Configurables

Salidas por contacto remotas

Para facilitar la identificación de las salidas por contacto, el usuario puede asignar un nombre a cada salida por contacto.

Las salidas por contacto remotas están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, *Lógica Programable BESTlogicPlus*.

Los parámetros de BESTCOMSPlus para las salidas remotas por contacto (DGC-2020, Salidas Programables, Salidas Remotas por Contacto) se ilustran en la Figura 4-47.

Figura 4-47. Configuración de las salidas por contacto remotas

Salidas analógicas remotas

Un AEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto) opcional provee cuatro salidas analógicas.

La selección de parámetros permite elegir un parámetro para controlar la salida. Los parámetros seleccionables se enumeran a continuación.

- Presión de aceite
- Temp. del refrigerante
- Voltaje de la batería

- RPM
- Nivel de combustible
- Gen VAB
- Gen VBC
- Gen VCA
- Gen VAN
- Gen VBN
- Gen VCN
- Frecuencia del bus
- Voltaje del bus
- Frecuencia del generador
- FP del generador
- Gen IA
- Gen IB
- Gen IC
- KW A
- KW B
- KW C
- KW totales
- KVA A
- KVA B
- KVA C
- KVA totales
- Entrada analógica 1
- Entrada analógica 2
- Entrada analógica 3
- Entrada analógica 4
- Entrada analógica 5
- Entrada analógica 6
- Entrada analógica 7
- Entrada analógica 8
- Entrada RTD 1
- Entrada RTD 2
- Entrada RTD 3
- Entrada RTD 4
- Entrada RTD 5
- Entrada RTD 6
- Entrada RTD 7
- Entrada RTD 8
- Termopar 1
- Termopar 2
- Presión de suministro de combustible
- KVAR A
- KVAR B
- KVAR C
- KVAR totales
- Presión del riel de inyectores
- Combustible total consumido
- Temperatura del combustible
- Temperatura del aceite del motor
- Temperatura del intercooler del motor
- Presión del refrigerante
- Caudal de combustible
- Presión de sobrealimentación
- Temperatura del colector de admisión

- Temperatura del aire de carga
- Porcentaje de carga del motor
- Bus VAB
- Bus VBC
- Bus VCA
- Porcentaje de carga en KW
- Número de unidades en línea
- Capacidad total del sistema en KW
- KW totales generados por el sistema
- KVAR totales generados por el sistema
- Número de unidades
- Nivel del tanque DEF 1 (%)
- Nivel del tanque DEF 2 (%)
- Capacidad del sistema fuera de línea (KW)
- Porcentaje de KW totales generados por el sistema
- Temp. de salida de gases del DPF
- Presión del cárter
- Presión diferencial del filtro de combustible
- Presión diferencial del filtro de aceite
- Voltaje del cargador de baterías 1
- Corriente del cargador de baterías 1
- Voltaje del cargador de baterías 2
- Corriente del cargador de baterías 2
- Temperatura de la batería 1
- Temperatura de la batería 2
- Temp. de entrada del DOC
- Salida del DOC
- Presión diferencial de la válvula de mariposa 1
- Presión de suministro de combustible gaseoso
- Nivel de aceite del motor

Hay que seleccionar el parámetro y el tipo de salida. Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama avisa al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una salida analógica. Un parámetro de temporización de la activación retrasa el anuncio de la alarma Fuera de gama.

Las gamas deben haberse ajustado para el tipo de salida seleccionado. El dato Param Min está relacionado con el dato Min Output Current (corriente de salida mín.) o el dato Min Output Voltage (tensión de salida mín.) y el dato Param Max está relacionado con el dato Max Output Current o Max Output Voltage.

Se desactiva una salida analógica cuando el parámetro de Configuración de alarma está en "None"/"No hay". El estado de las salidas analógicas remotas está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Las salidas analógicas remotas están incorporadas en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

Los ajustes del BESTCOMSPlus para las salidas analógicas remotas (DGC-2020, Entradas programables, Salidas remotas analógicas) se ilustran en la Figura 4-48. Se ilustra la Salida analógica n°1.

Salida analógica remota #1

Selección parám
Presión del Aceite

Tipo de alarma Fuera de gama
No hay

Tipo salida
Tensión

Temporización de activación Fuera de gama (s)
0

Gamas		
Parám mín	Corriente de salida mín. (mA)	Tensión de salida mín. (V)
-999,999.00	4.0	0.0
Parám máx	Corriente de salida máx. (mA)	Tensión salida máx. (V)
999,999.00	20.0	10.0

Figura 4-48. Ajustes de las salidas analógicas remotas

Protección Configurable

Un AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica) opcional provee una protección configurable que puede utilizarse cuando la protección estándar, disponible con el DGC-2020, no basta para satisfacer los requerimientos de la aplicación. Se facilitan ocho ítems de protección configurables. Para facilitar la identificación de los ítems, el usuario puede asignar un nombre a cada ítem.

La Selección de parámetros permite seleccionar un parámetro para monitorizar. Los parámetros seleccionables se enumeran a continuación.

- Presión de aceite
- Temp. del refrigerante
- Voltaje de la batería
- RPM
- Nivel de combustible
- Gen VAB
- Gen VBC
- Gen VCA
- Gen VAN
- Gen VBN
- Gen VCN
- Frecuencia del bus
- Voltaje del bus
- Frecuencia del generador
- FP del generador
- Gen IA
- Gen IB
- Gen IC
- KW A
- KW B
- KW C
- KW totales
- KVA A
- KVA B
- KVA C
- KVA totales
- Entrada analógica 1
- Entrada analógica 2
- Entrada analógica 3
- Entrada analógica 4
- Entrada analógica 5

- Entrada analógica 6
- Entrada analógica 7
- Entrada analógica 8
- Entrada RTD 1
- Entrada RTD 2
- Entrada RTD 3
- Entrada RTD 4
- Entrada RTD 5
- Entrada RTD 6
- Entrada RTD 7
- Entrada RTD 8
- Termopar 1
- Termopar 2
- Presión de suministro de combustible
- KVAR A
- KVAR B
- KVAR C
- KVAR totales
- Presión del riel de inyectores
- Combustible total consumido
- Temperatura del combustible
- Temperatura del aceite del motor
- Temperatura del intercooler del motor
- Presión del refrigerante
- Caudal de combustible
- Presión de sobrealimentación
- Temperatura del colector de admisión
- Temperatura del aire de carga
- Porcentaje de carga del motor
- Bus VAB
- Bus VBC
- Bus VCA
- Porcentaje de carga en KW
- Número de unidades en línea
- Capacidad total del sistema en KW
- KW totales generados por el sistema
- KVAR totales generados por el sistema
- Número de unidades
- Nivel del tanque DEF 1 (%)
- Nivel del tanque DEF 2 (%)
- Capacidad del sistema fuera de línea (KW)
- Porcentaje de KW totales generados por el sistema
- Temp. de salida de gases del DPF
- Presión del cárter
- Presión diferencial del filtro de combustible
- Presión diferencial del filtro de aceite
- Voltaje del cargador de baterías 1
- Corriente del cargador de baterías 1
- Voltaje del cargador de baterías 2
- Corriente del cargador de baterías 2
- Temperatura de la batería 1
- Temperatura de la batería 2
- Temp. de entrada del DOC
- Salida del DOC
- Presión diferencial de la válvula de mariposa 1

- Presión de suministro de combustible gaseoso
- Nivel de aceite del motor

Hay que seleccionar el parámetro a controlar. Una temporización de armado, ajustable por el usuario, permite desactivar la función de protección configurable durante el arranque del motor. Si el retardo de armado es puesto a cero, la protección configurable está activa todo el tiempo, incluyendo cuando el motor no está en marcha. Si el retardo de armado es puesto a un valor no cero, la protección configurable está inactiva cuando el motor no está en marcha, y no se vuelve activa hasta que el motor sea arrancado y el retardo de armado haya sucedido. Un parámetro permite ajustar la histéresis.

Cada ítem de protección configurable puede configurarse independientemente para anunciar una alarma, una prealarma o únicamente un estado cuando el parámetro seleccionado cae por debajo del límite. Un parámetro de temporización de la activación, ajustable por el usuario, permite retrasar el anuncio de la alarma tras haberse sobrepasado el límite.

Se desactiva la protección configurable cuando el parámetro de Configuración de alarma está en "None"/"No hay".

Nota

La temporización de armado no debe ser ajustado a cero, si la *presión del aceite* o la *tensión de batería* es seleccionado para configurar la protección y el umbral de configuración alarma está configurado en Alarma. Configurar temporización de armado a cero causará una alarma inmediata y el motor no arrancará.

Los elementos configurables de protección están incorporados en el esquema de lógica programable del BESTlogicPlus mediante la selección del grupo de E/S en BESTlogicPlus. Para más detalles, consulte la Sección 5, Lógica Programable BESTlogicPlus.

El estado de la protección configurable está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Los parámetros BESTCOMSPlus para la protección configurable (DGC-2020, Salidas programables, Protección configurable) se ilustran en la Figura 4-49. Se ilustra la Protección configurable n°1.

Protección configurable # 1

Texto de la Etiqueta
CONF PROT 1

Selección parám
Presión del Aceite

Temporización de Armado (s)
0

Histéresis (%)
2.0

Límite #1

Inferior
Límite (psi)
0.00

Configuración de Alarmas
No hay

Superior a
Límite (psi)
0.00

Configuración de Alarmas
No hay

Temporización de Activación (s)
0

Límite #2

Inferior
Límite (psi)
0.00

Configuración de Alarmas
No hay

Superior a
Límite (psi)
0.00

Configuración de Alarmas
No hay

Temporización de Activación (s)
0

Figura 4-49. Ajustes de la protección configurable

Factores de Escala Configurables

El Factor de Escala de Frecuencia Alterna es usado cuando la Frecuencia del Generador o Frecuencia del Bus es seleccionado como el parámetro de protección. El Factor de Escala de Tensión de Línea Baja es usado cuando la selección de parámetro para protección configurable es puesta para Gen VAB, Gen VBC, Gen VCA, Gen VAN, Gen VBN, Gen VCN, o Bus Volts. El factor de escala de corriente baja es usado cuando la selección de parámetro para protección configurable es puesta Gen IA, Gen IB, o Gen IC.

Los ajustes del BESTCOMSP^{Plus} para factores de escala de protección configurable (DGC-2020, Protección Configurable, Factores de Escala) son ilustrada en la Figura 4-50.

Factores de Escala

Factor de Escala de Frecuencia Alterna
1.000

Factor de Escala Tensión de Línea Baja
1.000

Factor de Escala de Corriente de Línea Baja
1.000

Figura 4-50. Ajustes de Factores de Escala de Protección Configurable

Configuración de Alarma

Las alarmas y prealarmas del DGC-2020 pueden utilizarse para anunciar el estado de un sistema, grupo electrógeno y transmisor del motor. La descripción de los ajustes de configuración de la alarma se organiza de la siguiente manera:

- Configuración de Bocina
- Prealarmas
- Alarmas
- Fallo del Transmisor

Configuración de Bocina

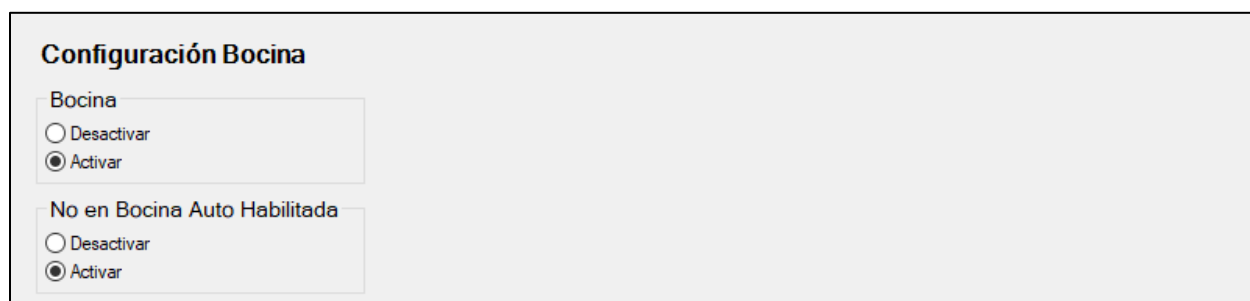
Bocina

Un contacto de salida configurado (a través de lógica programable) para energizar una bocina^A puede ser habilitado y deshabilitado a través del BESTCOMSP^{Plus} en el panel frontal del DGC-2020.

No en Bocina Auto Habilitada

Este ajuste^B permite a la bocina anunciar cuando el DGC-2020 no está en modo auto.

Los ajustes del BESTCOMSP^{Plus} para la configuración de la bocina (DGC-2020, Configuración de Alarma, Configuración de Bocina) son ilustrada en la Figura 4-51.



Configuración Bocina

Bocina

☐ Desactivar

☒ Activar

No en Bocina Auto Habilitada

☐ Desactivar

☒ Activar

Figura 4-51. Ajuste de Configuración de Bobina

Prealarmas

Se anuncia una prealarma cuando se presenta una condición programada para activar una prealarma. Si se produce una situación de prealarma, ésta se anunciará (parpadeo) en la pantalla LCD, el indicador de Alarma del panel delantero parpadea y la salida de la Bocina (si está programada y habilitada) intermitente. La alarma sonora se reinicia pulsando el botón Alarm Silence (alarma muda) del panel delantero. Una vez terminada la situación de prealarma para prealarmas para la mayoría de las alarmas, la visualización de todos los anuncios se reinicia automáticamente. Algunas prealarmas no se limpian automáticamente y deben ser limpiadas presionando el botón en el panel frontal o proveyendo una entrada al elemento lógico de Reset en el BESTlogic^{Plus}. Las siguientes prealarmas no se limpian automáticamente:

- Prealarma de Batería Débil
- Prealarma de Falla de Cierre del Interruptor
- Prealarma de Falla de Apertura del Interruptor
- Prealarma de Falla en el Sincronizador
- Prealarma de Tasa de Cambio de Frecuencia 81 ROC DF/DT
- Prealarma de Desplazamiento de Vector 78.

Las prealarmas activas se visualizan en la pantalla principal de la LCD. La LCD anuncia la activación de una prealarma alternando el mensaje de prealarma con los datos normalmente visualizados. Todas las prealarmas se visualizan, en secuencia, de modo individual, mediante el enrollado de la lista de prealarmas de la pantalla LCD.

Cada prealarma del DGC-2020 se describe en los siguientes párrafos. Las prealarmas pueden habilitarse y ajustarse en el BESTCOMS*Plus* o mediante el panel delantero HMI.

Los ajustes de prealarma de BESTCOMS*Plus* (DGC-2020, Configuración de Alarmas, Prealarmas) se ilustran en Figura 4-52.

Figura 4-52. Configuración de las prealarmas

Nivel alto de combustible

Los ajustes de la prealarma por nivel alto de combustible incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, un ajuste de límite y una temporización de la activación. En caso de estar habilitada, la prealarma por nivel alto de combustible se activa cuando el nivel de combustible medido supera el límite. Los ajustes de la histéresis funcionan como una desactivación por prealarma al evitar la rápida conmutación de la anunciación de alarma.

Tensión de batería baja

Los ajustes de la prealarma por tensión de batería baja incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, un ajuste de límite y una temporización de activación. En caso de estar habilitada, una prealarma por batería baja se activa cuando la tensión de la batería es inferior al límite durante la temporización de activación. El ajuste de límite se basa en el ajuste de la tensión nominal de la batería en la ficha System Settings (Ajustes del Sistema) de BESTCOMS*Plus* (DGC-2020, Ajustes del Sistema, Parámetros del Sistema).

Tensión de batería débil

Los ajustes de la prealarma por tensión de batería débil incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, un ajuste de límite y una temporización de activación. En caso de estar habilitada, una prealarma por tensión de batería débil se activa durante el lanzamiento del motor si la tensión de la batería es inferior al ajuste de límite durante la temporización de activación. Los ajustes del límite se basan en el ajuste de la tensión nominal de la batería en la ficha System Settings (Ajustes del Sistema) de BESTCOMS*Plus* (DGC-2020, Parámetros del Sistema, Ajustes del Sistema).

La prealarma por batería débil se reinicia por el panel delantero, al navegar en la pantalla *Alarms-Status, Pre-Alarms*. Para esto, desplazarse por la lista de prealarmas hasta visualizar “Weak Battery” y pulsar el botón *Reset*.

Sobretensión de la batería

Los ajustes de la prealarma por sobretensión de la batería incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite fijo. Si está habilitada, la prealarma de sobretensión de batería se activará cuando la tensión de la batería aumente por sobre el ajuste del umbral durante el transcurso de dos segundos.

Intervalo de mantenimiento

Los ajustes de la prealarma por intervalo de mantenimiento incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma de intervalo de mantenimiento cuando el programador de mantenimiento del DGC-2020 alcanza cero en su cuenta regresiva a partir del ajuste de tiempo límite. Se reinicializa la prealarma de intervalo de mantenimiento a partir del panel frontal del DGC-2020 o mediante BESTCOMSP^{Plus}.

Para resetear la prealarma de intervalo de mantenimiento en el panel frontal del DGC-2020, navegar hasta AJUSTES > PARAM DEL SISTEMA > AJUSTES DEL SISTEMA > pantalla de RESETEO MANTENIMIENTO. El nivel de acceso Operator, Settings ó OEM es requerido para poder resetear la prealarma de intervalo de mantenimiento. Si no se ha activado la prealarma de intervalo de mantenimiento, el parámetro de RESETEO MANT. No es visible en el panel frontal.

Para resetear la prealarma de intervalo de mantenimiento mediante BESTCOMSP^{Plus}, utilizar el Explorador de medición para abrir la pantalla de las Estadísticas de funcionamiento y hacer clic en el botón Resetear Intervalo de Mantenimiento.

Sobrecarga del motor kW

Es posible determinar el nivel de carga del motor comparando la salida de la potencia del grupo electrógeno y la salida nominal del grupo electrógeno. Hay tres prealarmas de sobrecarga del motor disponibles que monitorizan la potencia trifásica real cuando está activa la detección trifásica o la potencia monofásica si está activa la detección monofásica. Los ajustes de cada prealarma constan de un ajuste para habilitar / deshabilitar, un ajuste de límite trifásico, ajuste de histéresis trifásica, ajuste de límite monofásico, ajuste de histéresis trifásica y ajuste de factor de escala de valor mínimo. En caso de estar habilitada, la prealarma por sobrecarga del motor se activa cuando el nivel de potencia medido supera el ajuste de límite. El ajuste del límite se expresa como un porcentaje de los valores nominales en kW del grupo electrógeno en la ficha System Settings (Ajustes del Sistema) de BESTCOMSP^{Plus} (DGC-2020, Parámetros del Sistema, Ajustes del Sistema). El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de prealarma evitando la interrupción rápida del anuncio de la alarma. Cuando la priorización del valor mínimo esta activa, los límites trifásicos y monofásicos de detección se multiplican por el valor mínimo del factor escala. El efecto es que el límite del valor mínimo = límite trifásico o monofásica x valor mínimo del factor escala.

Nivel bajo de combustible

Los ajustes de la prealarma por nivel bajo de combustible incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la prealarma de bajo nivel de combustible se activará cuando el nivel medido de combustible cae por debajo del ajuste del umbral durante el transcurso de dos segundos. Los ajustes de la histéresis funcionan como una desactivación por prealarma al evitar la rápida conmutación de la anunciación de alarma. Una vez que la prealarma de Nivel bajo de combustible se ha activado, no se apagará hasta que el combustible se incremente a un nivel igual al del umbral más el ajuste de la histéresis.

Temperatura alta del refrigerante

Los ajustes de la prealarma por temperatura alta del refrigerante incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la prealarma de temperatura de refrigerante alta se anuncia cuando la temperatura del refrigerante del motor supera el ajuste del umbral durante el transcurso fijo de cuatro segundos. El retardo de armado inhabilita la función de la prealarma High Coolant Temp (Alta temperatura de refrigerante) durante el tiempo ajustado por el usuario durante el arranque del motor. El ajuste High Coolant Temp Alarm Arming Delay (Retardo de armado de temperatura de refrigeración alta) determina la duración del retardo. Las Unidades del Sistemas son configuradas en la pantalla Ajustes de Sistema.

Temperatura baja del refrigerante

Los ajustes de la prealarma por temperatura baja del refrigerante incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la prealarma de temperatura de refrigerante alta se activa cuando la temperatura del refrigerante del motor cae por debajo del ajuste del umbral durante el transcurso de cuatro segundos. Las Unidades del Sistemas son configuradas en la pantalla Ajustes de Sistema.

Bajo nivel de refrigerante

Los ajustes de la prealarma por bajo nivel de refrigerante incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la prealarma de bajo nivel de refrigerante se activará cuando el nivel medido de refrigerante cae por debajo del ajuste del umbral durante el transcurso de dos segundos.

Baja presión de aceite

Los ajustes de la prealarma por baja presión de aceite incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la prealarma de baja presión de aceite se activa después de un retardo de dos segundos cuando la presión de aceite del motor cae por debajo del ajuste del umbral. El retardo de armado inhabilita la función de la prealarma de baja presión de aceite durante el tiempo ajustado por el usuario durante el arranque del motor. El ajuste Low Oil Pressure Alarm Arming Delay (Retardo de armado de alarma de presión de aceite baja) determina la duración del retardo. Unidades del Sistema y presión métrica son configuradas en la pantalla.

Límite de salida de desviación AVR

Los ajustes del límite de salida de desviación AVR incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de temporización de activación. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma de límite de salida de desviación AVR una vez que se haya alcanzado el límite de salida de desviación AVR y expirada la temporización de activación. Este ajuste sólo se aplica cuando se utiliza el Módulo de Reparto de Carga opcional.

Límite de salida de desviación GOV

Los ajustes del límite de salida de desviación GOV incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de temporización de activación. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma de límite de salida de desviación GOV una vez que se haya alcanzado el límite de salida de desviación GOV y expirada la temporización de activación. Este ajuste sólo se aplica cuando se utiliza el Módulo de Reparto de Carga opcional.

Fallo de comunicaciones entre generadores

Los ajustes de la prealarma por fallo de comunicaciones entre generadores incluyen un ajuste único para habilitar / deshabilitar. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma por fallo de comunicaciones entre generadores cuando un generador individual detecta que había sido conectado a una red del generador, pero ha perdido la conexión. Este ajuste sólo se aplica cuando se utiliza el módulo de reparto de carga opcional.

Fallo de comunicaciones con el LSM

Los ajustes de la prealarma por fallo de comunicaciones con el LMS incluyen un ajuste único para habilitar / deshabilitar. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma por fallo de comunicaciones con el LMS cuando se pierde la comunicación entre el módulo de reparto de carga opcional y el DGC-2020.

Falta de ID

Los ajustes de la prealarma por falta de ID incluyen un ajuste único para habilitar / deshabilitar. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma por falta de ID cuando no se detecta el ID de secuencia previsto de un módulo de reparto de carga en la red.

Repetición de ID

Los ajustes de la prealarma por repeticiones de ID incluyen un ajuste único para habilitar / deshabilitar. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma por repeticiones de ID cuando dos o más módulos de reparto de carga indican el mismo ID de secuencia previsto.

Fallo de comunicaciones del CEM-2020

Los ajustes de la prealarma por fallo de comunicaciones del CEM-2020 incluyen un ajuste único para habilitar / deshabilitar. En caso de estar habilitada, se anuncia una prealarma por fallo de comunicaciones con el CEM-2020 cuando se pierde la comunicación entre el DGC-2020 y un CEM-2020 opcional.

Fallo de las comunicaciones del AEM

Los ajustes de la prealarma por fallo de las comunicaciones del AEM-2020 incluyen un ajuste único de activación / desactivación. En caso de estar activada, se anuncia una prealarma por fallo de las comunicaciones del AEM-2020 cuando se pierde la comunicación entre el DGC-2020 y el AEM-2020 opcional.

Fallo suma de control

La prealarma de fallo de suma de control se activará cada vez que falle uno de los cálculos internos de la suma de control utilizados para fines de integridad de datos. Eso indica que ciertos parámetros de usuario o códigos de firmware fueron corrompidos.

La prealarma de fallo de suma de control puede ser cancelada pulsando el botón de reinicialización del panel delantero. No obstante, la prealarma se activará la próxima vez que se compruebe la suma de control si los datos siguen siendo corrompidos. Ciertos cálculos de la suma de control se realizan sólo cuando la unidad está alimentada, por eso puede que no se active hasta la próxima vez que haya una potencia de funcionamiento.

En caso de prealarmas de fallo de suma de control constantes, intentar las siguientes acciones para rectificar el problema:

1. Cargar los parámetros por defecto manteniendo UP+DOWN en el panel delantero, estando alimentada la unidad. Tras cargar los parámetros por defecto, cargar el archivo de configuración BESTCOMSPlus si es necesario.

Precaución

Cargar ajustes por defecto borrará los ajustes del usuario. Todos los reportes y eventos serán limpiados. EL BESTCOMSPlus® puede ser usado para descargar los ajustes y salvar a un archive así los ajustes pueden ser reestablecidos luego.

2. Si el problema persiste, volver a cargar el archivo firmware con BESTCOMSPlus.
3. Si el problema persiste, contactar con la asistencia técnica de Basler Electric.

La prealarma de fallo de suma de control puede ser desactivada con el ajuste de activación de la prealarma de fallo de suma de control. La desactivación de este ajuste sólo desactiva el anuncio de la prealarma, y no rectifica ningún error.

La prealarma de fallo de suma de control puede activarse después de un cambio de versión de firmware mediante BESTCOMSPlus. En este caso, la prealarma de fallo de suma de control no indica ningún error. La prealarma puede ser cancelada con el botón de reinicialización o variando los ciclos de potencia de la unidad. Si vuelve a activarse la prealarma, en ese caso indica un error y se deben iniciar acciones correctivas, como se menciona anteriormente.

Falla de Sincronizador

Los ajustes de pre-alarma de falla de sincronizador consiste de un ajuste único activar/desactivar. Si está activado, una pre-alarma de Falla de Sincronizador es anunciada si el DGC-2020 está corriendo el autosincronizador para alinear la tensión del generador y la tensión del bus para cerrar un interruptor, y el DGC-2020 no recibe realimentación desde el estado del interruptor indicando que está cerrado antes que el tiempo de retardo de activación de falla de sinc ha terminado.

Falla de Cierre del Interruptor

Los ajustes de pre-alarma de falla de Cierre Interruptor consiste de un ajuste de un único activar/desactivar y un ajuste de monitoreo. Si está activado, una pre-alarma de Falla de Cierre de Interruptor es anunciada si el DGC-2020 ha enviado una salida de cierre de interruptor, y no ha recibido realimentación del estado del interruptor indicando que está cerrado antes que el tiempo de espera de cierre del interruptor ha terminado. El ajuste Monitorear determina si esta condición se monitorea solo durante las transiciones o en todo momento.

Falla de Apertura del Interruptor

Los ajustes de pre-alarma de falla de Apertura Interruptor consiste de un ajuste de un único activar/desactivar un ajuste de monitoreo. Si está activado, una pre-alarma de Falla de Apertura de Interruptor es anunciada si el DGC-2020 ha enviado una salida de cierre de interruptor, y no ha recibido realimentación del estado del interruptor indicando que está abierto antes que el tiempo de espera de cierre del interruptor ha terminado. El ajuste Monitorear determina si esta condición se monitorea solo durante las transiciones o en todo momento.

Rotación Reversa

Los ajustes de pre-alarma de Rotación Reversa consisten en el ajuste activar/desactivar. Si está activado, se anuncia una pre-alarma de Rotación Reversa si el generador medido o la rotación de fase del bus difiere de la rotación de fase especificada en la pantalla Parámetros del Sistema > Ajustes del Sistema.

Datos Nominales y Valores Por Unidad

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades nativas o valores por unidad. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de Tensión, y los datos nominales asociados con ellos es Tensión de Batería (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Tensión de Batería Baja
- Tensión de Batería Débil
- Sobretensión de Batería

Alarmas

Se anuncia una alarma cuando se presenta una situación programada para activar una alarma. En caso de alarma, el indicador Alarma del panel delantero se enciende, la salida de la Bocina (si está programada y habilitada) se activa y la pantalla LCD del panel delantero indica la causa de la alarma. La alarma detiene el motor mediante la apertura del contacto de salida del Combustible. Las alarmas se resetean cuando el DGC-2020 se ajusta al modo Off.

Cada alarma del DGC-2020 se describe en los siguientes párrafos. Las alarmas pueden habilitarse y ajustarse en el BESTCOMSPlus o mediante el panel delantero HMI.

Los ajustes de alarma de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Configuración de Alarma, Alarmas) se ilustran en Figura 4-53.

Temperatura alta del refrigerante

Los ajustes de la alarma por temperatura alta del refrigerante incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la alarma de alta temperatura de refrigerante se disparará después de un retardo de cuatro segundos, cuando la temperatura del refrigerante de motor supere el ajuste del umbral. La temporización de armado desactiva la alarma por temperatura alta del refrigerante durante un lapso ajustable por el usuario a partir del arranque del motor. Las Unidades del Sistemas son configuradas en la pantalla Ajustes de Sistema.

Baja presión de aceite

Los ajustes de la alarma por baja presión de aceite incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, una temporización de activación y un ajuste de límite. Si está habilitada, la alarma de baja presión de aceite se activa después de un retardo de dos segundos cuando la presión de aceite del motor cae por debajo

del ajuste del umbral. La temporización de activación deshabilita la función alarma por baja presión de aceite para el tiempo ajustado el usuario durante el arranque del motor. Unidades del Sistema y presión métrica son configuradas en la pantalla.

Sobrevelocidad

Los ajustes de la alarma por sobrevelocidad incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, una temporización de la activación y un ajuste de límite. En caso de estar habilitada, una alarma por sobrevelocidad se activa cuando la velocidad del motor (en rpm) supera el ajuste de límite durante la temporización de la activación.

Nivel bajo de combustible

Los ajustes de la alarma por nivel bajo de combustible incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar, un ajuste de temporización de la activación y un ajuste de límite. En caso de estar habilitada, una alarma por nivel bajo de combustible se activa cuando el nivel de combustible medido es inferior al ajuste de límite durante la temporización de activación. Los ajustes de la histéresis funcionan como una desactivación por alarma al evitar la rápida conmutación de la anunciación de alarma.

Bajo nivel de refrigerante

Los ajustes de la alarma por bajo nivel de refrigerante incluyen un ajuste para habilitar / deshabilitar y un ajuste de límite. Si está habilitada, la alarma de bajo nivel de refrigerante se disparará cuando el nivel medido de refrigerante cae por debajo del ajuste del umbral durante el transcurso de dos segundos.

Nota: Para poder configurar esta alarma, se debe habilitar la opción de activación de la ECU (ECU Support) en la pantalla de configuración del CANBus (*Comunicaciones, Configuración del CANbus*).

Nivel bajo de refrigerante del Bus RPM

Este ajuste habilita o inhabilita el informe de alarma de bajo nivel de refrigerante desde un Código de diagnóstico de problema (DTC) cuando se habilita el Bus CAN.

Alarmas

Temp. Alta del Refrigerante

☐ Desactivar

Límite (°F)

☒ Activar

Temporización de Armado (s)

Baja Presión de Aceite

☐ Desactivar

Límite (psi)

☒ Activar

Temporización de Armado (s)

Sobrevelocidad

☐ Desactivar

Límite (%)

☒ Activar

Temporización de Activación (ms)

Nivel Bajo de Combustible

☐ Desactivar

Límite (%)

☒ Activar

Temporización de Activación (s)

Histéresis (%)

Nivel Bajo del Refrigerante

☒ Desactivar

☐ Activar

Límite (%)

Nivel bajo de refrigerante de bus de la CAN

☐ Desactivar

☒ Activar

Figura 4-53. Configuración de las alarmas

Fallo del Transmisor

El DGC-2020 puede configurarse para anunciar una prealarma o alarma cuando se detecta la pérdida de una señal en la entrada del transmisor de nivel de combustible, presión de aceite, temperatura del refrigerante. El reconocimiento de contacto se puede ajustar a 'Siempre' o a 'Solo con el motor en marcha'. Se pueden ajustar los valores de resistencia Mínima y Máxima. Cuando el ajuste de Pantalla SF se ajusta a Habilitada, se despliega "SF" en vez del parámetro medido, cuando el valor de resistencia excede el rango especificado por los valores de Resistencia Mínimo y Máximo. Asimismo, es posible configurar la activación de una prealarma o alarma en caso de detección de la pérdida de tensión del generador (cuando el DGC-2020 está funcionando en modo Run o Auto con los ATS cerrados). La alarma por fallo del transmisor de velocidad está siempre habilitada. Para cada prealarma / alarma de transmisor / detección, el usuario puede ajustar la temporización.

Falla de detección de tensión

La función de falla sensora de tensión monitorea las tensiones línea-a-neutral del generador. Si cualquiera de las tensiones línea-a-neutral disminuye abajo del 2 % de la tensión secundaria del CT por la duración del Retardo de activación, el DGC-2020 detecta una condición de Falla de sensor de tensión y anuncia una alarma con base en el ajuste de la Configuración de alarma.

En una configuración de Triángulo aterrizada en la que una fase (A,B o C) de la conexión de triángulo está aterrizada, es probable que ocurra una condición de falla de sensor de tensión.

En los sistemas con conexión de Triángulo donde la entrada neutral del DGC-2020 no está conectada, no hay certeza sobre cuál de las tensiones línea-a-neutral va a ser monitoreada por el DGC-2020. Podrían presentarse anuncios falsos de Falla de sensor de tensión.

Se recomienda usar la detección de Desequilibrio de fase para detectar problemas de sensores en las configuraciones de Triángulo y de Triángulo aterrizada.

Alarmas y Prealarmas

Los avisos de alarma y prealarma por pérdida de señales de velocidad del motor no puede programarlos el usuario y funciona de la siguiente manera. Si la MPU (excitación magnética) o la frecuencia del generador están programados como única fuente de velocidad del motor y la fuente de señales falla, se activa una alarma y el motor se detiene. Si, por otro lado, la fuente de velocidad del motor está configurada como MPU y frecuencia del generador y se produce la pérdida de una de las fuentes de señales, se anunciará una prealarma. En caso de que haya pérdida de ambas señales de velocidad, se activará una alarma y el motor se detendrá.

Los ajustes del BESTCOMSP^{Plus} para las funciones por fallo del transmisor (DGC-2020, Configuración de Alarmas, Fallo del transmisor) se ilustran en la Figura 4-54.

Fallo de Transmisor					
Fallo del Transmisor de Temperatura de Refrigerante					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (min)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	5	5	3,100	Desactivar
Fallo del Transmisor de Presión de Aceite					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (s)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	10	5	280	Desactivar
Fallo del Transmisor de Nivel de Combustible					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (s)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	10	5	280	Desactivar
Fallo de Detección de Tensión					
Configuración de Alarmas	Temporización de Activación (s)				
No hay	10				
Fallo del Transmisor de Velocidad					
Temporización de Activación (s)	10				
Fallo transmisor nivel de refrigerante					
Configuración de Alarmas	Alarma				
Fallo de Transmisor Global					
Configuración de Alarmas	Alarma				

Figura 4-54. Configuración para Fallo del transmisor

Protección del Generador

Se garantizan dos tercios de protección del protector. Los controladores del DGC-2020 con el número de estilo xxxxxxSxx garantizan una protección estándar que incluyen elementos de subtensión (27), sobretensión (59), sobrefrecuencia (81O), subfrecuencia (81U), potencia invertida (32R) y pérdida de excitación (40). Los controladores cuyo número de estilo es xxxxxxExx garantizan una mejor protección que incluyen elementos de protección estándar, además de elementos de tensión de secuencia de fases (47) sobrecorriente de tiempo (51), desplazamiento de vector (78) y ROCOF (81).

La descripción de la protección del generador se organiza de la siguiente manera:

- Tensión (27, 59, 47)
- Frecuencia (81)
- Potencia invertida (32R)
- Pérdida de excitación (40Q)
- Sobrecorriente (51)
- Protección de Pérdida de RED (78 y ROCOF)

Protección contra tensiones (27, 59, 47)

Los elementos de protección contra tensiones incluyen dos elementos contra las subtensiones, dos elementos contra las sobretensiones y un elemento para las tensiones de secuencia de fases (número de estilo de tipo xxxxxxExx únicamente).

Subtensión (27-1, 27-2)

Se proporcionan dos juegos de ajustes de subtensión para cada elemento: uno para las conexiones trifásicas del generador y otro para las conexiones monofásicas del generador. El ajuste de excitación

configurado se basa en el lado secundario del transformador de tensión (DGC-2020). Al recibir la entrada de contacto de priorización monofásica, el DGC-2020 cambia automáticamente los ajustes de subtensión trifásica a ajustes de subtensión monofásica.

Se anuncia una situación de subtensión cuando el promedio de la tensión trifásica (modo three-phase) o fase a fase (modo single-phase) es inferior al ajuste de excitación correspondiente a 27 durante la temporización correspondiente a 27. El usuario puede seleccionar también un anuncio de subtensión para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar un anuncio de subtensión para cerrar una salida programable.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de subtensión evitando la interrupción rápida de la salida de la excitación.

Un ajuste de la inhibición basada en la frecuencia evita que ocurra un disparo 27 durante una situación de subtensión asociada al arranque del sistema.

El ajuste del valor mínimo del factor escala^F se utiliza para configurar automáticamente los ajustes de excitación de subtensión en aplicaciones que pueden utilizar más de un tipo de conexiones del grupo electrógeno. El ajuste del factor escala se aplica cuando el DGC-2020 detecta el cierre de un contacto en una salida de contacto programada para activar la escala de los ajustes de protección. El ajuste del valor del factor escala funciona como multiplicador de los ajustes de excitación. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe una entrada de contacto del factor escala y el ajuste del factor escala es 2.000, el ajuste de excitación se duplicará. (2.000 x PU).

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de subtensión durante el arranque del motor. La protección de subtensión está inactiva cuando el motor no está en marcha y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Subtensión son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”.

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad^G. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de Tensión Secundaria, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Tensión Nominal Secundaria* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación Trifásica Subtensión 27-1
- Excitación Monofásica Subtensión 27-1
- Excitación Trifásica Subtensión 27-2
- Excitación Monofásica Subtensión 27-2

Los ajustes de alarma de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Tensión, Subtensión) se ilustran en la Figura 4-55. Se muestra el elemento 27-1.

Figura 4-55. Ajustes de la protección contra las subtensiones

Sobretensión (59-1, 59-2)

Se proporcionan dos conjuntos de ajustes de sobretensión para cada elemento: uno para las conexiones trifásicas del generador y otro para las conexiones monofásicas del generador. El ajuste de excitación configurado se basa en el lado secundario del transmisor de tensión (DGC-2020). Al recibir la entrada de contacto de priorización monofásica, el DGC-2020 cambia automáticamente los ajustes de sobretensión trifásica a ajustes de sobretensión monofásica.

Se anuncia una situación de sobretensión cuando el promedio de la tensión trifásica (modo three-phase) o fase a fase (modo single-phase) es superior al ajuste de excitación correspondiente a 59 durante la temporización correspondiente a 59. El usuario puede seleccionar también un anuncio de sobretensión para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar un anuncio de sobretensión para cerrar una salida programable.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de sobretensión evitando la interrupción rápida de la salida de la excitación.

El ajuste del valor mínimo del factor escala se utiliza para configurar automáticamente los ajustes de excitación de sobretensión en aplicaciones que pueden utilizar más de un tipo de conexión del grupo electrógeno. El ajuste del factor escala se aplica cuando el DGC-2020 detecta el cierre de un contacto en una salida de contacto programada para activar la escala de los ajustes de protección. El ajuste del valor del factor escala funciona como multiplicador de los ajustes de excitación. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe una entrada de contacto del factor escala y el ajuste del factor escala es 2.000, el ajuste de excitación se duplicará. (2.000 x PU).

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de sobretensión durante el arranque del motor. La protección de sobretensión está inactiva cuando el motor no está en funcionamiento y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a "Ninguno" o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Sobretensión son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad^F. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Tensión Secundaria*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Tensión Nominal Secundaria* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación Trifásica Sobretensión 59-1
- Excitación Monofásica Sobretensión 59-1
- Excitación Trifásica Sobretensión 59-2
- Excitación Monofásica Sobretensión 59-1

Los ajustes de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Tensión, Sobretensión) se ilustran en la Figura 4-56. Se muestra el elemento 59-1.

Figura 4-56. Ajustes de protección contra las sobretensiones

Desequilibrio de fase (47)

Los controladores DGC-2020 con una protección mejorada del generador (número de estilo xxxxxxExx) pueden protegerse contra los desequilibrios de tensión entre cualquiera de las tres fases. El ajuste de excitación configurado se basa en el lado secundario del Transmisor de Tensión (DGC-2020). Se anuncia una situación de desequilibrio de fase cuando la diferencia entre cualquiera de las tres fases de tensión del generador es superior al ajuste de excitación 47 durante el ajuste de la temporización de activación 47. El usuario puede seleccionar también un anuncio de desequilibrio de fases para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar un anuncio de desequilibrio de fases para cerrar una salida programable.

El ajuste de histéresis funciona como pérdida de señal de desequilibrio de fase evitando la rápida interrupción de la salida de la excitación.

Un ajuste de factor de escala de línea baja es usado para automáticamente ajustar la excitación de desbalance de fase en aplicaciones que pueden utilizar más de un tipo de conexión de grupo electrógeno. El ajuste de factor de escala es implementado cuando el DGC-2020 sensa un cierre de contacto en una entrada de contacto programable para activar el escalado del ajuste de protección. El valor del ajuste del factor de escala sirve como un multiplicador para el ajuste de excitación. Por ejemplo, si una entrada de contacto de factor de escala es recibido por el DGC-2020 y el ajuste de factor de escala es 2.000, el ajuste de excitación será doblado (2.000 x PU).

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de desequilibrio de fase durante el arranque del motor. La protección de desequilibrio de fase está inactiva cuando el motor no está en funcionamiento y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de desequilibrio de fase son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”.

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Tensión Secundaria*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Tensión Nominal Secundaria* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación de Desequilibrio de Fase 47

Los ajustes de protección de voltaje de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Tensión, Desequilibrio de fase) se ilustran en la Figura 4-57.

Desequilibrio de fases

47 Elemento

Excitación

5 V

0.010 Per Unit

Histéresis (V)

1

Temporización de Activación (s)

1.0

Configuración de Alarmas

No hay

Factor de Escala de Valor Mínimo

1.000

Temporización de Armado (s)

0

Figura 4-57. Ajuste de protección del desequilibrio de fases

Se proporcionan dos conjuntos de ajustes de protección de frecuencia: uno para la subfrecuencia (81U) y otro para la sobrefrecuencia (81O).

Subfrecuencia (81U)

Se anuncia una situación de subfrecuencia cuando la frecuencia del generador es inferior al ajuste de excitación 81U durante el ajuste de temporización de activación 81U. El usuario puede seleccionar también un anuncio de subfrecuencia para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar un anuncio de subfrecuencia para cerrar una salida programable.

Un ajuste de la inhibición basada en la frecuencia evita que ocurra un disparo 81U durante una situación de subtensión asociada al arranque del sistema.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de subfrecuencia evitando la interrupción rápida de la salida de la excitación.

Sobrefrecuencia (81O)

Cuando la frecuencia del generador supera el ajuste de excitación 81O durante el ajuste de temporización de activación 81O, se anuncia una situación de sobrefrecuencia. El usuario puede seleccionar también un anuncio de sobrefrecuencia para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar una condición de sobrefrecuencia para cerrar una salida programable.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de sobrefrecuencia evitando la interrupción rápida de la caída de la excitación.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Frecuencia son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”.

Retardo de armado

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de subfrecuencia y sobrefrecuencia durante el arranque del motor. La protección de subfrecuencia y sobrefrecuencia está inactiva cuando el motor no está en marcha y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

Factor de Escala de Frecuencia Alterna

Un factor de escala de frecuencia alterna es usado para ajuste automático del ajuste de excitación de frecuencia en aplicaciones que puede ser utilizado más de una frecuencia operativa. Por ejemplo, una máquina que es configurada entre 50 o 60Hz de operación. El ajuste de factor de escala es implementado cuando el DGC-2020 sensa un cierre de contacto conectado al elemento lógico Priorización de Frecuencia Alterna de la Lógica Programable de BESTlogicPlus. Cuando el Priorización de Frecuencia Alterna es verdadero, el ajuste del factor de escala sirve como un multiplicador para el ajuste de excitación. Por ejemplo, si una entrada de contacto de factor de escala es recibido por el DGC-2020 y el ajuste de factor de escala es 2.000, el ajuste de excitación será doblado (2.000 x PU).

Por Unidad

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de hertz reales o valores por unidad. Los ajustes por unidad están disponibles para Excitación (81O/81U) e Inhibir Tensión. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Frecuencia en Hz*, y los valores de datos nominales asociados con ellos es *Frecuencia Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación 81 U
- Excitación 81 O

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Tensión Secundaria*, y los valores de datos nominales asociados con ellos es *Tensión Secundaria Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Tensión de Inhibición 81 U

Los ajustes de protección de frecuencia de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Frecuencia) se ilustran en la Figura 4-58.

Frecuencia

81 Elemento

Factor de Escala de Frecuencia Alterna
1.000

Temporización de Armado (s)
0

81U

Excitación
58.0 Hz

Per Unit
0.9667

Histéresis (Hz)
0.5

Temporización de Activación (s)
1.0

Tensión de Inhibición
70 V

Per Unit
0.146

Configuración de Alarmas
No hay

81O

Excitación
62.0 Hz

Per Unit
1.0333

Histéresis (Hz)
0.5

Temporización de Activación (s)
1.0

Configuración de Alarmas
No hay

Figura 4-58. Ajuste de Protección de Frecuencia

Protección de potencia invertida (32R)

Se proporcionan dos conjuntos de ajustes de potencia invertida: uno para conexiones del generador trifásico y uno para las conexiones del generador monofásico. El ajuste de la excitación introducido se basa en el porcentaje del Valor Nominal KW del Grupo electrógeno en la pantalla de Datos de Valor Nominal. Cuando el DGC-2020 recibe una entrada de contacto de priorización monofásica, los ajustes de protección de potencia invertida automáticamente alternan de los ajustes trifásicos a los ajustes de protección de potencia invertida monofásicos. El elemento 32R monitorea la potencia real trifásica cuando está activa la detección trifásica, o la potencia real monofásica si está activa la detección monofásica.

Cuando el wataje total en la dirección del disparo (generador que absorbe potencia) es mayor que el ajuste de excitación durante el ajuste de temporizador de activación 32R, se anuncia una condición de potencia invertida. Un anuncio de potencia invertida puede ser seleccionado por el usuario para que dispare una prealarma (advertencia) o una alarma (parada). El usuario también puede configurar un anuncio de potencia invertida para cerrar una salida programable.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de potencia invertida evitando la interrupción rápida de la salida de excitación.

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de potencia inversa durante el arranque del motor. Si el retardo de armado se establece en cero, la protección de potencia inversa está activa en todo momento, incluso cuando el motor no está en funcionamiento. Si el retardo de armado se establece en un valor diferente de cero, la protección de potencia inversa está inactiva cuando el motor no está en funcionamiento y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a "Ninguno" o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Potencia inversa son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona "Status Only" / "Estado únicamente".

Los ajustes de protección de potencia invertida de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Potencia inversa) se ilustran en la Figura 4-59.

Potencia Inversa		
32R Elemento		
Temporización de Armado (s)	Trifásica	Monofásica
0	Excitación (%)	Excitación (%)
	-5.0	-5.0
	Histéresis (%)	Histéresis (%)
	1.0	1.0
	Temporización de Activación (s)	Temporización de Activación (s)
	1.0	1.0
	Configuración de Alarmas	Configuración de Alarmas
	No hay	No hay

Figura 4-59. Ajustes de protección de potencia inversa

Protección de pérdida de excitación (40Q)

Se proporcionan dos grupos de ajustes de pérdida de excitación: uno para conexiones del generador trifásico y uno para las conexiones del generador monofásico. El ajuste de la excitación introducida se basa en el porcentaje del valor nominal Kvar en la pantalla de Datos de Valor Nominal. Cuando el DGC-2020 recibe una entrada de contacto de priorización monofásica, los ajustes de protección de pérdida de excitación automáticamente alternan de los ajustes trifásicos a los ajustes de protección de pérdida de excitación monofásicos.

Cuando se pierde la potencia de excitación de un generador, éste actúa como un gran inductor. El generador empieza a absorber grandes cantidades de vars. El 40Q funciona por el principio de que si un generador empieza a absorber vars por fuera de su curva de capacidad de estado estable, lo probable es que haya perdido su suministro de excitación normal. El 40Q monitorea la potencia real trifásica cuando está activa la detección trifásica, o la potencia real monofásica si está activa la detección monofásica. Compara la potencia reactiva con la curva de respuesta 40Q definida por el ajuste de excitación 40Q. Consulte la Figura 4-60.

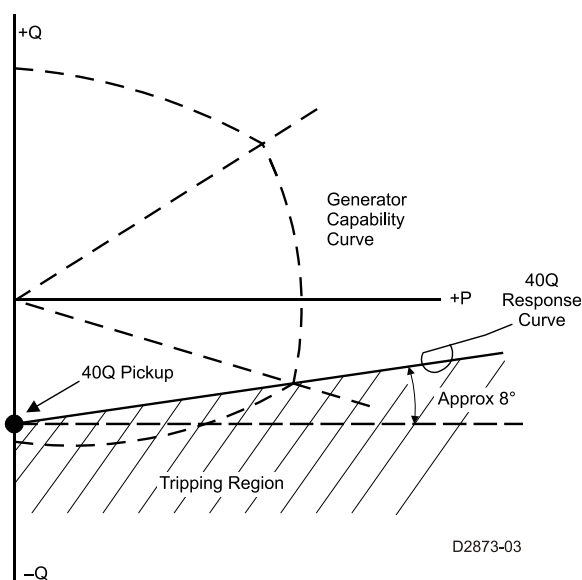


Figura 4-60. Curva de capacidad del generador contra respuesta 40Q

Si la potencia reactiva está dentro de la región de disparo del 40Q a lo largo de la duración del ajuste de temporización de activación del 40Q, se anuncia una pérdida de la condición de excitación. Un anuncio

de pérdida de excitación puede ser seleccionado por el usuario para que dispare una prealarma^o (advertencia) o una alarma (parada). El usuario también puede configurar un anuncio de pérdida de excitación para cerrar una salida programable. El cálculo usado en el DGC-2020 para la región de disparo es dado por:

$$Tripping\ Region = 40Q\ Pickup + \left(\frac{1}{8}\right) * \left(\frac{Actual\ Watts * 100}{Rated\ var}\right)$$

Donde las unidades de Región de Disparo y el ajuste de excitación 40Q son porcentaje de var nominal.

El ajuste de histéresis funciona como una pérdida de señal de pérdida de excitación evitando la interrupción rápida de la salida de excitación.

Se recomiendan temporizaciones de activación para el disparo. Agregar un ligero retardo ayudará a asegurar que no ocurran falsas alarmas por condiciones de fallos transitorios u oscilaciones en el sistema de potencia.

Un retardo de armado ajustable por el usuario inhabilita la protección de pérdida de excitación durante el arranque del motor. Si el retardo de armado se establece en cero, la protección de pérdida de excitación está activa en todo momento, incluso cuando el motor no está en funcionamiento. Si el retardo de armado se establece en un valor diferente de cero, la protección de pérdida de excitación está inactiva cuando el motor no está en funcionamiento y no se activa hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de pérdida de excitación son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”.

Los ajustes de protección de pérdida de excitación de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del generador, Pérdida de excitación) se ilustran en la Figura 4-61.

Figura 4-61. Ajuste de protección de pérdida de excitación

Protección contra sobrecorriente (51-1, 51-2, 51-3)

Se proporcionan dos conjuntos de ajustes de sobrecorriente: uno para las conexiones trifásicas del generador y otro para las conexiones monofásicas del generador. El ajuste de excitación configurado se basa en el lado secundario del transformador de corriente (DGC-2020). Cuando el DGC-2020 recibe la entrada de contacto de priorización monofásica, los ajustes de protección contra sobrecorriente cambian automáticamente de ajustes trifásicos a ajustes de protección de sobrecorriente monofásico.

Cuando alguna de las corrientes de fase supera el ajuste de excitación durante la temporización de la sobrecorriente, se anuncia una situación de sobrecorriente. El usuario puede seleccionar también un anuncio de sobrecorriente para activar una prealarma (advertencia) o alarma (parada). Asimismo, el usuario puede configurar un anuncio de sobrecorriente para cerrar una salida programable.

El parámetro de ajuste del tiempo y el parámetro de curva controlan la temporización de sobrecorriente. El parámetro de curva puede configurarse en F (fijo), P (Programable) o es posible seleccionar una de las 16 curvas de temporización inversa. Cuando se selecciona el parámetro de curva fija, el parámetro de ajuste del tiempo determina la temporización de sobrecorriente sin considerar el nivel de corriente del generador. Cuando se selecciona una de las curvas de temporización inversa, el parámetro de ajuste del tiempo, junto con el nivel de corriente medida del generador, determina la temporización de sobrecorriente. Cuando se configuran ajustes de protección contra sobrecorriente en BESTCOMPlus, se crea automáticamente un plot de los ajustes para ilustrar la curva de excitación de sobrecorriente. Las curvas características de temporización disponibles se muestran a continuación y se ilustran en el Anexo A, *Curvas Características de Sobrecorriente Temporizada*.

- A, standard inverse (inversa estándar)
- B, very inverse (muy inversa)
- C, extremely inverse (extremadamente inversa)
- D, definite (definitiva)
- E1, extremely inverse (extremadamente inversa)
- E2, extremely inverse (extremadamente inversa)
- G, long inverse (bastante inversa)
- I1, inverse (inversa)
- I2, inverse (inversa)
- L1, long inverse (bastante inversa)
- L2, long inverse (bastante inversa)
- M, moderately inverse (moderadamente inversa)
- P, programmable (programable)
- S1, short inverse (poco inversa)
- S2, short inverse (poco inversa)
- V1, very inverse (muy inversa)
- V2, very inverse (muy inversa)

El ajuste del valor mínimo del factor escala se utiliza para adaptar automáticamente los ajustes de excitación de sobrecorriente en aplicaciones que pueden utilizar más de un tipo de conexión del grupo electrógeno. El ajuste del factor escala se aplica cuando el DGC-2020 detecta el cierre del contacto en una entrada del contacto programada para activar la escala de los ajustes de protección. El ajuste del valor del factor escala funciona como multiplicador de los ajustes de excitación. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe una entrada de contacto del factor escala y el ajuste del factor escala es 2.000, el ajuste de excitación se duplicará. (2.000 x PU).

Es posible configurar el gráfico para visualizar la curva monofásica o trifásica conforme a los ajustes del lado izquierdo del diagrama.

También está provista una selección de las características de reseteo integrado o instantáneo. Para calcular el tiempo restante hasta el reseteo, referirse al Anexo A, *Curvas características Tiempo Sobrecorriente*.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Sobrecorriente son verdaderos. El estado del elemento está disponible en la lógica programable de BESTlogicPlus cuando se selecciona “Status Only” / “Estado únicamente”

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Corriente Secundaria*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Corriente Nominal Secundaria* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación Trifásica Sobrecorriente 51-1
- Excitación Monofásica Sobrecorriente 51-1
- Excitación Trifásica Sobrecorriente 51-2
- Excitación Monofásica Sobrecorriente 51-2
- Excitación Trifásica Sobrecorriente 51-3
- Excitación Monofásica Sobrecorriente 51-3

Los parámetros de protección contra sobrecorriente de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección de Generador, Sobrecorriente) se ilustran en la Figura 4-62. El elemento 51-1 es mostrada.

Curvas Programables para Protección de Sobrecorriente

Características de Sobrecorriente inversa para curvas de disparo y reseteo programable curvas están definidas por la ecuación 4-1 y 4-2 respectivamente. Estas ecuaciones cumplen con la norma IEEE C37.112-1996. Los coeficientes específicos de la curva se definen por las curvas patrones listadas en el Apéndice A, *Curvas Características Tiempo Sobrecorriente*. Cuando se selecciona una curva P de características de sobrecorriente de tiempo inverso, los coeficientes utilizados en la ecuación son los definidos por el usuario. Definiciones para estas ecuaciones se presentan en el Tabla 4-6.

Ecuación 4-1. Caract. Disparo Tiempo SC

$$T_T = \frac{AD}{(M^N - C)^Q} + BD + K$$

Ecuación 4-2. Caract. Reseteo Tiempo SC

$$T_R = \frac{RD}{|M^2 - 1|}$$

Tabla 4-6. Definiciones para Ecuaciones 4-1 y 4-2

Parámetro	Descripción	Explicación
T _T	Tiempo para Disparo	Tiempo que le llevará a la función 51-x en agotar el tiempo y disparar.
D	Dial de Ajuste Tiempo	Dial de ajuste de tiempo para la función 51-x.
M	Múltiplo de Activación	Corriente medida en múltiplos de la activación. El algoritmo de tiempo posee un rango dinámico de 0 a 40 veces la activación.
A	Coeficiente específico a la curva seleccionada	Afecta el alcance efectivo del tiempo del dial.
B	Coeficiente específico a la curva seleccionada	Afecta un término constante en la ecuación de tiempo. Tiene mayor efecto en la forma de la curva a múltiplos altos de activación.
C	Coeficiente específico a la curva seleccionada	Afecta el múltiplo de activación donde la curva se aproxima a infinito si se le permite continuar por debajo de la activación. Tiene mayor efecto en la forma de la curva cercana a la activación.
N	Multiplo de excitación Exponencial específico a la curva seleccionada	Afecta en cuan inversa las características son. Tiene mayor efecto en la forma de la curva a valores bajos y medios de activación.
K	Constante	Características de término mínimo de demora.
T _R	Tiempo para Resteo	Relevante si 51-x está configurado para reseteo integral.
R	Coeficiente específico a la curva seleccionada	Afecta la velocidad del reseteo cuando un reseteo integral es seleccionado.
Q	Coeficiente especifica de denominador a la curva seleccionada.	Afecta cuan inversas las características son. Tiene efecto más grande cuando Q está subiendo.

Ajustes Curvas Programables (P)

Coeficientes de la curva se introducen utilizando BESTCOMSPlus. El Tabla 4-7 lista los ajustes programables de la curva.

Tabla 4-7. Coeficientes Programables de la Curva Característica Tiempo Corriente

Ajuste	Rango	Incremento	Predeterminado
Coeficiente A	0 a 600	0.0001	0.2663
Coeficiente B	0 a 25	0.0001	0.0339
Coeficiente C	0 a 1	0.0001	1.0000
Coeficiente N	0.5 a 2.5	0.0001	1.2969
Coeficiente Q	0.1 a 10	0.0001	1.0000
Coeficiente R	0 a 30	0.0001	0.5000

BESTCOMSPlus es utilizado para definir las Constantes Programables de la Curva 51-x. Para programar las Constantes de la Curva, abrir la rama del árbol *Generator Protection/Current (Protección Generador/Corriente)* y seleccionar los elementos de sobrecorriente a modificar. Seleccionar *P* de la Curva en el menú desplegable y luego entre los valores calculados para cada constante

Los coeficientes programables de la curva sólo pueden ser introducidos cuando la curva *P* es elegida como elemento de protección del menú desplegable de la curva.

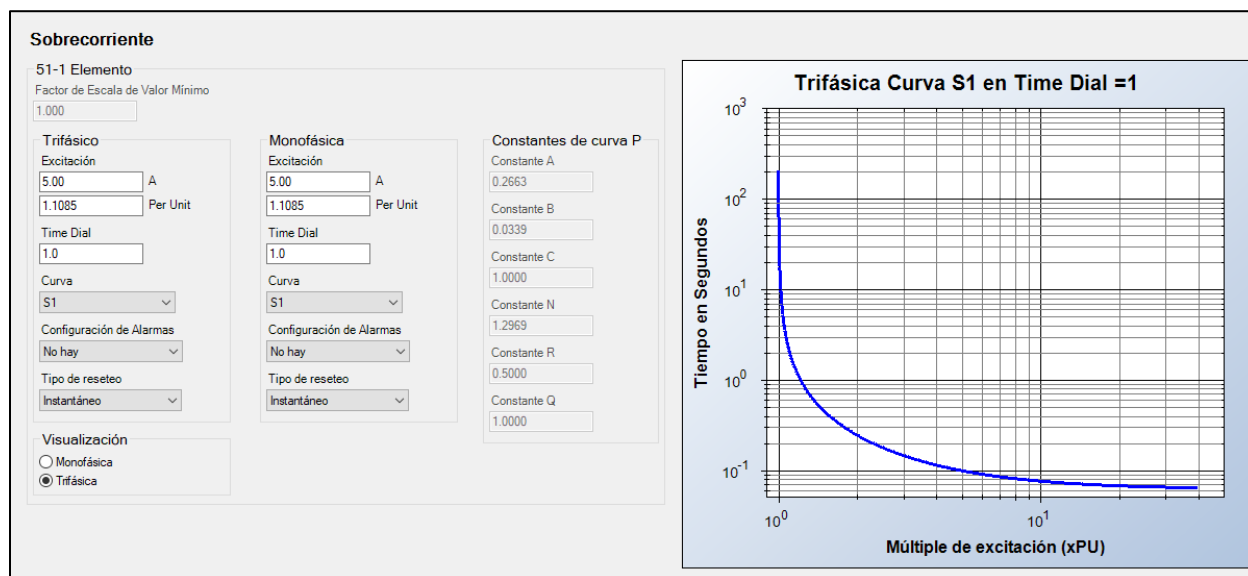


Figura 4-62. Ajustes de protección contra las sobrecorrientes

Protección de Pérdida de Principal

La protección de pérdida de principal consiste de un elemento de desplazamiento de vector y una tasa de cambio de elemento de frecuencia (numero de estilo xxxxxxExx únicamente). La funcionalidad de estos elementos es similar en la forma de que ambos intentan conectar en generador desde la red cuando una pérdida de red o falla de red ocurre, evitando que el generador de permanezca ligado a la red si la red retorna debido a un dispositivo de recierre externo. Cuando el principal se pierde, es similar a que la carga del generador cambie abruptamente dado que el generador está manejando todo entre la salida del generador y el interruptor principal que removió la energía principal. Un cambio de carga como este es como causar un cambio de velocidad, el cual puede resultar en que el generador salga de fase con la red cuando un recierre ocurre.

La protección de perdida de principal está solo activa cuando el generador está en paralelo a la red indicado cuando el elemento lógico Paralelo a la Red es verdadero en BESTlogicPlus. La protección es

inhibida por cinco segundos después de que Paralelo a la Red primero se vuelve verdadero así transitar a cerrar sobre la red no causará fallas.

Para minimizar disparos falsos, la protección de pérdida de red es deshabilitada si cualquiera de los interruptores no están cerrados.

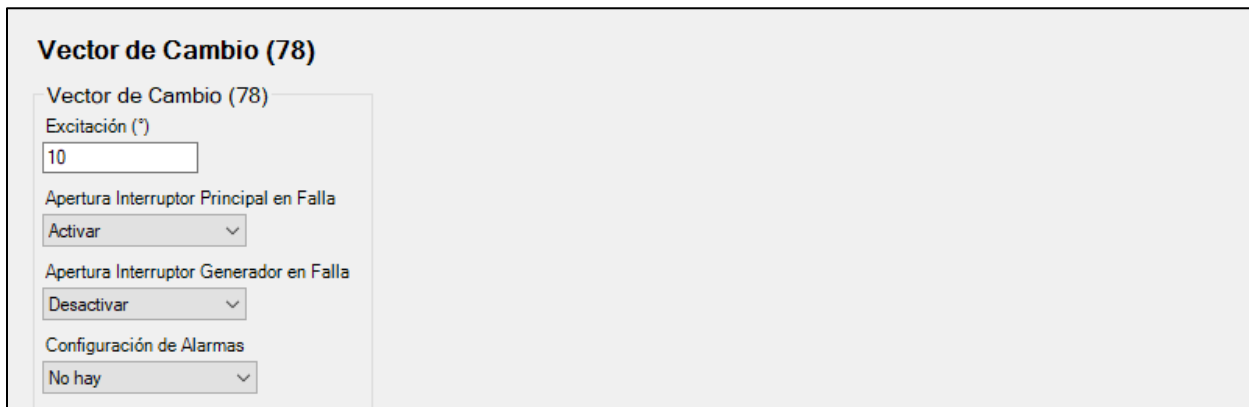
Desplazamiento de Vector (78)

El elemento de desplazamiento de vector dispara el interruptor cuando detecta un desplazamiento de fase en la tensión del generador. Un cambio repentino en el Angulo de fase de generador ocurre cuando la red es perdida. Este cambio de ángulo de fase resulta en un cruce por cero más temprano de la tensión del generador si la carga del generador decrece o un cruce por cero más tarde si la carga del generador crece. Este desplazamiento del cruce por cero (desplazamiento de vector) está expresado en grados. Un disparo ocurrirá si el desplazamiento del vector excede el ajuste de Excitación. Un ajuste es provisto para abrir el interruptor Principal de Falla o Apertura de Interruptor Generador en Falla. Un ajuste adicional es brindado para configurar la protección para anunciación de Alarma, Prealarma, o Estado cuando se dispara. El estado de disparo del elemento de Desplazamiento de Vector (78) está disponible para ser configurado en BESTlogicPlus para Alarma, Prealarma, o Estado.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de Cambio de vector son verdaderos.

Disparo de Desplazamiento de Vector (78) son memorizadas. Son limpiadas presionando el botón de *Reset* en el panel frontal o poniendo el DGC-2020 en modo Off.

El ajuste de protección de desplazamiento de vector del BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del Generador, Protección de Perdida de RED, Vector de Cambio(78)) son ilustrada en la Figura 4-63.



Vector de Cambio (78)

Vector de Cambio (78)

Excitación (°)

10

Apertura Interruptor Principal en Falla

Activar

Apertura Interruptor Generador en Falla

Desactivar

Configuración de Alarmas

No hay

Figura 4-63. Ajuste de Protección de Vector de Cambio

ROCOF (81)

El elemento ROCOF (tasa de cambio de frecuencia) dispara el interruptor cuando un cambio de frecuencia resulta de un repentino cambio en la carga. Un disparo ocurrirá si la tasa de cambio excede el ajuste Excitación y la Temporización de Activación ha expirado. Un ajuste es provisto ara abrir el interruptor principal o el interruptor del generador en falla. Un ajuste adicional configura la protección para es brindado para configurar la protección para anunciación de Alarma, Prealarma, o Estado cuando se dispara. El estado de disparo del elemento de ROCOF (81) está disponible para ser configurado en BESTlogicPlus para Alarma, Prealarma, o Estado.

El elemento está inhabilitado cuando la configuración de alarma se ajusta a “Ninguno” o cuando la entrada de Bloque o el elemento lógico de ROCOF son verdaderos.

La ROCOF (81) son memorizadas. Son limpiadas presionando el botón de *Reset* en el panel frontal o poniendo el DGC-2020 en modo Off.

El ajuste de protección ROCOF (81) del BESTCOMSPlus (DGC-2020, Protección del Generador, Protección de Perdida de RED, ROCOF (81)) son ilustrada en la Figura 4-64.

ROCOF (81)

Protección ROCOF

Excitación (Hz/S)
1.0

Apertura Interruptor Principal en Falla
Activar

Apertura Interruptor Generador en Falla
Desactivar

Temporización de Activación (s)
0.000

Configuración de Alarmas
No hay

Figura 4-64 . Ajustes de Protección ROCOF

Administración del disyuntor

Las funciones de administración del disyuntor DGC-2020 incluyen el control de dos disyuntores continuos o controlados por pulso, la transferencia de carga tras la detección de una falla en la red de alimentación, dos modos de sincronización automática del grupo electrógeno y la configuración de la detección de bus estable o inactivo. Las transiciones abiertas se implementan en las transferencias de carga hacia y desde la red de alimentación.

La descripción de la administración del disyuntor está organizada de la siguiente manera:

- Hardware del disyuntor
- Falla de la red de alimentación
- Detección de la condición del bus
- Sincronizador

Hardware del disyuntor

De manera predeterminada, hay un disyuntor (del generador) habilitado para el control y la supervisión del DGC-2020. En las aplicaciones que requieren el control de un disyuntor del generador y del disyuntor de la red de alimentación, se puede habilitar y configurar un segundo disyuntor (de la red de alimentación).

Se admiten disyuntores controlados por pulso o entradas continuas. Se proporcionan distintas configuraciones para los anchos de pulso de apertura y cierre de cada disyuntor y un retardo de transición. Durante el retardo de transición, las salidas de apertura o cierre se eliminan para permitir que se restablezcan los interbloques del disyuntor antes de que se inicialice una nueva salida de apertura o cierre. La configuración acepta valores de 0 segundos a 1000 segundos en incrementos de 1 segundo.

Durante la sincronización del generador con el bus (solo modo Anticipatorio), el DGC-2020 utiliza el tiempo de cierre del disyuntor para calcular el tiempo óptimo de cierre del disyuntor.

Cuando se emite un comando de cierre, el DGC-2020 supervisa el estado del disyuntor y anuncia una falla del disyuntor si este no se cierra dentro del tiempo definido en el retardo de tiempo de espera de cierre del disyuntor. En general, este parámetro se establece en un tiempo mayor que el doble del tiempo de cierre del disyuntor.

El parámetro Configuración de salida de falla del disyuntor indica si la salida del disyuntor se elimina o se mantiene durante la condición de prealarma de falla de apertura del disyuntor o falla de cierre del disyuntor.

Luego de una falla de apertura o cierre del disyuntor, el DGC-2020 puede intentar volver a abrir o cerrar el disyuntor una cantidad de veces predefinida. La cantidad de intentos para abrir o cerrar el disyuntor y la duración de tiempo entre cada intento pueden ser programadas por el usuario.

Cuando un dispositivo externo cambia el estado del disyuntor, el parámetro Acción de cambio del estado externo indica cómo responde el DGC-2020 al cambio de estado. El DGC-2020 puede ignorar los cambios de estado del disyuntor externo, puede respetarlos siempre o puede respetarlos solo cuando está en modo Automático. Cuando el DGC-2020 respeta los cambios de estado del disyuntor externo, emite salidas que corresponden al cambio en el estado del disyuntor. Si una fuente externa abre el disyuntor, el DGC-2020 emite una salida de apertura del disyuntor. Del mismo modo, si una fuente externa cierra el disyuntor, el DGC-2020 emite una salida de cierre del disyuntor.

El parámetro Cierre de bus inactivo habilitado le permite a la máquina cerrar su disyuntor en un bus inactivo. Si lo desea, puede utilizar esta opción para asegurarse de que una sola máquina por vez pueda cerrar el disyuntor en un bus inactivo, lo que evitaría que varias máquinas, que posiblemente estén fuera de fase entre sí, cierren el disyuntor en el bus inactivo al mismo tiempo. Cuando este parámetro está inhabilitado, la máquina solo puede cerrar el disyuntor en un bus estable.

Sincronización de arranque

La sincronización de arranque es un medio para arrancar un sistema de generadores cuando los disyuntores del generador se cierran en un bus inactivo cuando el generador se detiene. Una vez cerrados todos los disyuntores, los grupos electrógenos arrancan y se inicia su sincronización cuando los AVR están conectados. Si el parámetro Cierre de generador inactivo habilitado está habilitado, permite el cierre del disyuntor en un bus inactivo cuando el generador está inactivo.

En general, no es posible cerrar el disyuntor del generador cuando el generador está inactivo. No obstante, en los casos en que se requiere conectar un generador que está “inactivo” a un bus que está “inactivo” para la sincronización de arranque, el generador y el bus deben estar reconocidos como “inactivos”. Para permitir el cierre del disyuntor del generador desde un generador “inactivo” a un bus “inactivo”, los parámetros Cierre de bus inactivo habilitado y Cierre de generador inactivo habilitado, en el parámetro *Hardware del disyuntor*, deben estar habilitados. Una vez cerrados todos los disyuntores, los grupos electrógenos arrancan y se inicia su sincronización cuando los AVR están conectados. El usuario debe desarrollar una lógica para arrancar los generadores y activar la excitación en los reguladores de tensión en el momento correcto para un arranque ordenado del sistema.

PRECAUCIÓN

Tenga cuidado al conectar generadores “inactivos” a un bus “inactivo”. Se podrían ocasionar operaciones no deseadas o daños en el sistema si el bus “se activa” mientras se conectan generadores “inactivos”.

La pantalla Hardware del disyuntor de BESTCOMSPlus se muestra en la Figura 4-65.

Material de Disyuntores					
Material del Disyuntor del Generador					
Configurado ☐ No ☒ SI	Tipo de Contacto ☐ Impulso ☒ Continuo	Duración de Cierre del Disyuntor (ms) 100	Disyuntor de Generador y de Red Tiempo de Espera de Cierre de Disyuntor (s) 0.2		
Activación de cierre del bus ☒ Desactivar ☐ Activar	Configuración de salida con falla del interruptor ☒ Conservar ☐ Quitar	Duración de Impulso de Apertura (s) 0.01	Intentos de apertura 1		
Cierre Habilitado con Gen Muerto ☒ Desactivar ☐ Activar	Acción externa de cambio de estado ☒ Ignorar ☐ Seguir siempre ☐ Seguir en Automático	Duración de Impulso de Cierre (s) 0.01	Intentos de cierre 1		
		Retardo para transición (s) 0.00	Retardo para reintento (s) 5		
Material del Disyuntor de Red					
Configurado ☒ No ☐ SI	Tipo de Contacto ☐ Impulso ☒ Continuo	Duración de Cierre del Disyuntor (ms) 100			
	Configuración de salida con falla del interruptor ☒ Conservar ☐ Quitar	Duración de Impulso de Apertura (s) 0.01	Intentos de apertura 1		
	Acción externa de cambio de estado ☒ Ignorar ☐ Seguir siempre ☐ Seguir en Automático	Duración de Impulso de Cierre (s) 0.01	Intentos de cierre 1		
		Retardo para transición (s) 0.00	Retardo para reintento (s) 5		

Figura 4-65. Hardware del disyuntor

Diagrama unifilar del hardware del disyuntor

En el panel delantero se muestra un diagrama unifilar de la configuración del hardware del disyuntor. Este diagrama cambia en tiempo real para reflejar el estado actual de los disyuntores configurados. Consulte la Sección 2, *Interfaz hombre-máquina* para obtener detalles.

Falla de la red de alimentación

Cuando se configuran (se habilitan) dos disyuntores, el DGC-2020 se puede habilitar para transferir automáticamente potencia de carga desde la red de alimentación al grupo electrógeno durante una falla de la red de alimentación. Esta función también habilita el DGC-2020 para volver a transferir la carga a la red de alimentación una vez que se restaura la conexión de la red de alimentación. Los parámetros incluyen un retardo de transferencia, un retardo de devolución, un tiempo de transferencia máximo y un tiempo máximo de devolución.

La operación automática del disyuntor se puede inhabilitar a través de la Lógica programable de BESTlogicPlus. Cuando el elemento Inhibición de operación automática del disyuntor está establecido en verdadero, evita todas las operaciones automáticas del disyuntor.

Cuando el valor Transferencia de falla de alimentación está establecido en habilitado, la máquina se configura como una máquina de fallas de alimentación o una máquina de alimentación de reserva que se activa cuando falla el servicio de energía. Existen dos tipos de transiciones entre el generador y el servicio de energía que se establecen con el parámetro Tipo de transferencia de falla de alimentación: (1) las transiciones abiertas en las que el generador y el disyuntor de alimentación nunca se cierran al mismo tiempo y (2) las transiciones cerradas en las que el generador se conecta en paralelo con el servicio de energía durante un breve período para transferir carga al generador desde el servicio de energía (una captación de carga) o para transferir carga desde el generador al servicio de energía.

La función Transferencia de falla de alimentación se puede inhabilitar a través de la Lógica programable de BESTlogicPlus. Cuando el elemento Inhibición de transferencia de falla de alimentación está establecido en verdadero, evita la transferencia automática de la carga por falla de alimentación.

En las transiciones abiertas, cuando se produce una falla de alimentación, el DGC-2020 arranca el generador una vez caducado el tiempo de transferencia. El DGC-2020 abre el disyuntor de alimentación antes de que arranque el motor o después de que el generador se estabilice, según el parámetro Configuración de apertura del disyuntor de alimentación. Una vez abierto el disyuntor de alimentación, el DGC-2020 cierra el disyuntor del generador para impulsar la carga. Cuando la energía de la red de alimentación se restablece, y una vez caducado el tiempo de Retardo de devolución de falla de alimentación, el generador abre el disyuntor y cierra el disyuntor de alimentación. Si el monitor en fase está habilitado y el tiempo de Retardo de devolución de falla de alimentación ha caducado, el generador espera hasta que detecte que las fases están alineadas entre el generador y la red de alimentación antes de realizar la transición de apertura desde el generador al servicio de energía.

Se proporciona una función Open Transition Delay (Retardo de transición abierta) para permitir el ingreso de un lapso especificado por el usuario para el caso de que ambos disyuntores estén abiertos. Por ejemplo, esta función se puede utilizar para prevenir daños en los motores de gran tamaño, durante la carga, al propiciar la pérdida de velocidad por completo durante las transiciones abiertas. El retardo de transición abierta está activo cuando tanto el disyuntor del generador como el disyuntor de red están abiertos o cuando el disyuntor de red está cerrado y el bus de red está inactivo.

En las transiciones cerradas, cuando se produce una falla de alimentación, el DGC-2020 arranca el generador una vez caducado el tiempo de transferencia. El DGC-2020 abre el disyuntor de alimentación antes de que arranque el motor o después de que el generador se estabilice, según el parámetro Configuración de apertura del disyuntor de alimentación. Una vez abierto el disyuntor de alimentación, el DGC-2020 cierra el disyuntor del generador para impulsar la carga. Cuando la energía de la red de alimentación se restablece, y una vez caducado el tiempo de Retardo de devolución de falla de alimentación, el generador se sincroniza con el servicio de energía y cierra el disyuntor de alimentación, conectando en paralelo el generador con el servicio de energía. Mientras el generador esté conectado en paralelo con el servicio de energía, disminuirá la carga hasta que se encuentre en el nivel del Punto de ajuste del disyuntor abierto o por debajo de este nivel, o hasta que el generador haya estado conectado en paralelo con el servicio de energía durante el tiempo máximo permitido que se especifica en el parámetro Tiempo máximo en paralelo. Por último, el generador abre el disyuntor, dejando la carga en el servicio de energía, se enfría y se detiene. Dado que la salida de kW del generador aumenta durante las

transiciones cerradas, generalmente se requiere un módulo de reparto de carga (LSM-2020) para proporcionar señales de desvío del regulador al regulador del motor.

La anulación de transiciones cerradas se puede habilitar a través de la Lógica programable de BESTlogicPlus. Cuando el elemento Anulación de transiciones cerradas se establece en verdadero, fuerza una transición cerrada por falla de alimentación, anulando el parámetro Tipo de transferencia de falla de alimentación *abierta*.

Si el parámetro Alarm State Transfer to Mains (Transferencia a alimentación en estado de alarma) está habilitado, el DGC-2020 puede transferir la carga a un servicio de energía estable cuando se encuentra en estado de alarma. Si este parámetro está inhabilitado, el DGC-2020 no realizará ninguna transición de la carga hacia o desde el servicio de energía cuando se encuentre en estado de alarma.

Cuando el elemento Reverse Rotation Inhibit (Inhibición de rotación inversa) está habilitado, evita la transferencia de carga automática por falla de la red cuando se determina que la máquina tiene rotación de fases inversa.

La pantalla Mains Fail (Falla de la red) de BESTCOMSPlus se ilustra en la Figura 4-66.

Elementos lógicos de Falla de la red

Existen cuatro elementos lógicos en la Lógica programable BESTlogicPlus que se pueden utilizar en una máquina configurada para la operación durante una falla de la red con el fin de transmitir la carga desde la red de alimentación al generador. Estos cuatro elementos lógicos son Mains Fail Test (Prueba de falla de la red), Load Take Over (Captación de carga), Stop kVar Ramp (Detener rampa de kVar) y Stop kW Ramp (Detener rampa de kW).

Cuando el elemento lógico Prueba de falla de alimentación es verdadero, el generador reacciona exactamente como si la red de alimentación hubiese fallado: el disyuntor de alimentación se abre, el tiempo de Retardo de transferencia de falla de alimentación caduca, el generador arranca y se estabiliza y el generador cierra el disyuntor para impulsar la carga. Cuando el elemento lógico Prueba de falla de alimentación es falso, el generador reacciona como si la red de alimentación se hubiese restablecido: el tiempo de Retardo de devolución de falla de alimentación caduca y el generador transmite la carga desde el generador al servicio de energía en una transición abierta o cerrada, según el parámetro Tipo de transferencia de falla de alimentación.

El elemento lógico Captación de carga es similar, excepto que la máquina no actúa como si la red de alimentación hubiese fallado y los temporizadores de retardo de devolución y transferencia se ignoran. Si el Tipo de transición de falla de alimentación se establece en Abierto y el elemento lógico Captación de carga es verdadero, el disyuntor de alimentación se abre, el generador arranca y se estabiliza y el disyuntor del generador se cierra para impulsar la carga. Cuando el elemento lógico Captación de carga es falso, el generador abre el disyuntor y cierra el disyuntor de alimentación para transmitir la carga al servicio de energía. Si la función Monitor en fase está habilitada, la transición no se realiza hasta que las fases del generador y del servicio de energía no estén alineadas.

Si el Tipo de transición de falla de alimentación se establece en Cerrado y el elemento lógico Captación de carga es verdadero, el generador arranca, se sincroniza con el servicio de energía y cierra el disyuntor del generador. El generador captará la carga hasta que la impulse a un nivel igual al parámetro Nivel de carga base en el parámetro Control de desvío del regulador o hasta que el generador esté conectado en paralelo con el servicio de energía durante el tiempo máximo permitido que se especifica en el parámetro Tiempo máximo en paralelo. Una vez que la carga haya alcanzado el Nivel de carga base o una vez que el Tiempo máximo en paralelo haya caducado, el disyuntor de alimentación se abrirá dejando la carga en el generador. Cuando el elemento lógico Captación de carga es falso, el generador se conecta en paralelo con el servicio de energía. Mientras el generador esté conectado en paralelo con el servicio de energía, disminuirá la carga hasta que se encuentre en el Punto de ajuste del disyuntor abierto o por debajo de este punto, o hasta que el generador haya estado conectado en paralelo con el servicio de energía durante el tiempo máximo permitido que se especifica en el parámetro Tiempo máximo en paralelo. Por último, el generador abre el disyuntor, dejando la carga en el servicio de energía, se enfría y se detiene.

NOTA

El elemento lógico En paralelo con alimentación debe ser verdadero siempre que el generador esté conectado en paralelo con el servicio de energía. Las transiciones en paralelo hacia y desde la red de alimentación no funcionarán correctamente si el elemento lógico En paralelo con alimentación no está establecido correctamente.

Cuando el elemento lógico Stop kW Ramp (Detener rampa de kW) es true (verdadero), el generador detiene la rampa de kW y mantiene una salida constante. Por ejemplo, esto se puede utilizar en transiciones cerradas donde un dispositivo externo detecta flujo de potencia en el disyuntor de red. Cuando el dispositivo externo detecta un flujo de potencia cero en el disyuntor de red, envía una entrada al DGC-2020. A través de BESTlogicPlus, el elemento lógico Stop kW Ramp (Detener rampa de kW) recibe la entrada true (verdadera) y provoca que se detenga la rampa de kW. En esta configuración, el generador capta la carga hasta que alguna de las siguientes situaciones es true (verdadera):

- El elemento lógico Stop kW Ramp (Detener rampa de kW) es true (verdadero).
- Se agota el retardo de tiempo paralelo máximo.
- El DGC-2020 recibe una solicitud de disyuntor abierto desde un dispositivo externo.

Cuando el elemento lógico Stop kvar Ramp (Detener rampa de kvar) es true (verdadero), el generador detiene la rampa de kvar y mantiene una salida constante. Este elemento tiene los mismos usos básicos que el elemento Stop kW Ramp (Detener rampa de kW).

Fallo de Red		
Transferencia de los Fallos de Red ☒ Desactivar ☐ Activar	Configuración de apertura del interruptor de la red principal ☒ Arranque de generador ☐ Generador estable	Temporización de la Transferencia de los Fallos de Red (s) 10
Transferencia a red principal en estado de alarma por falla ☒ Desactivar ☐ Activar	Rotación Inversa Inhibida ☐ Desactivar ☒ Activar	Temporización de Retorno de los Fallos de Red (s) 10
Tipo de Transferencia durante Falla Principal ☐ Cerrada ☒ Abrir	Monitor en Fase ☒ Desactivar ☐ Activar	Tiempo de Transferencia Máx. de los Fallos de Red (s) 30
		Tiempo máximo de retorno por falla de alimentación (s) 30
		Máx Tiempo de Paralelo (s) 0.5
		Retardo de transición abierta (s) 0.0

Figura 4-66. Falla de alimentación

Detección del Estado del Bus

Los ajustes de detección de bus son provistos para el sensado del generador y sensado de bus.

Sensado del Generador

El ajuste del Límite de generador Inactivo es controlado por el Límite de Gen Muerto y el ajuste de la Temporización de la Activación del Bus Inactivo. Se identifica un gen inactivo cuando la tensión es menor que el ajuste límite durante la temporización. Normalmente, no es posible cerrar el interruptor del generador cuando el generador está muerto. De todos modos, en casos donde es requerido conectarse a un generador que está “muerto” a un bus que está “muerto” para propósitos de sincronización de arranque, ambos el generador y el bus debe ser reconocido como “muerto”. Para permitir un cierre del interruptor del generador desde un generador “muerto” a un bus “muerto”, ambos el ajuste Habilitar Cierre de Bus Muerto y Habilitar Cierre de Gen Muerto, en ajustes de *Hardware del Interruptor*, debe estar habilitado.

Precaución

Tenga precaución cuando conecte generadores “muertos” a un bus “muerto”. Operaciones indeseadas o daños del sistema podrían ocurrir si el bus se vuelve “vivo” mientras generadores “muertos” están conectados.

Antes de que el DGC-2020 inicie el cierre normal del disyuntor (un generador estable es cerrado a un bus muerto o bus estable) las tensiones del generador. El DGC-2020 utiliza varios ajustes para determinar la estabilidad de la tensión. Dichos ajustes incluyen los niveles de excitación y pérdidas de señales para la sobretensión, subtensión, sobrefrecuencia y subfrecuencia. Dos temporizadores controlan el reconocimiento de la estabilidad del bus. La tensión debe ajustarse a los parámetros de estabilidad de excitación y pérdidas de señales durante la Temporización de la Activación del Gen Estable. No se considera el cierre del disyuntor si la tensión no se ajusta a los parámetros de estabilidad de excitación y pérdidas de señales durante la activación del parámetro Temporización de Bus Estable. Cuando el bus no alcanza el criterio de tensión o frecuencia para la condición de Bus Estable, el estado del bus es reportado como Falla de Bus (no estable) luego de la duración del Temporización de Activación de Bus en Falla.

Las condiciones de estado del generador se definen con más detalle a continuación:

- El generador estable se convierte en VERDADERO después de que el generador esté dentro de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración estable del generador durante un tiempo igual al retraso de activación estable del generador.
- Generador estable se convierte en FALSO inmediatamente (sin demora) si el generador está fuera de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración Generador estable.
- El generador fallido se convierte en VERDADERO después de que el generador está fuera de los criterios de frecuencia o voltaje en la configuración estable del generador, pero por encima de la configuración de voltaje muerto del generador durante un tiempo igual al retraso de activación fallido del generador.
- El generador fallido se convierte en FALSO inmediatamente (sin demora) si el generador está dentro de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración estable del generador o si el voltaje está por debajo de la configuración de voltaje muerto del generador.
- Generator Dead se convierte en TRUE después de que el voltaje del generador esté por debajo del nivel de la configuración de Generator Dead Voltage durante un tiempo igual al Generator Dead Activation Delay.
- Generator Dead se convierte en FALSE inmediatamente (sin demora) si el voltaje del generador está por encima de la configuración de Generator Dead Voltage.

Si se desea en lógica controlar una salida TRUE cuando el generador es estable, pero la salida no se convierte en FALSE hasta que el generador está muerto o falla, se podría usar un pestillo de prioridad de restablecimiento como se indica en la Figura 4-67.

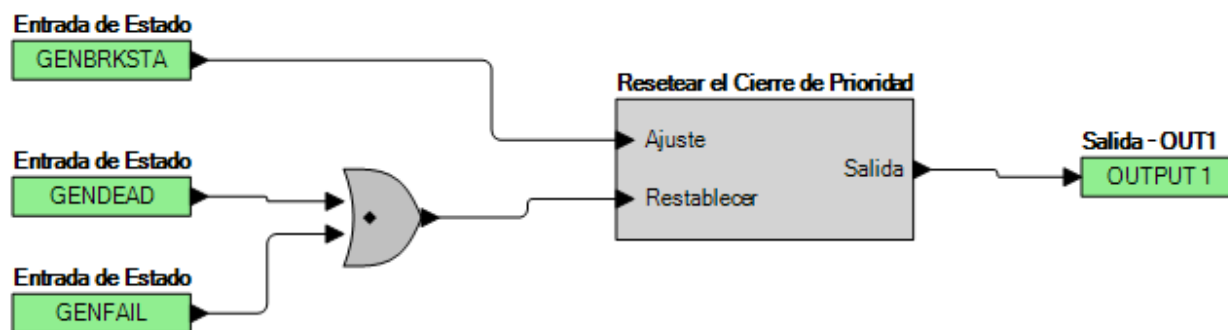


Figura 4-67. Lógica de condiciones del generador con pestillo de prioridad de restablecimiento

Se aplica un factor de escala Low Line (baja tensión) a los elementos de detección de subtensión y sobretensión con bus estable y con generador estable para optimizar la adaptabilidad para las máquinas reconfigurables.

Cuando la priorización del valor mínimo esta activa, los límites de detección para sobretensión y subtensión se multiplican por el valor mínimo del factor escala. El efecto es que el límite del valor mínimo = límite ajuste elemento x valor mínimo del factor escala.

Un factor de escala de frecuencia alterna es usado para ajuste automático de los ajustes de excitación de frecuencia en aplicaciones que usan más de un frecuencia operativa. Por ejemplo, una máquina que es configurada entre 50 o 60Hz de operación. El ajuste de factor de escala es implementado cuando el DGC-2020 sensa un cierre de contacto conectado al elemento lógico Priorización de Frecuencia Alterna de la Lógica Programable de BESTlogicPlus. Cuando el Priorización de Frecuencia Alterna es verdadero, el ajuste del factor de escala sirve como un multiplicador para el ajuste de excitación. Por ejemplo, si una entrada de contacto de factor de escala es recibido por el DGC-2020 y el ajuste de factor de escala es 2.000, el ajuste de excitación será doblado (2.000 x PU).

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad^L. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Tensión Primaria*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Tensión Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Umbral de Gen Muerto
- Excitación Sobretensión Estable de Gen
- Caída Sobretensión Estable de Gen
- Excitación Subtensión Estable de Gen
- Caída Subtensión Estable de Gen

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Frecuencia en Hz*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Frecuencia Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación Sobre frecuencia Estable de Gen
- Caída Sobre frecuencia Estable de Gen
- Excitación Sub frecuencia Estable de Gen
- Caída Sub frecuencia Estable de Gen

Sensado de Bus

La detección de tensión de bus muerto del DGC-2020 es controlada por el ajuste Límite de Bus Muerto y Temporización de Activación de Bus Muerto. Un bus muerto es reconocido cuando la tensión decrece por debajo del ajuste de umbral para una duración del tiempo del ajuste de retardo.

Antes de que el DGC-2020 inicie un cierre de a un bus que no está muerto, la tensión debe ser estable. El DGC-2020 usa varios ajustes para determinar la estabilidad de la tensión. Estos ajustes incluyen niveles de excitación y caída para sobretensión, subtensión, sobre frecuencia, sub frecuencia. El reconocimiento de la estabilidad del bus es además controlada por dos temporizadores. Condiciones de tensión deben alcanzar los ajustes de estabilidad de excitación y caída por la duración del Temporización de Activación de Bus Estable. El cierre del interruptor no es considerado si las condiciones de tensión no alcanzan los ajustes de estabilidad de excitación y caída por la duración del Temporización de Activación de Bus Estable. Cuando el bus no alcanza el criterio de tensión o frecuencia para la condición de Bus Estable, el estado del bus es reportado como Falla de Bus (no estable) luego de la duración de la Temporización de Activación de Bus en Falla.

Las condiciones de estado del autobús se definen con más detalle a continuación:

- Bus estable se convierte en TRUE después de que el bus esté dentro de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración estable del bus durante un tiempo igual al retardo de activación estable del bus.
- Bus estable se convierte en FALSO inmediatamente (sin retraso) si el bus está fuera de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración de Bus estable.

- Bus Failed se convierte en TRUE después de que el bus está fuera de los criterios de frecuencia o voltaje en la configuración de Bus Estable, pero por encima de la configuración de Bus Dead Voltage durante un tiempo igual al Bus Failed Activation Delay.
- Bus fallido se convierte en FALSO inmediatamente (sin retraso) si el bus está dentro de los criterios de frecuencia y voltaje en la configuración estable del bus o si el voltaje está por debajo de la configuración de voltaje muerto del bus.
- Bus Dead se convierte en TRUE después de que el voltaje del bus esté por debajo del nivel de la configuración de Bus Dead Voltage durante un tiempo igual al Bus Dead Activation Delay.
- Bus Dead se convierte en FALSE inmediatamente (sin retraso) si el voltaje del bus está por encima de la configuración Bus Dead Voltage.

Si se desea en lógica controlar una salida TRUE cuando el bus es estable, pero la salida no se convierte en FALSE hasta que el bus está muerto o falla, se podría usar un Reset Priority Latch como se indica en la Figura 4-68.

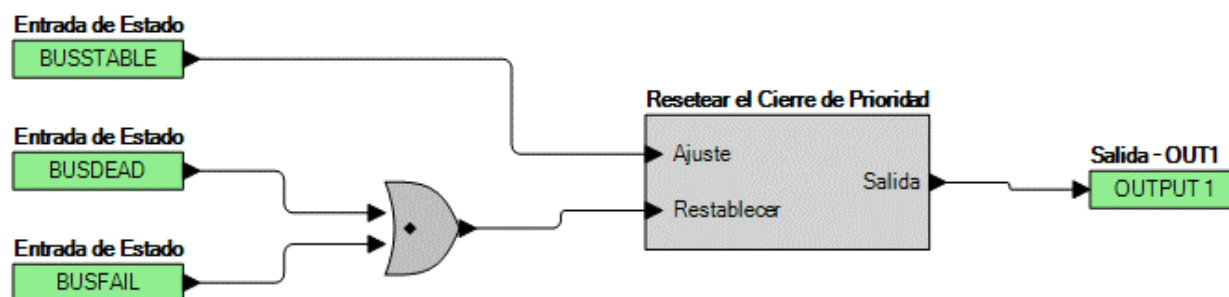


Figura 4-68. Lógica de condiciones de bus con pestillo de prioridad de restablecimiento

El los elementos de detección de sobretensión y subtenensión del Bus Estable tiene dos factores de escala de línea baja aplicados a términos para mejorar la versatilidad para maquinas reconfigurables. Cuando la priorización de línea baja está activa, los umbrales para la detección de sobretensión y subtenensión son multiplicados por el factor de línea baja. El efecto es que el límite del valor mínimo = límite ajuste elemento x valor mínimo del factor escala.

Un factor de escala de frecuencia alterna es usado para ajuste automático de los ajustes de excitación de frecuencia en aplicaciones que usan más de un frecuencia operativa. Por ejemplo, una máquina que es configurada entre 50 o 60Hz de operación. El ajuste de factor de escala es implementado cuando el DGC-2020 sensa un cierre de contacto conectado al elemento lógico Priorización de Frecuencia Alterna de la Lógica Programable de BESTlogicPlus. Cuando el Priorización de Frecuencia Alterna es verdadero, el ajuste del factor de escala sirve como un multiplicador para el ajuste de excitación. Por ejemplo, si una entrada de contacto de factor de escala es recibido por el DGC-2020 y el ajuste de factor de escala es 2.000, el ajuste de excitación será doblado (2.000 x PU).

Los ajustes que están relacionados a los valores de la máquina pueden ser ajustados en unidades de tensión reales o valores por unidad. Cuando una unidad nativa está editada, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor por unidad basado en el ajuste de la unidad nativa y el parámetro de datos nominales (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*) asociada con él. Cuando un valor por unidad es editado, BESTCOMSPlus automáticamente recalcula el valor nativo basado en el ajuste por unidad y el parámetro datos nominales asociado con él.

Una vez que todos los valores por unidad están asignado, si los parámetros de datos nominales son cambiados, el BESTCOMSPlus automáticamente recalcula todos los ajustes de unidad nativa basados en los parámetros de datos nominales modificados.

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Tensión Primaria*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Tensión Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Umbral de Bus Muerto
- Excitación Sobretensión Estable de Bus
- Caída Sobretensión Estable de Bus
- Excitación Subtenensión Estable de Bus

- Caída Subtensión Estable de Bus

Los siguientes ajustes tienen unidades nativas de *Frecuencia en Hz*, y los valores de dato nominales asociados con ellos es *Frecuencia Nominal* (en la pantalla *Parámetro de Sistema, Datos Nominales*)

- Excitación Sobrefrecuencia Estable de Bus
- Caída Sobrefrecuencia Estable de Bus
- Excitación Subfrecuencia Estable de Bus
- Caída Subfrecuencia Estable de Bus

Los ajustes de detección del estado del bus de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de Disyuntores, Detección del Estado del bus) se ilustran en la Figura 4-69.

NOTA

Los ajustes de excitación y límite de tensión en la pantalla de Detección de Estado del Bus se ingresan con valores primarios (lado del generador de VT).

Detección de la Condición del Bus					
Detección del Generador					
Ajuste Condiciones del Generador					
Umbral de Gen Muerto	Retardo Activado Gen Muerto (s)	Retardo Activación Gen Muerto (s)			
30 V	0.1	0.1			
0.063 Per Unit					
Generador estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Retardo Activación Gen Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	
Detección del Bus					
Configuración de las Condiciones del Bus					
Límite de Bus Inactivo	Temporización de Activación por Bus Inactivo (s)		Temporización de Activación por Fallo del Bus (s)		
30 V	0.1		0.1		
0.063 Per Unit					
Bus estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Temporización de Activación por Bus Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	

Figura 4-69. Ajustes de Detección del Estado del Bus

Sincronizador Automático (opcional)

Existen dos métodos de sincronización del generador: anticipación y el bucle de enganche de fase (PLL). En ambos métodos, el DGC-2020 ajusta la frecuencia y la tensión del generador para igualarlas a las del bus (red eléctrica) y, luego, conecta el generador al bus mediante el cierre del disyuntor. El modo Anticipatory tiene la capacidad adicional de compensar el tiempo de cierre del disyuntor (la temporización entre la emisión del mando de cierre del disyuntor y el cierre de las cuchillas del disyuntor). El DGC-2020 calcula el ángulo de fase avanzada requerido para compensar el tiempo de cierre del disyuntor al controlar la diferencia de frecuencia entre el generador y el bus.

Una pantalla de mediciones del sincronizador está disponible en la HMI bajo Mediciones, Generador, Sincronizador. Ver Figura 4-70.

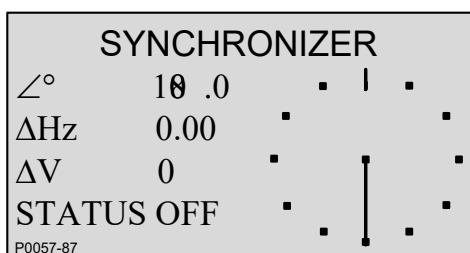
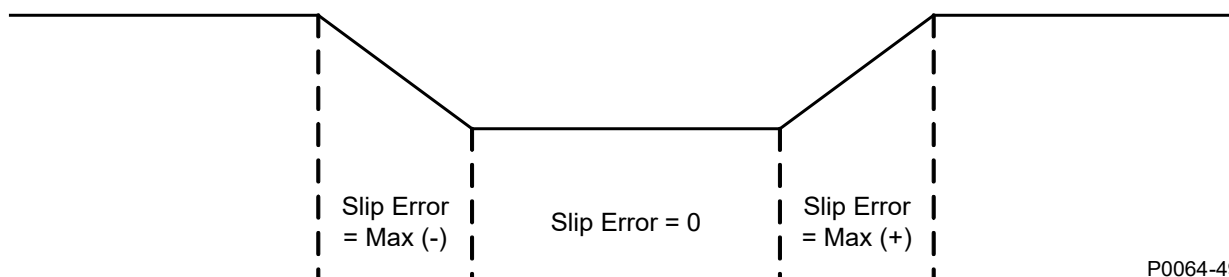


Figura 4-70. Pantalla Sincronizador

Los ajustes del sincronizador automático de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de los disyuntores, Sincronizador) está ilustrados en la Figura 4-72.

Corrección de frecuencia

La corrección de la frecuencia del generador se establece mediante el ajuste de la banda de frecuencia y se afina mediante el ajuste del ángulo de cierre del disyuntor. El ajuste de la banda de frecuencia establece la máxima desviación posible de la velocidad (frecuencia) del generador a partir de la frecuencia del bus. El ajuste Límite de Control de Deslizamiento Min y Límite de Control de Deslizamiento Max son usados para calcular el error de frecuencia de deslizamiento y suministrar control de frecuencia de deslizamiento continuo cuando está en sincronización de encanche de fase. Si la magnitud de la frecuencia está por encima del Limit de Control Max, el error es igual al Error Máx en polaridad opuesta. Si la magnitud de la frecuencia está por debajo del Limit de Control Min, el error es calculado internamente por el DGC-2020. El error de frecuencia de deslizamiento es mostrado en la Figura 4-71. Para minimizar el impacto en el bus durante la sincronización, el ajuste $F_{\text{gen}} > F_{\text{bus}}$ puede habilitarse de manera que fuerce a la frecuencia del generador a superar la frecuencia del bus al momento del cierre del disyuntor. Si fuera el caso, el DGC-2020 incitará a que la frecuencia del generador sea superior a la frecuencia del bus antes del cierre del disyuntor. El ajuste del ángulo de cierre del disyuntor define la diferencia máxima de ángulo de fase permitida entre el generador y el bus. Para el cierre del disyuntor a considerar, el ángulo de deslizamiento debe seguir siendo menor que este ajuste durante la temporización de la activación de sincronización.



P0064-49

Figura 4-71. Error de Frecuencia de Deslizamiento

Corrección de tensión

La corrección de tensión del generador se define mediante la pantalla de tensión. Este ajuste, expresado como un porcentaje de la tensión del bus, determina la banda de tensión del generador que afecta la tensión del bus al momento de considerarse el cierre del disyuntor. Si el ajuste $V_{\text{gen}} > V_{\text{bus}}$ está habilitado, el DGC-2020 incitará a que la tensión del generador sea superior a la tensión del bus por una cantidad igual al ajuste de regulación dividido por dos.

Cierre del cortacircuitos

Cuando los criterios de sincronización se cumplen, el DGC-2020 emite una salida de cierre de cortacircuitos. Si se configuran las salidas por pulsos, la salida se mantiene por la duración del Tiempo de Pulso de cierre del cortacircuitos. Si las salidas constantes se configuran, la salida de cierre se mantiene constantemente. Si no se cumplen los criterios de sincronización después de emitir la salida de cierre del cortacircuitos, después de un retardo de 250 ms se quita la salida de cierre del cortacircuitos. A veces el "brinco" en el sistema causado por el cierre del cortacircuitos hace que el sistema viole por un momento los criterios de sincronización. El retraso de 250 ms permite tiempo para que el DGC-2020 "proteja" el

brinco y reciba un estado de Cortacircuitos Cerrado, evitando con ello la posibilidad de remoción de salida por cierre prematuro del cortacircuitos.

Fallo de sincronización

El ajuste de temporización de activación por fallo de sincronización establece la duración máxima deseada para que se produzca la sincronización. Si la sincronización (cierre del disyuntor) deja de producirse dentro de este tiempo, se cancelará la sincronización del generador, anunciándose un fallo.

Ajustes de Ganancia

Los ajustes de ganancia de velocidad de sincronismo y tensión de sincronismo son provistos para incrementar la ganancia de lazo del sincronizador automático. Esto permite a la función del sincronizador ser agresiva durante sincronización y estable durante operación de trim de velocidad

NOTA

Si la frecuencia del generador es 400 Hz, NO se aplicarán los ajustes de la pantalla Synchronizer (Sincronizador) En este caso, BESTCOMSPlus no permitirá el cambio de dichos ajustes.

Cuando se usa el sincronizador del DGC-2020, es recomendado que salidas locales a relé sean usadas para comando de cierre del interruptor para minimizar la posibilidad de cierres fuera de ángulos de cierre no deseados.

Figura 4-72. Ajustes del Sincronizador

Ajustes de Control de Desvío

Ajustes son provistos para Control de Desvío de AVR y control de Desvío del Gobernador. Referirse al Apéndice C para instrucciones de Sintonía de Ajustes del PID de Velocidad y PID de Control de Carga.

Ajustes del control de desviación del AVR

El tipo de salida de control de desviación debe ajustarse para activarse cuando funcione sin el módulo de reparto de carga opcional

El DGC-2020 ajusta la tensión y la frecuencia del generador emitiendo señales de corrección de tensión al AVR (regulador automático de tensión) del generador. Las señales de corrección se emiten en forma

de cierres de contactos de salida. Dichas señales de corrección pueden ser continuas o proporcionales. La corrección proporcional utiliza impulsos de control de anchuras e intervalos variados. Al principio, se emiten impulsos largos si hay una gran diferencia de tensión y frecuencia. Conforme entran en acción los impulsos de corrección y se reducen las diferencias de tensión y frecuencia, las anchuras de los impulsos de corrección disminuyen proporcionalmente. Los impulsos de corrección proporcionales resultan ventajosos en aplicaciones donde los impulsos de corrección fijos podrían rebasar los objetivos de ajuste del desvío de la regulación y del corrimiento de la frecuencia.

Cuando se conecta un LSM-2020 opcional, el tipo de salida de control de desviación deberá ajustarse en analógico. Esto habilita un ajuste de tensión y un controlador de PID.

Para lograr el reparto de var de Ethernet entre máquinas en un sistema aislado, se deben cumplir las siguientes condiciones:

- El control Var/PF debe estar habilitado en la pantalla Ajustes de control de desvío del AVR.
- Se debe establecer una conexión entre el DGC-2020 y el LSM-2020.
- Los LSM-2020 deben estar conectados entre sí a través de Ethernet en la red de comunicaciones internas del grupo eléctrico.

La Sección 9, *LSM-2020 (Módulo de reparto de carga)* ofrece información de configuración y diagramas de conexión para el reparto de carga.

Trim de tensión

El ajuste voltage trim enable (trim de tensión habilitado) mantiene la tensión del sistema en el punto de ajuste mientras el sistema está en modo islanded var sharing (reparto de Var aislado). Cuando se selecciona Habilitar cuando el disyuntor del generador esté cerrado, el trim de tensión se habilita cuando el disyuntor del generador está cerrado, pero se deshabilita cuando el disyuntor del generador está abierto. Este es el valor predeterminado. Cuando se selecciona Siempre habilitado, el trim de tensión siempre estará habilitado.

El error Trim de Tensión se calcula como la diferencia entre la tensión medida y el punto de ajuste de trim de tensión dividido por la tensión nominal de la máquina. Cuando esta diferencia es menor que el ajuste de banda inactiva de trim, el controlador de trim de tensión lo tratará como un error de cero. Si el funcionamiento del sistema parece "nervioso" cuando el trim de tensión está habilitado, establecer una banda inactiva no cero podría proporcionar un funcionamiento más fluido del sistema. Además, si las máquinas parecen no compartir kvar de forma equitativa cuando el trim de tensión está activado, es probable que establecer una banda inactiva no cero pueda hacer que se compartan mejor los kvar. La banda inactiva del trim de tensión está en unidades de porcentaje.

El punto de ajuste de trim de tensión define la fuente para el trim de tensión. Las selecciones son tensión nominal y ajuste de tensión de trim.

El ajuste desvío de trim remoto selecciona una entrada análoga para usar como desvío al punto de ajuste de trim de tensión. El ajuste desvío de trim remoto (%) especifica el rango, en porcentaje, del punto de ajuste de trim de tensión activo sobre el cual el trim de tensión puede estar desviado.

El ajuste tensión de trim define el valor del trim de tensión en voltios. Los valores de tensión alterna 1 a tensión alterna 4 definen el valor de trim de tensión cuando el elemento lógico Traspaso a Tensión Alterna es verdadero en la lógica programable de BESTLogicPlus.

Controlador de PID

El controlador del PID controla el desvío de tensión del LSM-2020 al regulador de tensión. El controlador ajusta la salida de desvío para llevar a cero el error entre la tensión deseada y la tensión medida del generador. Se proporcionan ajustes para ganancia proporcional, ganancia integral, ganancia derivada, constante derivativa de filtro, y ganancia de bucle abierto del controlador PID.

Control var / PF

El controlador var/PF se utiliza para implementar el control de var y del factor de potencia en el generador cuando está puesto en paralelo a la instalación, como lo indica el elemento lógico Parallel to Mains (paralelo a la red) de BESTLogicPlus. Si el control Var/PF está habilitado, el disyuntor del generador está cerrado, el generador está estable y el tipo de salida de control de desvío se establece en analógico (requiere LSM-2020), se activará el controlador Var/PF. Si el elemento lógico En paralelo a red principal es verdadero (true), el controlador Var/PF regulará la salida de kvar del generador para

alcanzar los niveles de factor de potencia o kvar deseados. Cuando no está en paralelo con la red principal, el controlador Var/PF controlará la salida de kvar para lograr un reparto de energía reactiva entre todos los generadores del sistema a través de comunicaciones internas del grupo electrógeno. Si el disyuntor del generador está abierto o el controlador está deshabilitado, la máquina funcionará en caída de tensión.

Cuando el control está habilitado y el modo de control está en var, el punto de consigna var puede ser derivado de un parámetro de usuario o de una entrada analógica. El DGC-2020 calcula un punto de consigna kvar operativo en base al ajuste de la fuente de punto de consigna kvar. Cuando está en Parámetro de usuario, el punto de consigna operativo kvar es igual al punto de consigna kvar configurado. Cuando el ajuste de la fuente de punto de consigna kvar está fijado en entrada LSM-2020 ó entrada AEM-2020, el punto de consigna operativo kvar es igual al valor calculado a partir de la entrada analógica. Los parámetros están disponibles para los valores kvar analog. Máx y kvar analog. Mín.

Cuando el modo de control está fijado en PF, el punto de consigna PF puede ser derivado de un parámetro de usuario o de una entrada analógica. El DGC-2020 calcula un punto de consigna PF operativo en base al ajuste de la fuente de punto de consigna PF. Cuando está en Parámetro de usuario, el punto de consigna operativo PFr es igual al punto de consigna PF configurado. Cuando el ajuste de la fuente de punto de consigna PF está fijado en entrada LSM-2020 ó entrada AEM-2020, el punto de consigna operativo PF es igual al valor calculado a partir de la entrada analógica. Los parámetros son disponibles para los valores PF analog. Máx y PF analog. Mín.

Cuando se conecta un LSM-2020 opcional, el tipo de salida de control de desvío debería ajustarse en analógico. De esta manera, se activa un controlador PID que controla la desviación var/PF del LSM-2020 en el regulador de tensión. El controlador ajusta la salida desviación para llevar a cero el error entre el Var/PF del generador deseado y el var/PF del generador medido. Se proporcionan ajustes para ganancia proporcional, ganancia integral, ganancia derivada, constante derivativa de filtro, ganancia de bucle abierto y ganancia en paralelo con red principal del controlador PID.

La caída de tensión porcentual que se usará cuando la unidad esté en modo de caída depende del ajuste del porcentaje de caída. En el modo de caída de tensión se ingresa cada vez que se abre el disyuntor del generador. La caída de tensión también es el modo cuando el disyuntor del generador está cerrado y el control de Var/PF está deshabilitado. Si quiere inhabilitar la caída de tensión, establezca el porcentaje de caída en 0. El ajuste Ganancia de caída de tensión determina el factor de ganancia aplicado al porcentaje de caída de tensión para compensar las diferencias del regulador y alcanzar la caída deseada. Para probar la caída, la unidad debe estar funcionando a plena carga y se debe comparar la tensión resultante en el generador con la caída deseada. Si no es posible hacer funcionar la unidad a plena carga, la prueba de caída puede realizarse con una carga parcial. La tensión esperada se determina mediante la siguiente ecuación.

Reducción de la tensión prevista en el estatismo – $(\text{carga real} / \text{capacidad de la máquina}) * (\text{porcentaje de estatismo} / 100) * \text{tensión nominal}$.

Si la caída de la tensión real no coincide con el valor previsto, calcular el error dividiendo la caída prevista y la caída real, el resultado será la ganancia de estatismo.

La velocidad de rampa se define como el ratio, en el porcentaje de la capacidad de la máquina, al que la máquina aumentará su var/PF cuando se carga o se conecta. Asimismo, la máquina utiliza dicho ratio para la descarga antes del enfriamiento. Si sólo está activa una máquina, el aumento no será válido.

Después de incrementar gradualmente (en rampa) la salida de kvar de un generador para colocarlo en línea o fuera de línea, podría producirse un exceso. La probabilidad de que se obtenga un exceso de kvar aumentará a medida que aumente la gradiente de la rampa. Generalmente, el exceso se reduce al disminuir la gradiente de la rampa al valor más bajo que se pueda ajustar. Si el exceso continúa siendo un problema, se puede utilizar el ajuste Ramp Overshoot Reduction (Reducción de exceso de rampa). Un ajuste de reducción de exceso del 0 % no afectará el exceso. Un ajuste del 100 % reducirá al máximo el exceso. La reducción de exceso de rampa debe estar establecida en el nivel óptimo. Una reducción insuficiente puede provocar un exceso, mientras que una reducción excesiva puede producir un subcance.

Los ajustes de control de desviación del AVR de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Ajustes Control Desviación, Ajustes de Control de Desviación AVR) se ilustran en la Figura 4-73.

Figura 4-73. Ajustes control desviación AVR

Ajustes de control de desviación del regulador

El tipo salida de control de desviación debe ajustarse para activarse cuando funcione sin el módulo de reparto de carga opcional.

El DGC-2020 ajusta la tensión y frecuencia del generador emitiendo señales de corrección de velocidad al regulador del generador. Las señales de corrección se emiten en forma de cierres de contactos de salida del DGC-2020. Dichas señales de corrección pueden ser continuas o proporcionales. La corrección proporcional utiliza impulsos de control de anchuras e intervalos. Al principio, se emiten impulsos largos si hay una gran diferencia de tensión y frecuencia. Conforme entran en acción los impulsos de corrección y se reducen las diferencias de tensión y frecuencia, las anchuras de los impulsos de corrección disminuyen proporcionalmente. Los impulsos de corrección proporcionales resultan ventajosos en aplicaciones donde los impulsos de corrección fijos podrían rebasar los objetivos de ajuste del desvío de regulación y del corrimiento de frecuencia.

Cuando se conecta un módulo de reparto de carga opcional, el tipo de salida de control de desvío debería ajustarse en analógico. De esta manera, se activa un controlador PID que controla la señal de desviación del módulo de reparto de carga al regulador de velocidad. El controlador ajusta la salida de desviación para llevar a cero el error entre la velocidad del generador deseada y la velocidad del generador medida. Se proporcionan ajustes para ganancia proporcional, ganancia integral, ganancia derivada, constante derivativa de filtro y ganancia de bucle abierto del controlador PID.

El ajuste de activación del trim de velocidad ajusta el trim de velocidad al punto de consigna del trim de velocidad cuando el disyuntor del generador está cerrado y la máquina ya no está puesta en paralelo a la utilidad.

Cuando la diferencia entre la velocidad medida y el punto de ajuste de trim de velocidad es menor que la banda inactiva de trim, el controlador de trim de velocidad lo tratará como un error de cero. Si el funcionamiento del sistema parece "nervioso" cuando el trim de velocidad está habilitado, establecer una banda inactiva no cero podría proporcionar un funcionamiento más fluido del sistema. Además, si las máquinas parecen no compartir kW de forma equitativa cuando el trim de velocidad está activado, es probable que establecer una banda inactiva no cero pueda hacer que se compartan mejor los kW. La banda inactiva del trim de velocidad está en unidades de Hz.

El ajuste Remote Speed Bias (Desvío de velocidad remota) permite desviar la velocidad de un grupo de generadores en un bus, en un intervalo máximo de $\pm 5\%$, para sincronizar el servicio. Cuando el ajuste Remote Speed Bias (Desvío de velocidad remota) se configura para la entrada del LSM-2020 o en una entrada del AEM-2020, el punto de ajuste de velocidad se calcula según la entrada analógica específica. El ajuste Remote Speed Bias (%) (Desvío de velocidad remota) corresponde al intervalo máximo y mínimo de entrada analógica.

Si el ajuste de velocidad está habilitado en todos los generadores de un sistema aislado, se garantiza que el sistema funcionará en el punto de ajuste de velocidad. Si no está habilitado en ninguna de las unidades, el sistema aislado puede desviarse del punto de ajuste de velocidad, según las velocidades configuradas inicialmente para los reguladores isócronos. El ajuste de velocidad debe estar habilitado o inhabilitado en todas las unidades de un sistema aislado. Si solo estuviera habilitado en un subconjunto

de unidades, el ajuste de velocidad y el reparto de carga pueden entrar en conflicto, lo que daría cierta imprevisibilidad al reparto de carga y la frecuencia del sistema.

Los ajustes de control de desviación del regulador de BESTCOMSP^{Plus} (DGC-2020, Ajustes de Control de Desviación, Ajustes de Control de Desviación del Regulador) se ilustran en la Figura 4-74.

Control kW – Ajustes de control de la potencia real

Cuando está activado, el DGC-2020, utilizado con un módulo de carga opcional, puede efectuar el reparto de kW entre generadores equipados de manera similar. El reparto de kW se puede realizar a través de Ethernet o de líneas analógicas. El método de comunicación se selecciona utilizando el ajuste Load Share Interface (Interfaz de reparto de carga). Cuando no hay un LSM-2020 opcional conectado, se inhabilita el control de kW.

El control se efectúa mediante un controlador PID que controla la señal de desviación de velocidad del módulo de reparto de carga al regulador de velocidad. El controlador ajusta la salida de desviación para llevar a cero el error entre la generación de kW deseada y la generación de kW medida.

Se proporcionan ajustes para ganancia proporcional, ganancia integral, ganancia derivada, constante derivativa de filtro y ganancia de bucle abierto del controlador PID.

El porcentaje de estatismo que se utilizará cuando la unidad está en el modo estatismo se fija mediante el ajuste de porcentaje de estatismo. El modo estatismo se ingresa cuando el disyuntor del generador está abierto. Asimismo, el estatismo se utilizará cuando el disyuntor del generador está cerrado, en caso de que el reparto de carga kW esté deshabilitado. Para desactivar el estatismo, fijar su porcentaje a 0. El ajuste de ganancia de estatismo determina el factor de ganancia aplicado al porcentaje de estatismo para compensar las diferencias del regulador y alcanzar los resultados de estatismo deseados. Para probar el funcionamiento del estatismo, la unidad debe estar cargada por completo y el resultado de la velocidad del generador debe compararse con el estatismo deseado. En caso de que no se pueda cargar la unidad por completo, la prueba de estatismo deberá efectuarse a una carga parcial. La velocidad prevista se determina mediante la siguiente ecuación.

Reducción del régimen previsto en el estatismo – $(\text{carga real} / \text{capacidad de la máquina}) * (\text{porcentaje de estatismo} / 100) * \text{velocidad nominal}$.

Si la caída del régimen real no coincide con el valor previsto, calcular el error dividiendo la caída prevista y la caída real, el resultado será la ganancia de estatismo.

La velocidad de rampa se define como el ratio, en el porcentaje de la capacidad de la máquina, al que la máquina aumentará su potencia real cuando se carga o se conecta. Asimismo, la máquina utiliza dicho ratio para la descarga antes del enfriamiento. Si sólo está activa una máquina, el aumento no será válido.

Después de incrementar gradualmente (en rampa) la salida de kW de un generador para colocarlo en línea o fuera de línea, podría producirse un exceso. La probabilidad de que se obtenga un exceso de kW aumentará a medida que aumente la gradiente de la rampa. Generalmente, el exceso se reduce al disminuir la gradiente de la rampa al valor más bajo que se pueda ajustar. Si el exceso continúa siendo un problema, se puede utilizar el ajuste Ramp Overshoot Reduction (Reducción de exceso de rampa). Un ajuste de reducción de exceso del 0 % no afectará el exceso. Un ajuste del 100 % reducirá al máximo el exceso. La reducción de exceso de rampa debe estar establecida en el nivel óptimo. Una reducción insuficiente puede provocar un exceso, mientras que una reducción excesiva puede producir un subbalance.

Cuando Parámetro de usuario está seleccionado para la fuente de nivel de carga básica, el ajuste del nivel básico de carga determina el porcentaje de la capacidad de la máquina al que se regulará el controlador kW en caso de que el generador esté en paralelo a la unidad. En caso de estar en paralelo a la unidad, el elemento lógico Parallel to Mains (En paralelo a la red) de BESTLogic^{Plus} debe ser accionado mediante la lógica o una entrada por contacto. En caso de llevar a cabo un funcionamiento en paralelo a la unidad y de no haberse implementado el elemento lógico Parallel to Mains, el DGC-2020 permanecerá en el reparto de carga kW y comenzará a funcionar al 100% de su capacidad o a una capacidad 0, ocasionando daños a la máquina o al sistema.

Cuando la fuente de nivel de carga básica está configurada para la entrada LSM-2020 o una entrada AEM-2020, el controlador de kW operativo se calcula a partir de la entrada analógica específica. Los parámetros son disponibles para las cargas básicas analog. máx y las cargas básicas analog. mín.

Cuando la unidad se descarga, el disyuntor del generador se abrirá si la potencia generada por la unidad cae por debajo del punto de consigna de apertura del disyuntor.

Ajustes control desviación regulador			
Tipo salida control de desviación Contacto	Ancho de impulso de Corrección (s) 0.0	kW Control de carga habilitado Activar	Porcentaje Droop (%) 0.000
Tipo contacto control de desviación Continuo	Intervalo de Impulsos de Corrección (s) 0.0	Interface Reparto de Carga Analógico	Punto de consigna apertura disyuntor (%) 0.0
Velocidad Ganancia proporcional (Kp) 1.000	Ajuste Habilitado Activar	Ganancia proporcional (Kp) 1.000	Ganancia de estatismo 1.000
Ganancia integral (Ki) 0.100	Banda inactiva para ajustes (Hz) 0.10	Ganancia integral (Ki) 0.100	Velocidad rampa (%/s) 20.0
Ganancia derivada (Kd) 0.000	Punto de consigna Trim de velocidad (Hz) 60.00	Ganancia derivada (Kd) 0.000	Reducción de exceso de rampa (%) 0
Constante derivativa de filtro (td) 0.000	Desviación Velocidad Remota No hay	Constante derivativa de filtro (td) 0.000	Nivel carga básica (%) 0.0
Ganancias de bucle abierto(Kg) 0.100	Desviación Velocidad Remota (%) 2.00	Ganancias de bucle abierto(Kg) 0.100	Fuente de nivel de carga básica Ajuste del usuario
		Ganancia en paralelo con alimentación 1.000	Carga básica analóg máx (%) 100.0
			Carga básica analóg mín (%) 0.0

Figura 4-74. Ajustes control desviación regulador

Gestión de Generadores Múltiples

Este grupo de ajustes se utiliza cuando el módulo de reparto de carga opcional (LMS-2020) se conecta al DGC-2020. Los ajustes de la gestión de generadores múltiples incluye ajustes para la salida AVR, la salida regulador, la salida reparto de carga, la función start/stop, la secuenciación del generador y la configuración de la red.

Salida AVR

La salida AVR se utiliza para cambiar el punto de consigna de tensión del generador. Si la respuesta está ajustada para aumentar, el aumento de desviación producirá una mayor tensión. Si la respuesta está ajustada para disminuir, el aumento de desviación producirá una menor tensión. Los ajustes se proporcionan para una corriente de salida mínima, una corriente de salida máxima, una tensión de salida mínima y una tensión de salida máxima.

Los ajustes de la salida AVR de BESTCOMSPPlus (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples, Salida AVR) se ilustran en la Figura 4-75.

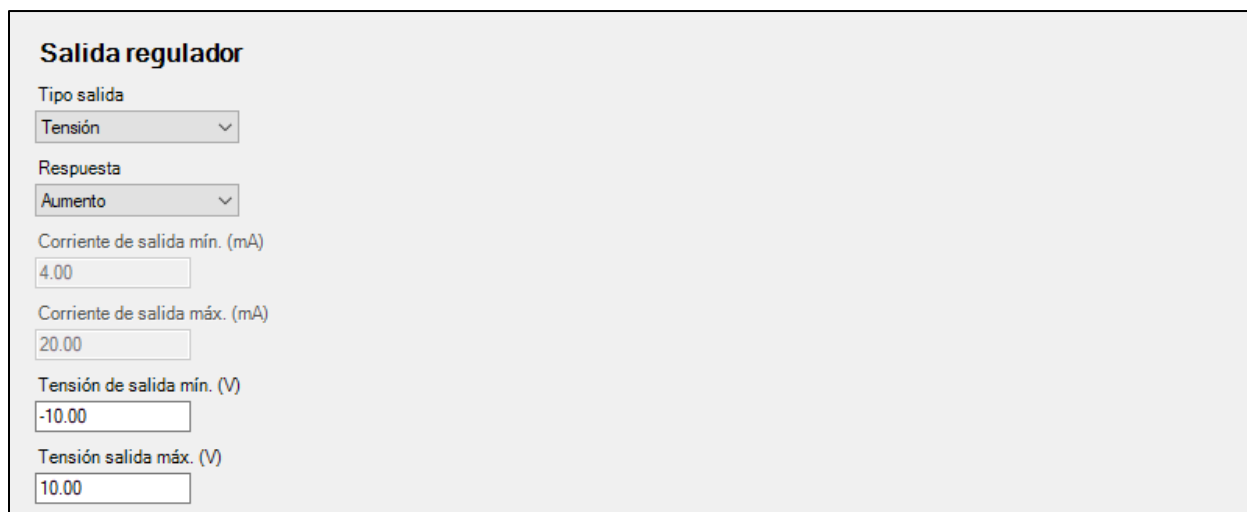
Salida AVR
Tipo salida Tensión
Respuesta Aumento
Corriente de salida mín. (mA) 4.00
Corriente de salida máx. (mA) 20.00
Tensión de salida mín. (V) -10.00
Tensión salida máx. (V) 10.00

Figura 4-75. Ajustes de salida AVR

Salida regulador

La salida regulador del LSM-2020 se utiliza para cambiar el punto de consigna de velocidad del generador. Si la respuesta está ajustada para aumentar, el aumento de desviación producirá una velocidad más rápida. Si la respuesta está ajustada para disminuir, el aumento de desviación producirá una velocidad más lenta. Los ajustes se proporcionan para una corriente de salida mínima, una corriente de salida máxima, una tensión de salida mínima y una tensión de salida máxima.

Los ajustes de la salida regulador de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples, Salida Regulador) se ilustran en la Figura 4-76.



Salida regulador

Tipo salida
Tensión

Respuesta
Aumento

Corriente de salida mín. (mA)
4.00

Corriente de salida máx. (mA)
20.00

Tensión de salida mín. (V)
-10.00

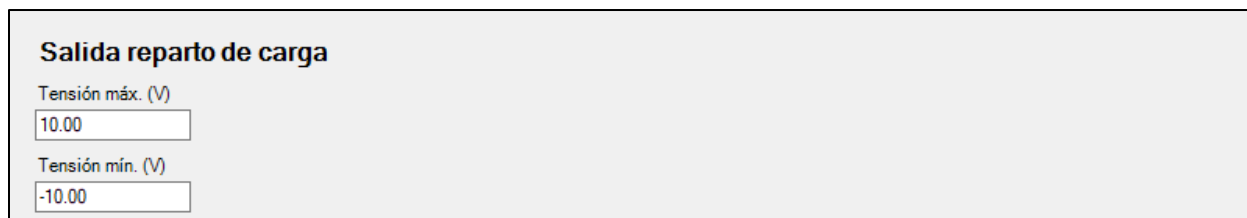
Tensión salida máx. (V)
10.00

Figura 4-76. Ajustes de Salida Regulador

Salida reparto de carga

El generador utiliza la salida reparto de carga medida para calcular el nivel de carga promedio integrado que servirá como punto de consigna para su controlador kW. Los ajustes se proporcionan para una tensión máxima y una tensión mínima.

Los ajustes de la salida reparto de carga de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples, Salida Reparto de Carga) se ilustran en la Figura 4-77.



Salida reparto de carga

Tensión máx. (V)
10.00

Tensión mín. (V)
-10.00

Figura 4-77. Salida Reparto de Carga

Función Start/Stop

Cuando está activada, la función Start/Stop (DSS) emite una solicitud de arranque y parada en base a la carga del sistema integrado. La función principal de la DSS es brindar la información de arranque y parada requerida para el controlador de secuenciación. La secuenciación del generador debe habilitarse para poder utilizar la función Start/Stop. Si la carga del sistema está por encima del nivel de ajuste y se ha superado la temporización del nivel de arranque correspondiente se emite una nueva solicitud de arranque. Si la carga del sistema está por debajo del nivel de parada temporizado y se ha superado la temporización de parada, se emite una solicitud de parada.

Los ajustes de la función start/stop de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples, Función Start/Stop) se ilustran en la Figura 4-78.

Función Start/Stop

Activación Start Stop demanda
Activar

Arranque 1
Arranque temporizado Nivel 1 (PU) Temporización nivel 1 arranque (s)
0.000 0.0

Arranque 2
Arranque temporizado Nivel 2 (PU) Temporización nivel 2 arranque (s)
0.000 0.0

Detener
Nivel parada temporizada (PU) Temporización parada (s)
0.000 0.0

Figura 4-78. Función Start/Stop

Secuenciación del Generador

La activación de la secuenciación en un grupo conectado en red de unidades de reparto de carga permite a dichas unidades controlar la carga mediante unidades de arranque y parada apropiadas, en base a un factor de demanda de carga y capacidad disponible. El modo de funcionamiento se utiliza para determinar el orden en el que cada generador de un grupo participará en la generación de energía de los sistemas a solicitud de la función start/stop. El ajuste de tiempo de arranque máximo define el tiempo que se deberá esperar entre la solicitud de arranque y la función start/stop para poder solicitar el arranque de la próxima unidad de prioridad. El ajuste de tiempo de parada máximo define el tiempo que se deberá esperar entre la solicitud de la función start/stop y la respuesta de la próxima unidad a dicha solicitud.

Cada módulo de reparto de carga mantiene su propio estatuto start/stop con respecto a la secuenciación. Cuando una unidad experimenta un cambio en el modo secuenciación del generador, dicho cambio se extenderá a todas las unidades conectadas que no están en el modo deshabilitado. El sistema informa a todas las unidades de la red sobre este cambio en el modo. Es posible la secuenciación de una unidad si está en el modo auto y su modo secuenciación no está deshabilitado.

En caso de que dos unidades tengan el mismo parámetro de orden de clasificación, el ID de secuenciación se utilizará para determinar que unidad tiene prioridad. Por ejemplo, si el modo secuenciación está ajustado para una organización en orden decreciente y ambas máquinas son de 100 kW, la unidad con el ID de menor secuenciación tendrá la prioridad. En caso de que ambas unidades dispongan del mismo ID de secuenciación, la unidad con el menor ID (basada en la dirección MAC) tendrá la prioridad.

En caso de que una unidad no efectúe una secuencia, se solicitará el próximo generador en la secuencia. En el siguiente ciclo de secuencia, se solicitará nuevamente el generador que no puede efectuar la secuencia previa.

La última máquina puede ser parada si no hay carga en el sistema desactivando Permitir Parada de Última Unidad.

Los ajustes de secuenciación del generador de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples) se ilustran en la Figura 4-79.

Los modos de secuenciación disponibles se definen en los siguientes párrafos.

Deshabilitado

Este es el único modo que puede coexistir con otro modo en un sistema conectado en red. Una unidad configurada como deshabilitada no participa en la secuenciación arranque y parada y no responde a las solicitudes de la función start/stop.

Tiempo de servicio escalonado

Si se selecciona este modo, las unidades tratarán que la prioridad de arranque de las unidades en red no deshabilitadas se ordene de forma ascendente con respecto a las horas de servicios restantes. En esta configuración, una red de unidades responderá a la solicitud de la función arranque iniciando, primero, la unidad con el menor número de horas de servicio restantes. Si una unidad está por debajo de cero de las

horas de servicio restantes, dicha unidad pasa a la posición más baja de prioridad de arranque. En caso de que a dos o más unidades les quede la misma cantidad de horas de servicio, la unidad con el ID de secuenciación más bajo tendrá mayor prioridad de arranque. Las unidades en el modo Auto Run (funcionamiento automático) con el mayor número de horas de servicio restantes responden, primero, a las solicitudes de la función parada.

Tiempo de servicio equilibrado

Si se selecciona este modo, las unidades tratarán que la prioridad de arranque de las unidades en red no deshabilitadas se ordene en forma ascendente con respecto a las horas de servicios restantes. En esta configuración, una red de unidades responderá a la solicitud de la función arranque iniciando, primero, la unidad con el mayor número de horas de servicio restantes. En caso de que dos o más unidades les quede la misma cantidad de horas de servicio, la unidad con el ID de secuenciación más bajo tendrá mayor prioridad de arranque. Las unidades en el modo Auto Run (funcionamiento automático) con el menor número de horas de servicio restantes responden, primero, a las solicitudes de la función parada.

Organización en orden decreciente

Si se selecciona este modo, las unidades tratarán que la prioridad de arranque de todas las unidades en red no deshabilitadas se ordenen en forma descendente con respecto a la capacidad de carga real. En esta configuración, una red de unidades responderá a la solicitud de la función arranque iniciando, primero, la unidad con la mayor capacidad de carga. En caso de que dos o más unidades dispongan de la misma capacidad, la unidad con el ID de secuenciación más bajo tendrá mayor prioridad de arranque. La orden de parada se efectuará de manera inversa a la orden de arranque.

Organización en orden creciente

Si se selecciona este modo, las unidades tratarán que la prioridad de arranque de todas las unidades en red no deshabilitadas se ordenen de forma ascendente con respecto a la capacidad de carga real. En esta configuración, una red de unidades responderá a la solicitud de la función arranque iniciando, primero, la unidad con la menor capacidad de carga. En caso de que dos o más unidades dispongan de la misma capacidad, la unidad con el ID de secuenciación más bajo tendrá mayor prioridad de arranque. La orden de parada se efectuará de manera inversa a la orden de arranque.

ID de la unidad más pequeña

Si se selecciona este modo, las unidades tratarán que la prioridad de arranque de todas las unidades en red no deshabilitadas se ordene de forma ascendente conforme al ID de secuenciación. En esta configuración, una red de unidades responderá a la solicitud de la función arranque, iniciando la unidad con el menor ID de secuenciación. Las unidades deben disponer de un ID de secuenciación único a fin de formar parte de la red. La orden de parada se efectuará de manera inversa a la orden de arranque.

Modo sistema de adopción

Si se selecciona este modo, las unidades comprobarán, primero, si existe un modo coherente en los controladores actualmente en red. Si se encuentra un modo coherente, se adopta dicho modo. En caso de no encontrar un modo coherente, la unidad entra en un estado incompatible con el modo. Si una discordancia de modo ocurre, verifique que todas las máquinas en la red están configuradas para el mismo modo de secuenciación del generador.

Secuenciación del generador

Modo
Tiempo de servicio escalonado ▼

ID de secuenciación
0

Seg. tiempo arranque gen. máx (s)
60

Seg. tiempo parada gen. máx (s)
60

Permitir Última Unidad Apagada
Desactivar ▼

Figura 4-79. Secuenciación del Generador

Configuración de la red

El ID de secuenciación de la unidad que se programa y los IDs de secuenciación de todas las otras unidades de un sistema en red se deberán ingresar en el cuadro de ID de secuenciación prevista. Si el estado de cualquier unidad cambia a offline (sin conexión) y la prealarma por falta de ID no está habilitada, aparece una prealarma por falta de ID en la interfaz del panel frontal y en la pantalla medición de BESTCOMSP^{lus}. Si se detecta el ID de secuencia previsto en dos o más unidades y la prealarma por repeticiones de ID está habilitada, aparece una prealarma por repeticiones de ID en la interfaz del panel frontal y en la pantalla medición de BESTCOMSP^{lus}.

Los ajustes de configuración de la red de BESTCOMSP^{lus} (DGC-2020, Gestión de Generadores Múltiples, Configuración de la Red) se ilustran en la Figura 4-80.

Configuración de la red	
Id 1 de secuenciación previsto 0	Id 9 de secuenciación previsto 0
Id 2 de secuenciación previsto 0	Id 10 de secuenciación prevista 0
Id 3 de secuenciación previsto 0	Id 11 de secuenciación previsto 0
Id 4 de secuenciación previsto 0	Id 12 de secuenciación previsto 0
Id 5 de secuenciación previsto 0	Id 13 de secuenciación prevista 0
Id 6 de secuenciación previsto 0	Id 14 de secuenciación prevista 0
Id 7 de secuenciación previsto 0	Id 15 de secuenciación prevista 0
Id 8 de secuenciación previsto 0	Id 16 de secuenciación prevista 0

Figura 4-80. Ajustes de Configuración de la Red

Transmisores Programables

Las entradas del transmisor del DGC-2020 pueden personalizarse para obtener una óptima precisión de los transmisores de nivel de combustible, temperatura del refrigerante, y presión de aceite.

La curva característica de cada entrada de transmisor puede configurarse con 11 puntos como máximo. Cada punto puede asignarse a un valor de entrada de resistencia y a un valor de temperatura (transmisor de la temperatura del refrigerante), presión (transmisor de la presión de aceite) o porcentaje (transmisor del nivel de combustible) correspondiente. El ajuste de pendiente del transmisor ordena automáticamente los valores en la columna resistencia conforme a la necesidad del transmisor de una pendiente positiva o negativa. Los puntos de la curva del transmisor se acotan automáticamente en una curva de BESTCOMSPlus, que puede imprimirse.

Los puntos de la curva del transmisor configurados en BESTCOMSPlus pueden registrarse en el archivo configuración. Los datos destinados a los tres transmisores son automáticamente guardados con el archivo de configuración del DGC-2020.

Cualquier cambio efectuado en BESTCOMSPlus con respecto a los puntos del transmisor, pueden volver a los valores por defecto ajustados en fábrica. Asimismo, es posible crear un nuevo archivo de ajustes.

Los ajustes del transmisor programable de BESTCOMSPlus (DGC-2020, Transmisores Programables, Temperatura del Refrigerante, Presión de Aceite, Nivel de Combustible en Porcentaje) se ilustran en Figura 4-81. (Los contenidos y disposición de la pantalla de cada transmisor programable de BESTCOMSPlus son idénticos; a continuación, sólo se ilustra la pantalla de la temperatura del refrigerante del transmisor).

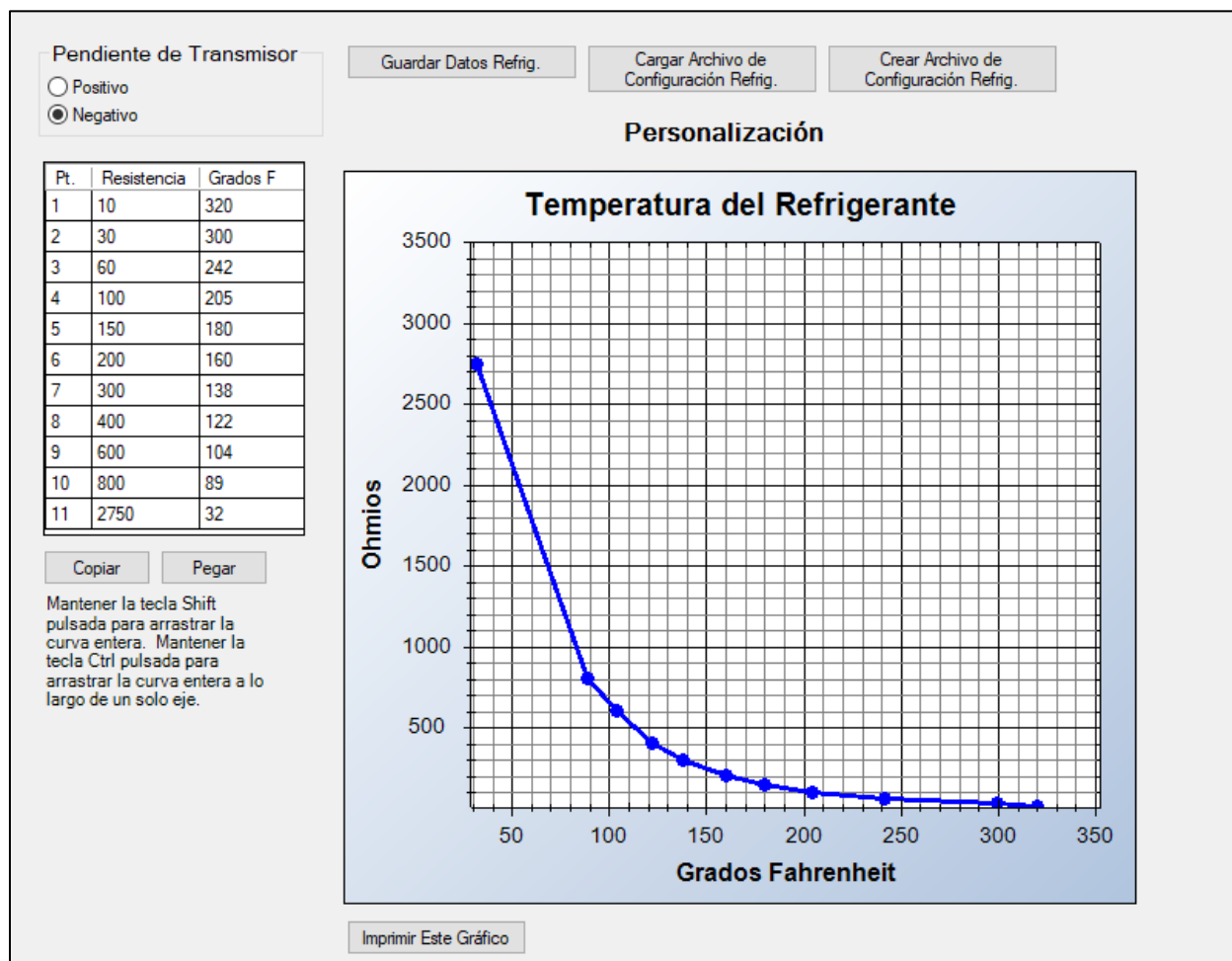


Figura 4-81. Ajustes de los Transmisores Programables

Lógica Programable *BESTlogic™Plus*

La Lógica Programable *BESTlogicPlus* se utiliza para ajustar todas las funciones lógicas del DGC-2020. Para información detallada sobre el uso de *BESTlogicPlus*, referirse a la Sección 5, *BESTlogicPlus Lógica Programable*.

Temporizadores lógicos

Para más detalles sobre la utilización de temporizadores lógicos, referirse a la Sección 5 *Lógica Programable BESTlogicPlus*.

Administración de Archivos

Un archivo de ajustes contiene todos los ajustes de DGC-2020 incluso la lógica.

Un archivo de ajustes creado en *BESTCOMSPlus* tendrá una de tres extensiones de archivo. Los archivos de ajustes creados en versiones 4.00.00 o posteriores reciben la extensión "bst4". Los archivos de ajustes creados entre las versiones 2.06.01 y 3.21.01, tendrán la extensión "bstx". Los archivos de ajustes creados en versiones anteriores a la 2.06.01 tendrán una extensión "bst".

Es posible guardar solo la lógica del DGC-2020 que se despliega en la pantalla de la Lógica programable de *BESTlogicPlus*, como un archivo separado de la biblioteca lógica. Esta capacidad es útil cuando se requiere una lógica similar para varios sistemas DGC-2020. La extensión de un archivo creado en *BESTCOMSPlus* será "bsl4" (versión 4.00.00 y posteriores), "bslx" (versiones de 2.06.01 hasta 3.21.01), o "bsl" (versiones anteriores a 2.06.01).

Es importante tener en cuenta que los ajustes y la lógica se pueden cargar al dispositivo juntos o por separado, pero siempre se descargan juntos. Para obtener más información sobre los archivos de la lógica, consulte el capítulo *BESTlogicPlus*.

Apertura de los archivos de configuración

Para abrir un archivo de configuración nuevo con BESTCOMPlus, desplegar el menú *File* y seleccionar *Open*. Aparece el cuadro de diálogo *Open*. Este cuadro de diálogo permite utilizar las técnicas tradicionales de Windows® para seleccionar el archivo que se desea abrir. Seleccionar el archivo y abrirlo, de esta manera los parámetros del archivo se generarán en una nueva instancia del BESTCOMPlus. Asimismo, es posible abrir un archivo haciendo clic en el icono *Open File* en la barra de menú inferior. Cuando se sigue esta operación, se solicitará al usuario cargar los parámetros y la lógica a partir del archivo hacia el dispositivo actual. Es posible seleccionar *Yes* o *No*. Los parámetros en la instancia actual se escribirán por encima con los ajustes del archivo abierto.

Guardando de un archivo de configuraciones

Seleccionar *Save* or *Save As* del menú desplegable *File*. Aparece un cuadro de diálogo que permite ingresar el nombre del archivo y la ubicación que se guardarán. Seleccionar el botón *Save* para completar el registro.

Carga de un archivo de configuración

Para cargar un archivo de configuración al DGC-2020, se deberá, primero, abrir el archivo en BESTCOMSPPlus o crear el archivo utilizando BESTCOMSPPlus. Luego, desplegar el menú *Communication* y seleccionar *Upload Settings*. Se deberá ingresar la contraseña. Si la contraseña es correcta, se inicia la carga y se muestra la barra de progreso.

Descarga de un archivo de configuraciones

Para descargar un archivo de configuraciones desde el DGC-2020, se deberá desplegar el menú *Communication* y seleccionar *Download Settings and Logic*. Si han cambiado los parámetros del BESTCOMSPPlus, se abrirá un cuadro de diálogo preguntado si se desea guardar los cambios de los parámetros actuales. Es posible seleccionar *Yes* o *No*. Tras haber guardado o descartado los parámetros actuales, se efectúa la descarga.

Impresión de un archivo de configuraciones

Para visualizar una vista previa de la impresión, seleccionar *Print Preview* del menú desplegable *File*. Para imprimir los ajustes, seleccionar el icono printer ubicado en la parte superior izquierda de la pantalla *Print Preview*.

Es posible pasar la vista previa e proceder directamente a la impresión desplegando el menú *File* y seleccionando *Print*. Se abre un cuadro de diálogo con la opción habitual de Windows® para configurar las propiedades de la impresora. Ejecutar este mando, según sea necesario, y luego seleccionar *Print*.

Comparación de archivos de configuración

BESTCOMSPPlus puede comparar dos archivos de configuración. Para utilizar esta función, desplegar el menú *Tools* y seleccionar *Compare Settings Files*. Aparece el cuadro de diálogo *BESTCOMSPPlus Settings Compare Setup* (Figura 4-82). Seleccionar la ubicación del primer archivo en *Left Settings Source* y seleccionar la ubicación del segundo archivo en *Right Settings Source*. Si se compara un archivo de configuración del disco duro del PC o dispositivo multimedia portátil, hacer clic en el botón *folder* y navegar por el archivo. Si se desea comparar los parámetros bajados de una unidad, hacer clic en el botón *Select Unit* para configurar el puerto de comunicaciones. Hacer clic en el botón *Compare* para comparar los archivos de configuración seleccionados.

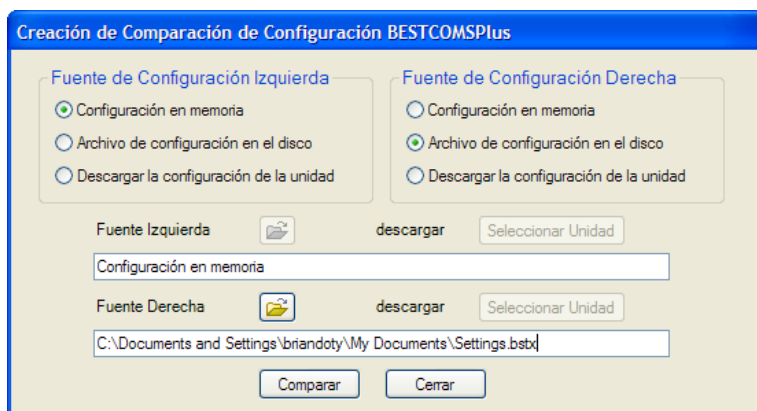


Figura 4-82. Configuración para Comparar los Ajustes del BESTCOMPlus

Aparecerá un cuadro de diálogo que notifica si existe alguna diferencia. El cuadro de diálogo *BESTCOMSPUs Settings Compare* (Figura 4-83) se muestra en donde es posible visualizar todas las configuraciones (*Show All Settings*), visualizar sólo las diferencias (*Show Settings Differences*), visualizar toda la lógica (*Show All Logic Paths*) o visualizar las diferencias lógicas (*Show Logic Path Differences*). Al finalizar, seleccionar *Close*.

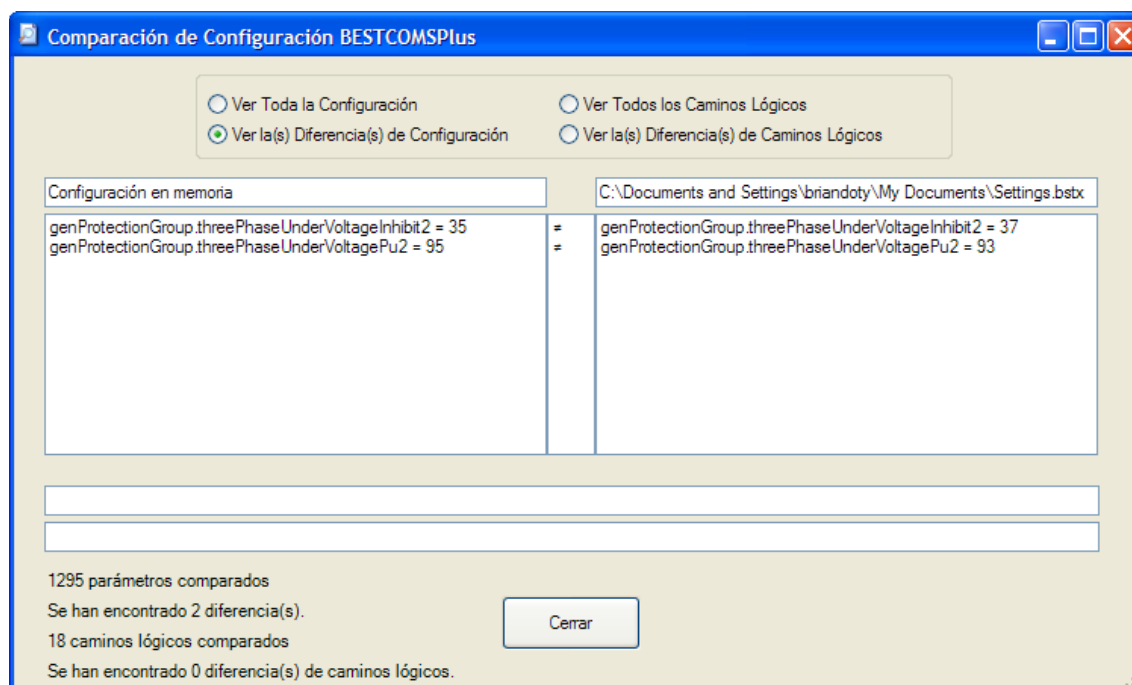


Figura 4-83. Comparación de Configuraciones del BESTCOMPlus

Carga de Firmware en el DGC-2020 y los módulos de expansión

NOTA

La más reciente versión del software del BESTCOMSPUs debe ser descargada desde el site web de Basler Electric e instalado antes de realizar un carga de firmware.

Un paquete completo (device package) integra un firmware y un módulo de idioma. El firmware integrado es el programa operativo que controla las acciones del DGC-2020. El DGC-2020 almacena el firmware en su memoria flash no volátil, que se puede reprogramar por medio de los puertos de comunicación. No es necesario cambiar los chips de la memoria EPROM cuando se actualiza el firmware con una nueva versión.

Las futuras mejoras de las funcionalidades del DGC-2020 podrán necesitar la actualización del firmware. Como se cargan los ajustes por defecto al efectuar la actualización del firmware del DGC-2020, hay que pensar en guardar los ajustes utilizados en un archivo (abajo “archivo de configuración”) antes de proceder a la actualización.

El idioma de la pantalla LCD del panel delantero puede cambiarse cargando otro módulo de idioma en el DGC-2020. El DGC-2020 almacena el módulo de idioma en su memoria flash no volátil. El módulo de idioma contiene las traducciones en todos los idiomas disponibles para el DGC-2020. El módulo de idioma puede reprogramarse mediante el puerto de comunicación. En general, cada vez que se actualiza un firmware en el DGC-2020, se debe cargar asimismo el módulo de idioma.

El DGC-2020 puede utilizarse conjuntamente con varios módulos de expansión, que extienden las capacidades del DGC-2020. Los módulos de expansión para el DGC-2020 incluyen los dispositivos LSM-2020, CEM-2020 y AEM-2020. Cuando se actualiza el firmware en cualquier componente de este sistema, se debe cargar asimismo el firmware en TODOS los demás elementos del sistema para asegurar la compatibilidad de las comunicaciones entre los diferentes componentes.

ATENCIÓN

El orden en el que se actualizan los componentes del sistema tiene mucha importancia. Si en el sistema (compuesto por un DGC-2020 y varios módulos de expansión), el DGC-2020 está comunicando con todos los módulos, **se deberán actualizar los módulos de expansión antes del DGC-2020**. Esto es necesario porque el DGC-2020 debe ser capaz de comunicar con el módulo de expansión antes de estar en condiciones para poder enviarle el firmware. Si se actualiza primero el DGC-2020 y que el nuevo firmware integra un cambio relativo al protocolo de comunicación con los módulos de expansión, es posible que los módulos de expansión ya no puedan comunicar con el DGC-2020 actualizado. Si no hay comunicación entre el DGC-2020 y los módulos de expansión, no será posible actualizarlos.

NOTA

Si se corta la alimentación o se interrumpe la comunicación durante la transferencia del archivo, el DGC-2020 dejará de funcionar y no se podrá recuperar automáticamente. Si esto ocurre o si la HMI del panel frontal se pone en blanco y todos los LEDs están destellando a una tasa de 2 segundos, el DGC-2020 no tendrá un firmware válido instalado y el firmware debe ser subido otra vez. Para acompañar esto, cicle la energía al DGC-2020 y active el plug-in del DGC-2020 en BESTCOMSPlus. Seleccione Upload Device Files desde el menú Communication y proceda manualmente.

Actualización del firmware de los módulos de expansión

Se utiliza el siguiente procedimiento para actualizar el firmware en los módulos de expansión del DGC-2020. Se debe realizar esta operación antes de actualizar el firmware en el DGC-2020. Si el sistema no integra ningún módulo de expansión, ir a la sección *Actualización del firmware en el DGC-2020*.

1. Poner el DGC-2020 en modo OFF. Para ello, hacer clic en el botón *Off* de la pantalla *Control* en el Explorador de Medición o pulsar el botón *Off* del panel delantero del DGC-2020.

2. Habilitar los módulos de expansión presentes en el sistema. Si no se han activado ya, hacerlo mediante la pantalla de ajuste del sistema: AJUSTES->PARÁMETROS DEL SISTEMA->AJUSTES DEL SISTEMA.
3. Comprobar que el DGC-2020 y todos los módulos de expansión están comunicando. Para ello, comprobar el estado de prealarma utilizando el Explorador de Medición en BESTCOMSPlus o, directamente a partir del panel frontal, navegando hasta MEDICIÓN->ESTADO DE LAS ALARMAS->PREALARMAS. Cuando las comunicaciones se efectúan correctamente, el estado de prealarma no menciona una *Pérdida de las comunicaciones*.
4. Conectarse con el DGC-2020 mediante el puerto USB si todavía no está conectado. Las actualizaciones de firmware no deben efectuarse por medio del puerto Ethernet (salvo para el LSM-2020).
5. Seleccionar la operación *Cargar los archivos del dispositivo* en el menú desplegable *Comunicación*.
6. Se solicitará registrar el archivo de las configuraciones actuales. Seleccionar *Sí* o *No*.
7. Cuando aparece la pantalla del *Cargador del package para dispositivo Basler Electric* (Figura 4-84), hacer clic en el botón *Abrir* para navegar hasta el package que Basler Electric ha suministrado. Aquí están listados los *Archivos del Package* así como los *Detalles de los archivos*. Marque las casillas de verificación junto a cada uno de los archivos que desea cargar.

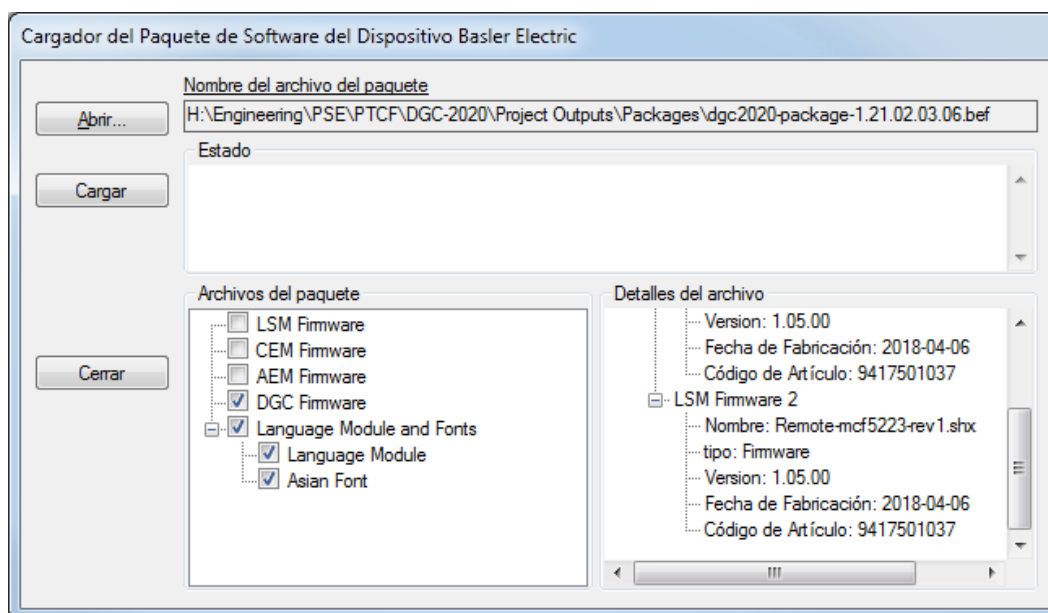


Figura 4-84. Cargador del package para dispositivos Basler Electric

8. Hacer clic en el botón *Cargar* y la pantalla de *Confirmación de la carga en el dispositivo* aparece. Seleccionar *Sí* o *No*.
9. Tras haber seleccionado *Sí*, aparece la pantalla de *Selección DGC-2020*. Seleccionar el puerto de comunicación para lanzar la carga. La actualización de firmware sólo es posible a nivel local mediante el puerto USB. Referirse a la Figura 4-85.

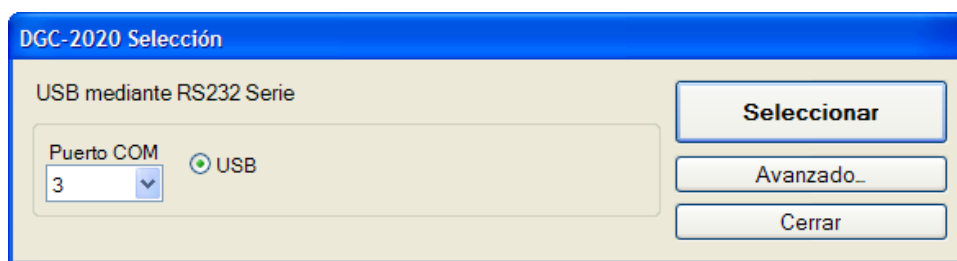


Figura 4-85. Selección DGC-2020

10. La pantalla *Procesando, esperar por favor* se visualiza durante la carga del/de los archivo(s). Ver Figura 4-86.

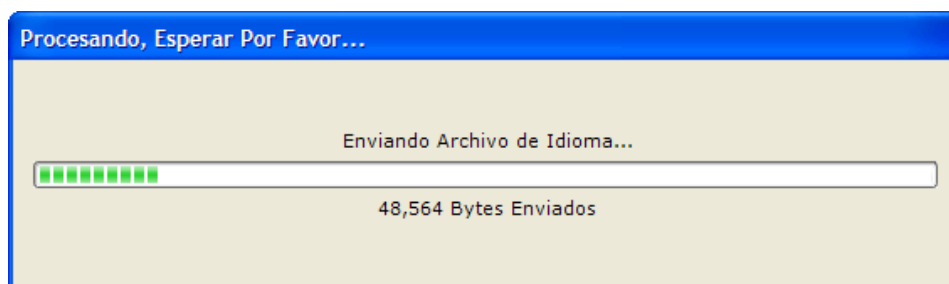


Figura 4-86. Procesando, esperar por favor...

11. Finalizada la carga del/de los archivo(s), hacer clic en el botón *Cerrar* de la pantalla del *Cargador del package para dispositivos Basler Electric* y desconectar las comunicaciones con el DGC-2020.

Actualización del firmware en el DGC-2020

- A. Actualizar el firmware del DGC-2020 y luego cargar un archivo de configuración guardado.
 1. Actualizar el firmware y el módulo de idioma del DGC-2020.
 - a. Conectarse con el DGC-2020 mediante BESTCOMSPPlus.
 - b. Seleccionar la operación *Cargar los archivos del dispositivo/Upload Device Files* en el menú desplegable *Comunicación/Communication*. Por el momento, no es necesario conectarse al DGC-2020. Se puede guardar o no los ajustes cuando el sistema lo solicita.
 - c. Abrir el archivo del package deseado (****dgc-2020-*****_xxyyzz.bef, donde **** puede ser un texto descriptivo adicional de longitud variable y xx.yy.zz es el número de versión del archivo del package.)
 - d. Marcar las casillas para *DGC-2020 Rev. 1* o *Rev. 2*. Las versiones de hardware 1 es el legado es el legado de la implementación de flash serial. Las versiones de hardware 2 es la nueva implementación de flash serial (comenzando con la versión de firmware 1.12.00). El BESTCOMSPPlus evita la carga de la versión incorrecta si está conectado a un DGC-2020 funcionando.
 - e. Hacer clic en el botón *Cargar/Upload* y seguir las instrucciones que aparecen para empezar el proceso.
 - f. Finalizada la carga, desconectar las comunicaciones con el DGC-2020.
 2. Cargar los archivos de ajuste guardados del DGC-2020.
 - a. Desconectar las comunicaciones con el DGC-2020.

- b. Cerrar todos los archivos de configuración.
- c. En el menú desplegable *Archivo / File*, seleccionar *Nuevo, DGC-2020 / New, DGC-2020*.
- d. Conectarse con el DGC-2020.
- e. Cuando se ha finalizado la lectura de todos los ajustes del DGC-2020, abrir el archivo de configuración guardado seleccionándolo, en el menú *BESTCOMSPlus*, con *Archivo, Abrir archivo / File, Open File*.
- f. Cuando *BESTCOMSPlus* solicita si se desea cargar los ajustes y la lógica en el dispositivo, hacer clic en *Si/Yes*.
- g. Si se producen errores durante la carga y aparecen indicaciones según las cuales la lógica no es compatible con la versión del firmware, comprobar que el número de estilo del DGC-2020 presente en el archivo guardado corresponde con el número de estilo del DGC-2020 en el cual el archivo está cargándose. El número de estilo presente en el archivo de configuración se encuentra en *BESTCOMSPlus*, en *AJUSTES GENERALES->NÚMERO DE ESTILO / GENERAL SETTINGS->STYLE NUMBER*.
- h. Si el número de estilo del archivo de configuración no corresponde con el del DGC-2020 en el cual se desea cargarlo, desconectarse con el DGC-2020 y modificar el número de estilo en el archivo de configuración.

NOTA

Si el archivo de ajustes fue guardado con una versión previa de firmware, el <i>BESTCOMSPlus</i> automáticamente realizará una conversión del archivo de ajuste para hacer que el archivo de ajuste compatible con la nueva versión de firmware.

Explorador de Medición

El Explorador de Medición es una herramienta de *BESTCOMSPlus* ideal para navegar por las siguientes pantallas de configuraciones del plugin DGC-2020.

- Información del dispositivo
- Motor
- Cargador de batería
- Generador
- Potencia
- Control de desviación
- Estadísticas de funcionamiento
- Estado
- Entradas
 - Entradas por contacto
 - Temporizadores de entradas de contactos
 - Entradas remotas LSM
 - Entradas por contacto remotas
 - Temporizadores de entradas de contactos remotos
 - Entradas analógicas remotas
 - Temporizadores de Entradas analógicas remotas
 - Entradas RTD remotas
 - Temporizadores de Entradas RTD remotas
 - Entradas termopar remotas
 - Temporizadores de Entradas de termopar remotas
 - Valores de las entradas analógicas remotas
 - Relé de Control Lógicos
- Salidas
 - Salidas por contacto
 - Elementos configurables
 - Temporizadores de elementos configurables

- Salidas por contacto remotas
 - Salidas analógicas remotas
 - Temporizadores de salidas analógicas remotas
- Protección configurable
 - Estado de la Protección configurable
 - Temporizadores de la Protección configurable
- Alarmas
- Registro de los eventos
- Temporizadores
 - Temporizadores lógicos
 - Temporizadores de Protección del Generador
 - Temporizadores de Prealarmas
 - Temporizadores de Alarmas
 - Temporizadores de falla de emisor
 - Temporizadores de arranque
 - Temporizadores de Rearranque Automático
 - Temporizadores de Funciones programables
 - Temporizadores de Sincronizador
 - Temporizadores de ejercicio
- Unidad de Control del Motor J1939
 - Datos de la ECU
 - Configuración del motor
 - DTC activo
 - DTC activo anteriormente
 - Estado de Yanmar
 - Estado de Isuzu
 - Estado de Deutz
- *mtu*
 - Alarmas *mtu*
 - Códigos de fallo *mtu*
 - Estado *mtu*
 - Estado de motor *mtu*
- Resumen
- Control
- Reloj de tiempo real
- Estatuto de la red del generador
- Secuenciación del generador
- Estado de transferencia de falla de alimentación
- Diagnósticos
 - Control
 - Gráfica de carga
 - Entradas De Emisores

El Explorador de Medición dispone de una función “Docking” que permite al usuario organizar y conectar pantallas de configuración. Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarlo, aparecerá un cuadrado azul transparente que representa la pantalla a retirar, siete flechas y una pestaña. Ver Figura 4-87. El Tabla 4-8 explica las leyendas de la Figura 4-87.

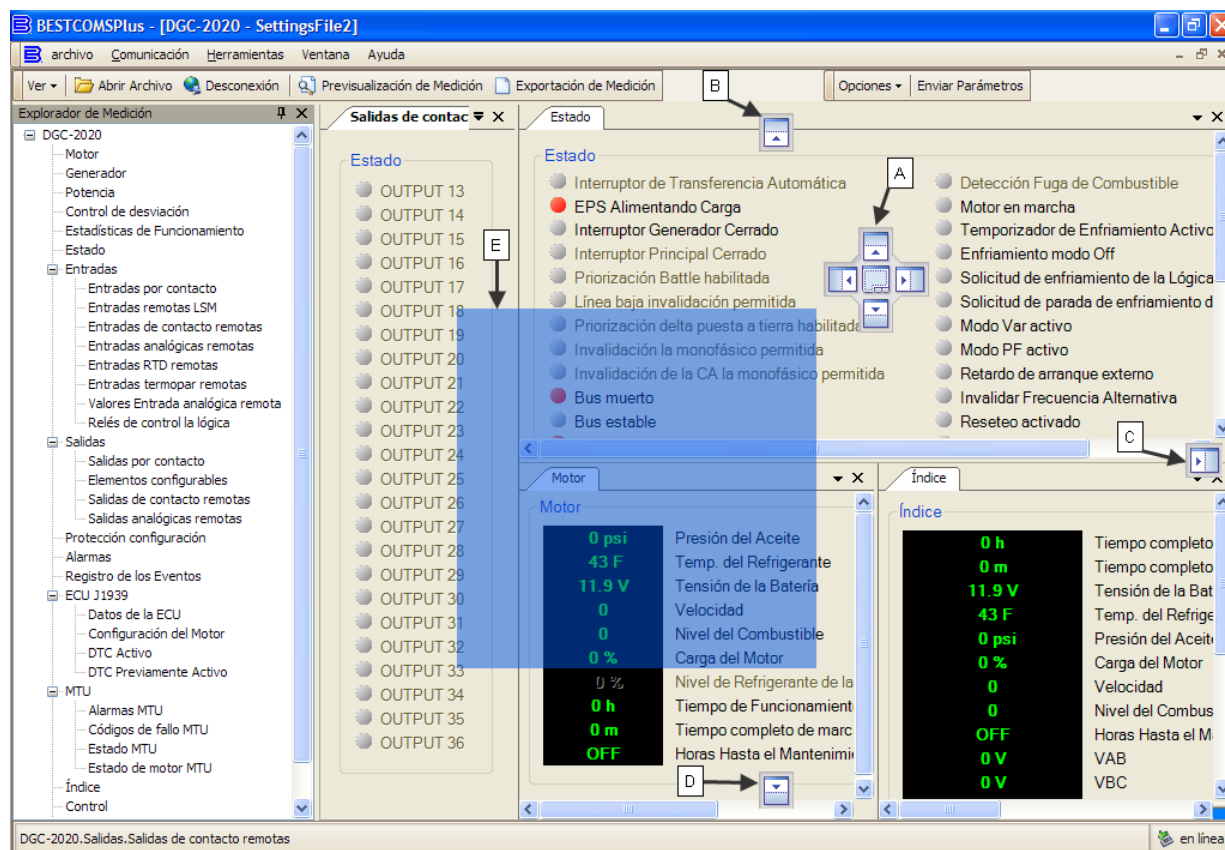
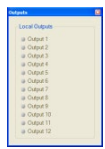


Figura 4-87. Opciones Docking, Medición

Tabla 4-8. Explicación de las Letras de Referencia en Figura 4-87

Letras de Referencia	Símbolo	Explicación
A		Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarla a uno de los recuadros de flecha, dicha pestaña se colocará dentro de la ventana seleccionada, en la ubicación seleccionada. Para colocar la pestaña de medición como una pestaña dentro de la ventana seleccionada, soltarla en el botón de pestañas ubicado al centro de los botones de flecha.
B		Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarla a este recuadro de flecha, dicha pestaña se colocará en la parte superior de la pantalla. Hacer clic en  (tachuela) para fijarla en la barra superior. Para mostrar una pantalla fijada, basta utilizar el ratón para pasar el cursor en la pestaña de la barra superior.
C		Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarla a este recuadro de flecha, dicha pestaña se colocará en la parte lateral de la pantalla. Hacer clic en  (tachuela) para fijarla en la barra lateral. Para mostrar una pantalla fijada, basta utilizar el ratón para pasar el cursores en la pestaña de la barra lateral.
D		Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarla a este recuadro de flecha, dicha pestaña se colocará en la parte inferior de la pantalla. Hacer clic en  (tachuela) para fijarla en la barra inferior. Para mostrar una pantalla fijada, basta utilizar el ratón para pasar el cursor en la pestaña de la barra inferior.

Letras de Referencia	Símbolo	Explicación
E		Al mantener presionado el botón izquierdo del ratón en una pestaña de medición y arrastrarla a cualquier parte de la pantalla, salvo a un recuadro de flecha, dicha pestaña se colocará como una pantalla de configuración flotante. Dicha pantalla flotante puede cerrarse más adelante haciendo clic en el botón ubicado en la esquina superior derecha. Asimismo, puede arrastrarse a uno de los recuadros de flecha utilizados para el docking.

Información del dispositivo

Esta pantalla suministra información de los dispositivos DGC-2020, LSM-2020, CEM-2020, y AEM-2020. Consulte la Figura 4-88.

Info dispositivo DGC-2020 DGC-2020-51BRBXEAH E01537568 3.20.01 9400209021 2018-05-15 3.00.00 9400201099 5.07.01 9400201075 5.07.01.12.10		Número de Modelo Número de Estilo Número de Serie Versión de la Aplicación Código de Artículo de la Aplicación Fecha de construcción de aplicación Versión del Código de Arranque Código Artículo del Módulo Idioma Versión del Módulo Idioma Número de pieza del módulo de fuente Versión del módulo de fuente
Identificación ID del Dispositivo DGC-2020		Módulo de reparto de carga -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- Versión de la Aplicación Versión del Código de Arranque Fecha de construcción de aplicación Número de Serie Código de Artículo de la Aplicación Número de Modelo
		Módulo de extensión de contactos -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- Versión de la Aplicación Versión del Código de Arranque Fecha de construcción de aplicación Número de Serie Código de Artículo de la Aplicación Número de Modelo
		Módulo de expansión analógica (AEM) -- -- -- -- -- -- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- ---- -- -- -- -- Versión de la Aplicación Versión del Código de Arranque Fecha de construcción de aplicación Número de Serie Código de Artículo de la Aplicación Número de Modelo

Figura 4-88. Medición, información del dispositivo

Motor

Esta pantalla brinda información y mide los componentes del motor. Referirse a Figura 4-89.

Motor	
0	Presión del Aceite
0	Temp. del Refrigerante
---	Tensión de la Batería
0	Velocidad
0	Nivel del Combustible
0 %	Carga del Motor
0	Nivel de Refrigerante de la ECU
0	Tiempo completo de marcha del motor en horas
0	Tiempo completo de marcha del motor en minutos
ECU	Fuente del tiempo de marcha de máquina
0	Horas Hasta el Mantenimiento
0	Nivel Fluido DEF del Tanque 1
0	Nivel Fluido DEF del Tanque 2
1,800	Revoluciones por minuto (RPM) solicitadas
50.00 %	Posición del pedal de la aceleración solicitada
0.00 %	Bias o sesgo de velocidad solicitado

Figura 4-89. Medición, Motor

Cargador de batería

Esta pantalla proporciona información y medición de los cargadores 1 y 2 de batería. Consulte la Figura 4-90.

Cargador de batería 1

115

Tensión

115

Corriente

115

Estado

115

Estado de la línea de potencia CA

Comunicaciones habilitadas

La configuración es Sens

Estado

Falla de comunicación

Falla de la batería

Falla del cargador

CA apagada

Límite térmico

Voltios CC altos

Voltios CC bajos

Voltios de arranque bajos

Ajustes no válidos

Falla de la unidad única

Prealarmas

Falla de comunicación

Falla de la batería

Falla del cargador

CA apagada

Límite térmico

Voltios CC altos

Voltios CC bajos

Voltios de arranque bajos

Ajustes no válidos

Falla de la unidad única

Cargador de batería 2

115

Tensión

115

Corriente

115

Estado

115

Estado de la línea de potencia CA

Comunicaciones habilitadas

La configuración es Sens

Estado

Falla de comunicación

Falla de la batería

Falla del cargador

CA apagada

Límite térmico

Voltios CC altos

Voltios CC bajos

Voltios de arranque bajos

Ajustes no válidos

Falla de la unidad única

Prealarmas

Falla de comunicación

Falla de la batería

Falla del cargador

CA apagada

Límite térmico

Voltios CC altos

Voltios CC bajos

Voltios de arranque bajos

Ajustes no válidos

Falla de la unidad única

Temperatura

115

Temperatura de la batería 1

115

Temperatura de la batería 2

Figura 4-90. Medición, Cargador de baterías

Generador

Esta pantalla permite la medición de las corrientes y tensiones del generador. Referirse a Figura 4-91.

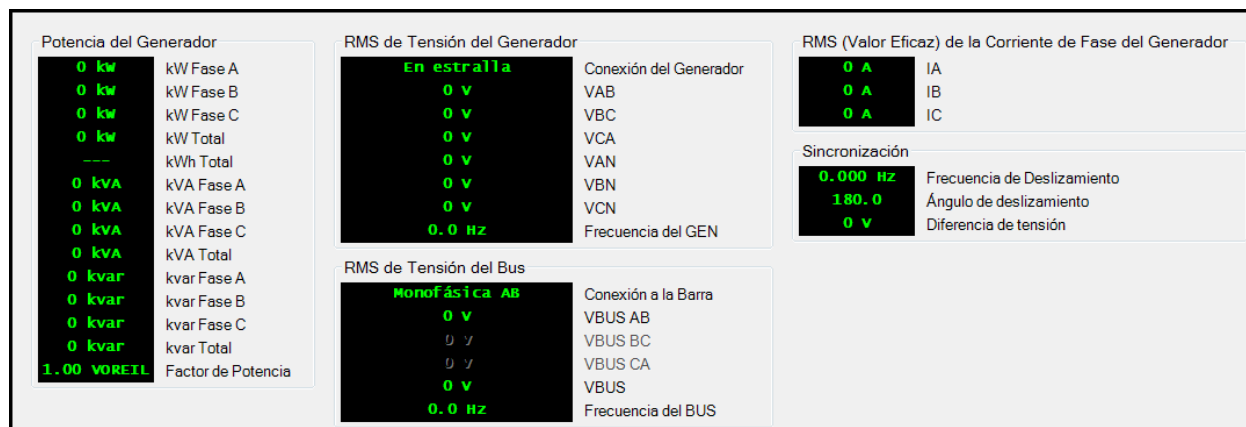


Figura 4-91. Medición, Generador

Potencia

Esta pantalla permite la medición del factor potencia y la potencia del generador. Referirse a Figura 4-92.

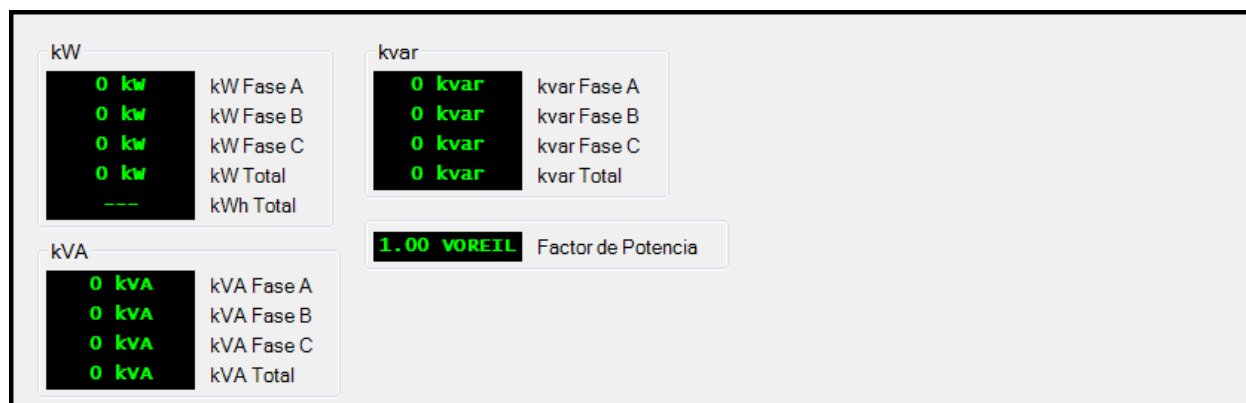


Figura 4-92. Medición, Potencia

Control de desviación

Esta pantalla indica el estado del modo var/PF y los niveles operativos. Referirse a la Figura 4-53.

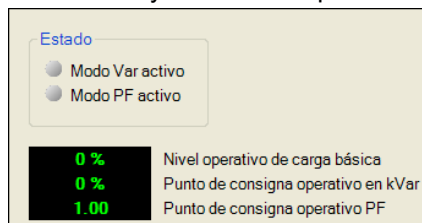


Figura 4-93. Medición, Control de desviación

Estadísticas de funcionamiento

Esta pantalla brinda información sobre Estadísticas Acumuladas de Funcionamiento, Estadísticas de Sesión de Funcionamiento y Fecha de Puesta en Servicio. Refiérase a la Figura 4-94.

El intervalo entre las operaciones de mantenimiento puede reiniciarse a partir de esta pantalla.

La Pre-alarma Horas hasta el Mantenimiento se configura en la pantalla Pre-alarmas en el Explorador de Configuración. El campo de Horas hasta el Mantenimiento va a mostrar "APAGADO" cuando la pre-

alarma Intervalo de Mantenimiento esté desactivada. Al hacer click en Restablecer Intervalo de Mantenimiento se restablece Horas hasta el Mantenimiento a un valor establecido para la pre-alarma Intervalo de Mantenimiento en la pantalla Pre-alarmas en el Explorador de Configuración.

La fuente del tiempo de funcionamiento del motor muestra la fuente de las horas del motor (DGC o ECU).

Para cambiar la Fecha de Puesta en Servicio, haga clic en *Modificar Fecha de Puesta en Servicio de DGC*. Aparecerá el cuadro de diálogo *Fecha de Puesta en Servicio de DGC*. Ingrese la fecha de la nueva puesta en servicio y haga click en *Cargar Datos al Dispositivo*. Haga clic en *Cerrar*. Tenga en cuenta que el campo Fecha de Puesta en Servicio en la pantalla BESTCOMSPlus se actualizará después de hacer click en el botón *Cerrar*.

Estadísticas de Funcionamiento Cumulado

Edición de las Estadísticas de Funcionamiento Cumulado

0

0

0 kWh

Número de Arranques

Horas Hasta el Mantenimiento

kWh Total

Resetear Intervalo de Mantenimiento

Horas

Minutos

0

0

0

0

0

0

Tiempo de Funcionamiento Total del Motor

Tiempo de Funcionamiento Con Carga

Tiempo de Funcionamiento Sin Carga

Fuente del tiempo de marcha de máquina

ECU

Estadísticas de Funcionamiento de la Sesión

Desde

0 kWh

Total de la Sesión del Generador

Horas

Minutos

0

0

0

0

Tiempo de Funcionamiento Total del Motor

Tiempo de Funcionamiento Con Carga

Tiempo de Funcionamiento Sin Carga

Fecha de Puesta en Servicio

0

Fecha de Puesta en Servicio

Edición de la Fecha de Puesta en Servicio de DGC

Figura 4-94. Medición, Estadísticas de Funcionamiento

Estado

Esta pantalla indica el estado de los disyuntores, modos e interruptores y estado de las conexiones I/O. El estado es TRUE (verdadero) cuando el LED correspondiente está rojo. Referirse a la Figura 4-95.

Estado

- Interruptor de Transferencia Automática
- EPS Alimentando Carga
- Interruptor Generador Cerrado
- Interruptor Principal Cerrado
- Priorización Battle habilitada
- Línea baja invalidación permitida
- Priorización delta puesta a tierra habilitada
- Invalidación la monofásico permitida
- Invalidación de la CA la monofásico permitida
- Nivel Bajo del Refrigerante
- Fallo Cargador de Batería
- Detección Fuga de Combustible
- Motor en marcha
- Modo var activo
- Modo PF activo
- Retardo de arranque externo
- Invalidar Frecuencia Alternativa
- Reseteo activado

Condición Generador

- Muerto
- Estable
- Falla
- Rotación Estandar
- Rotación Inversa

Condición de Red

- Muerto
- Estable
- Falla
- Rotación Estandar
- Rotación Inversa

Modulo ES Conectado

- LSM Conectado
- CEM Conectado
- AEM Conectado

Figura 4-95. Medición, Estado

Entradas

Entradas por contacto

Esta pantalla indica el estado de las entradas por contacto, alarmas de entradas por contacto y prealarmas de entradas por contacto. El LED rojo indica que el estado es TRUE. Referirse a la Figura 4-96.

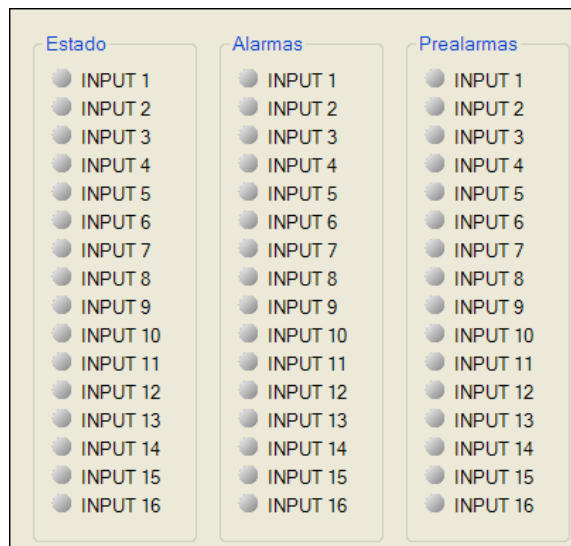


Figura 4-96. Medición, Entradas, Entradas por contacto

Temporizadores de entradas de contactos

Esta pantalla despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para las entradas de contacto. Consulte la Figura 4-97.

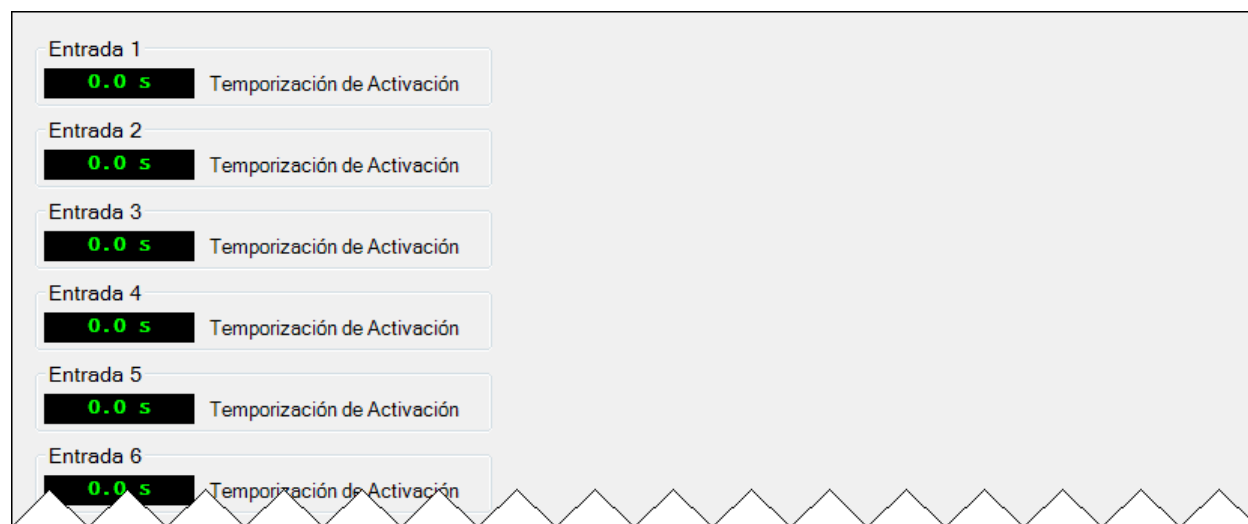


Figura 4-97. Temporizadores de entradas de contactos

Temporizadores de entradas de contactos remotos

Esta pantalla despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para las entradas de contacto remoto. Consulte la Figura 4-98.

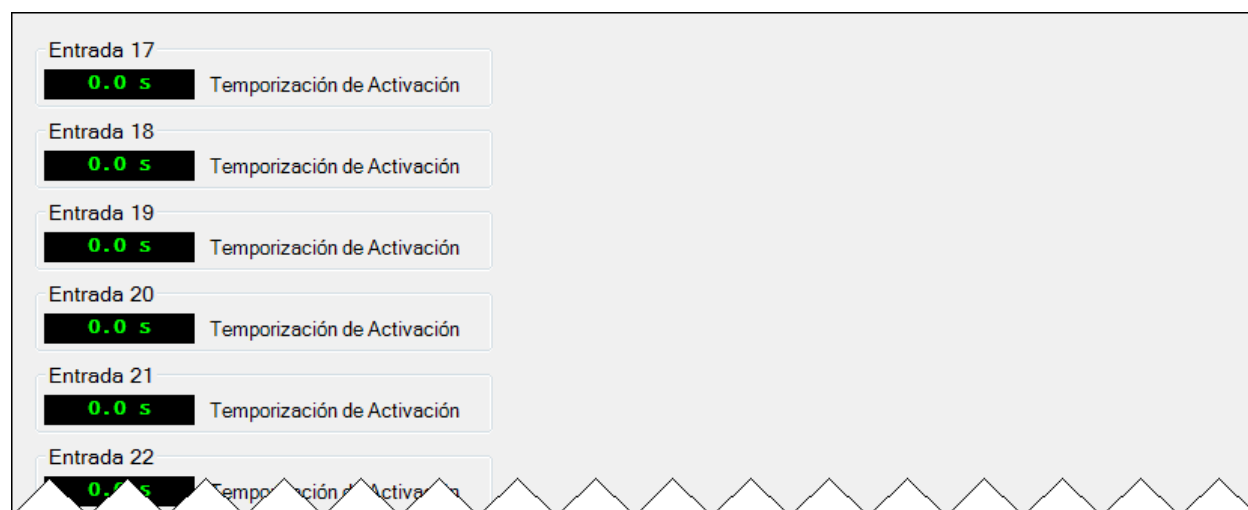


Figura 4-98. Temporizadores de entradas de contactos remotos

Entradas remotas LSM

Cuando un LSM-2020 opcional (Módulo de reparto de carga) está conectado, el valor de las entradas analógicas se visualiza en la pantalla. Se visualiza la tensión cuando la entrada está configurada para la tensión, y se visualiza la corriente cuando la entrada está configurada para la corriente. Referirse a la Figura 4-99.



Figura 4-99. Medición, entradas, entradas remotas LSM

Entradas por contacto remotas

Cuando un Módulo de Expansión de Contacto CEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla muestra el estado de las entradas remotas por contacto, las alarmas de entradas remotas por contacto configurables, y las prealarmas de entradas remotas por contacto. El LED rojo indica que el estado es TRUE. Referirse a la Figura 4-100.

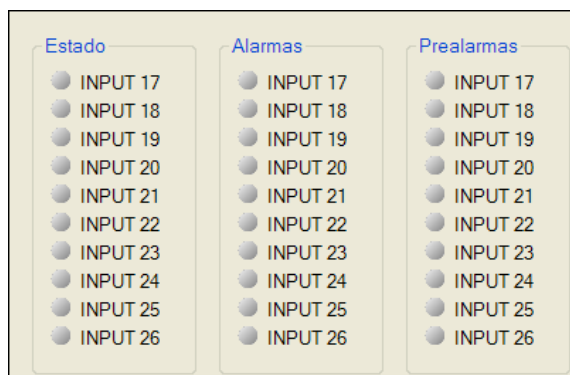


Figura 4-100. Medición, Entradas, Entradas remotas por contacto

Entradas analógicas remotas

Cuando un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla muestra el estado de las entradas analógicas remotas, las alarmas de las entradas analógicas remotas y las

prealarmas de las entradas analógicas remotas. Un LED rojo indica un estado TRUE (verdadero). Referirse a la Figura 4-101. Se ilustra la entrada analógica remota n°1.

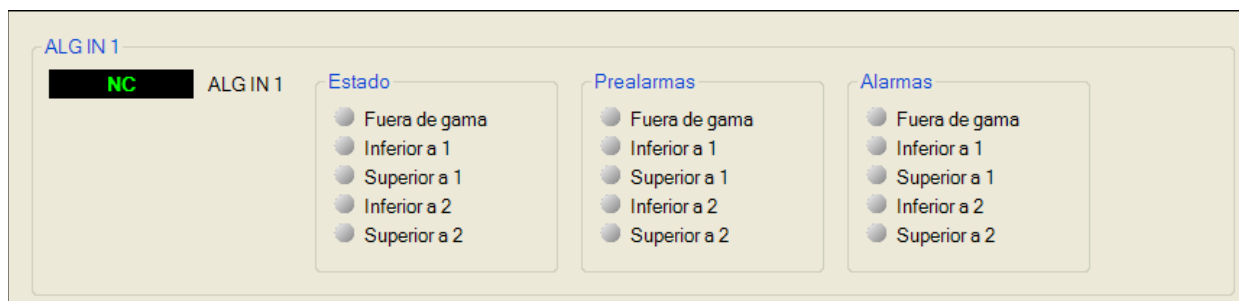


Figura 4-101. Medición, Entradas, Entradas remotas analógicas

Temporizadores de Entradas analógicas remotas

Esta pantalla despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Armado y Retardos de Activación para las entradas analógicas remotas. Consulte la Figura 4-102.

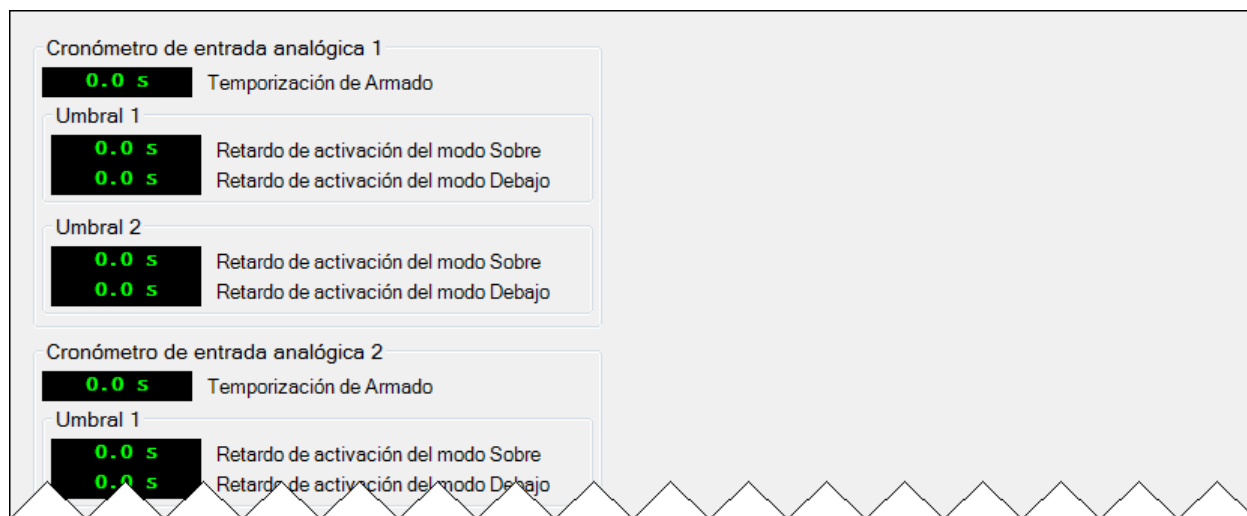


Figura 4-102. Temporizadores de Entradas analógicas remotas

Entradas RTD remotas

Cuando un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla muestra el estado de las entradas RTD remotas, las alarmas de las entradas RTD remotas y las prealarmas de las entradas RTD remotas. Un LED rojo indica un estado TRUE. Referirse a la Figura 4-103. Se ilustra la entrada RTD remota n°1.

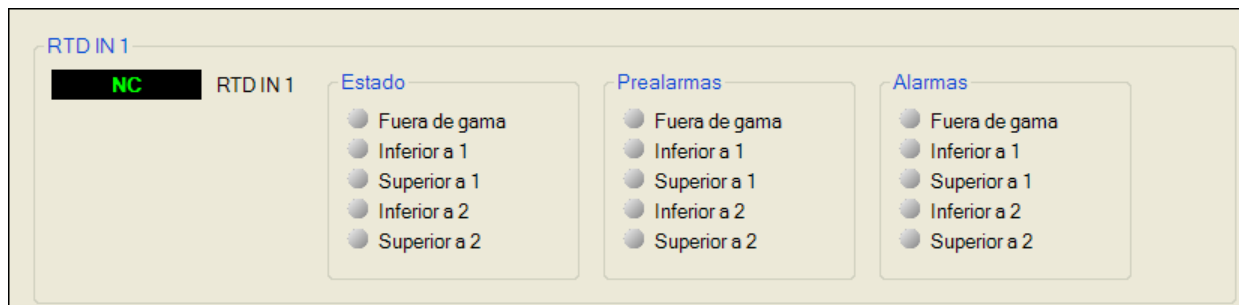


Figura 4-103. Medición, Entradas, Entradas remotas RTD

Temporizadores de Entradas RTD remotas

Esta pantalla despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Armado y Retardos de Activación para las entradas RTD remotas. Consulte la Figura 4-104.

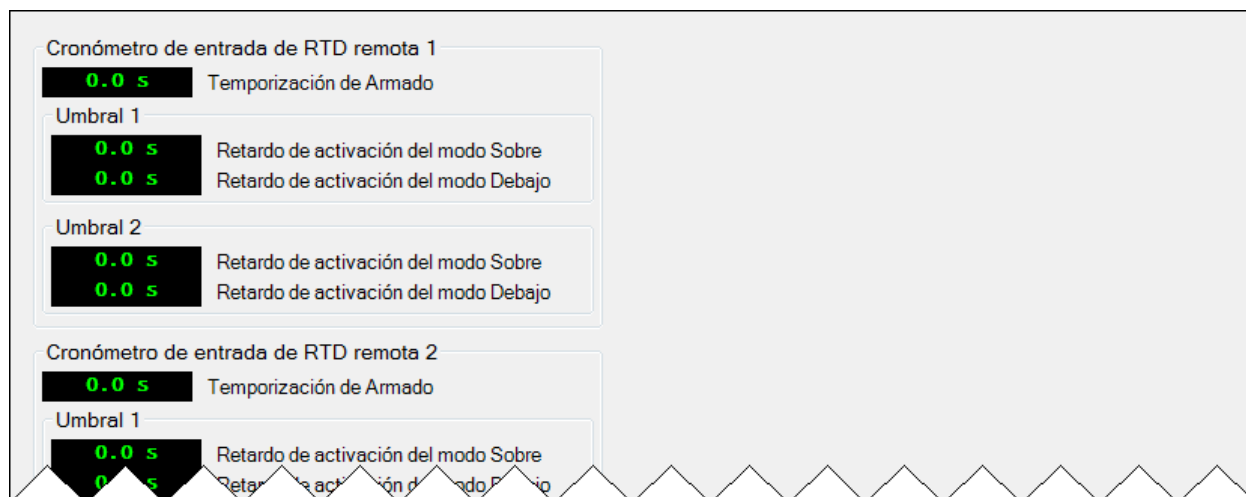


Figura 4-104. Temporizadores de Entradas RTD remotas

Entradas termopar remotas

Cuando un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla muestra el estado de las entradas termopar remotas, las alarmas de las entradas termopar remotas y las pre alarmas de las entradas termopar remotas. Referirse a la Figura 4-105.

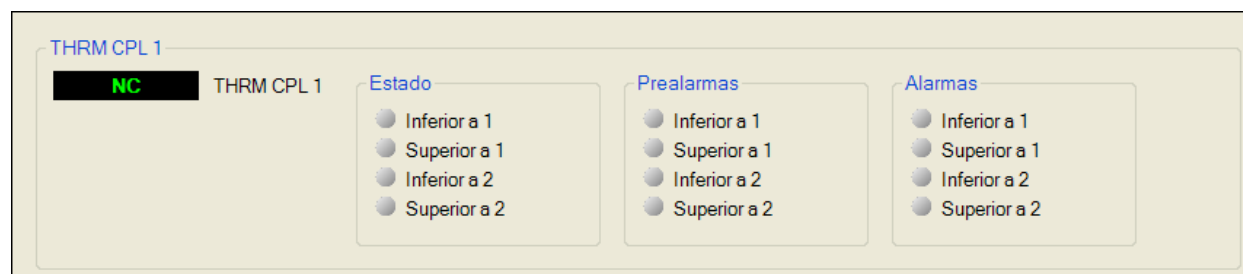


Figura 4-105. Medición, Entradas, Entradas remotas termopar

Temporizadores de Entradas de termopar remotas

Esta pantalla despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Armado y Retardos de Activación para las entradas remotas de Termopar. Consulte la Figura 4-106.

TERMOPAR 1

0.0 s Temporización de Armado

Umbral 1

0.0 s Retardo de activación del modo Sobre

0.0 s Retardo de activación del modo Debajo

Umbral 2

0.0 s Retardo de activación del modo Sobre

0.0 s Retardo de activación del modo Debajo

TERMOPAR 2

0.0 s Temporización de Armado

Umbral 1

0.0 s Retardo de activación del modo Sobre

0.0 s Retardo de activación del modo Debajo

Umbral 2

0.0 s Retardo de activación del modo Sobre

0.0 s Retardo de activación del modo Debajo

Figura 4-106. Temporizadores de Entradas de termopar remotas

Valores de las entradas analógicas remotas

Cuando un módulo de expansión analógica AEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla ilustra los valores de las entradas analógicas ajustadas, de las entradas sin ajustar, de las temperaturas en las entradas RTD, de las entradas RTD sin ajustar, de las temperaturas en las entradas termopar y de las entradas termopar sin ajustar. Para cada entrada analógica, el valor de entrada crudo medido es mostrado con el valor de entrada medido escalado. Esto es útil para chequeo sin el AEM-2020 está viendo un valor de entrada crudo válida (Ej. la entrada cruda de tensión de 0 a 10 V o entrada de corriente 4 a 20 mA). El valor escalado es la entrada cruda escalado al rango especificado por el valor Parámetro Mínimo y Parámetro Máximo en el ajuste Entrada Analógica Remota. Referirse a Figura 4-107.

Entradas analógicas ajustadas		Entradas analógicas sin ajustar	
NC	ALG IN 1	NC	ALG IN 1
NC	ALG IN 2	NC	ALG IN 2
NC	ALG IN 3	NC	ALG IN 3
NC	ALG IN 4	NC	ALG IN 4
NC	ALG IN 5	NC	ALG IN 5
NC	ALG IN 6	NC	ALG IN 6
NC	ALG IN 7	NC	ALG IN 7
NC	ALG IN 8	NC	ALG IN 8

Temperatura Entradas RTD		Entradas RTD sin ajustar	
NC	RTD IN 1	NC	RTD IN 1
NC	RTD IN 2	NC	RTD IN 2
NC	RTD IN 3	NC	RTD IN 3
NC	RTD IN 4	NC	RTD IN 4
NC	RTD IN 5	NC	RTD IN 5
NC	RTD IN 6	NC	RTD IN 6
NC	RTD IN 7	NC	RTD IN 7
NC	RTD IN 8	NC	RTD IN 8

Temperatura Entradas termopar		Entradas termopar sin ajustar	
NC	THRM CPL 1	NC	THRM CPL 1
NC	THRM CPL 2	NC	THRM CPL 2

Calibrar

Figura 4-107. Medición, Entradas, Valores de las entradas remotas analógicas

El botón *Calibrar* en la pantalla Valores de Entrada Analógico Remotos permite abrir una pantalla de *Calibración de la temperatura de las entradas analógicas* ilustrada en la Figura 4-108. Esta pantalla es útil para calibrar las entradas RTD 1 a 8 y las entradas termopar 1 y 2.

Calibración Temperatura Entrada analógica

Entrada	Valor
Entrada RTD #1 (F)	150.00
Entrada RTD #2 (F)	160.00
Entrada RTD #3 (F)	0.00
Entrada RTD #4 (F)	0.00
Entrada RTD #5 (F)	0.00
Entrada RTD #6 (F)	0.00
Entrada RTD #7 (F)	0.00
Entrada RTD #8 (F)	0.00
Entrada termopar #1 (F)	0.00
Entrada termopar #2 (F)	0.00

Cargar Datos en el Dispositivo Cerrar

Figura 4-108. Calibración de la temperatura de las entradas analógicas

Relé de Control Lógicos

Relés de Control Lógicos

Esta pantalla indica el estado de los relés de control lógicos. El estado es VERDADERO cuando el LED correspondiente es verde. Referirse a la Figura 4-109.

Estado Relés Lógica Control

- Relés Lógica Control 1
- Relés Lógica Control 2
- Relés Lógica Control 3
- Relés Lógica Control 4
- Relés Lógica Control 5
- Relés Lógica Control 6
- Relés Lógica Control 7
- Relés Lógica Control 8
- Relés Lógica Control 9
- Relés Lógica Control 10
- Relés Lógica Control 11
- Relés Lógica Control 12
- Relés Lógica Control 13
- Relés Lógica Control 14
- Relés Lógica Control 15
- Relés Lógica Control 16

Figura 4-109. Medidas, Salidas, Relés de Control Lógicos

Salidas

Salidas por contacto

Esta pantalla indica el estado de las salidas por contacto. El LED verde indica que el estado es TRUE (verdadero). Referirse a la Figura 4-110.

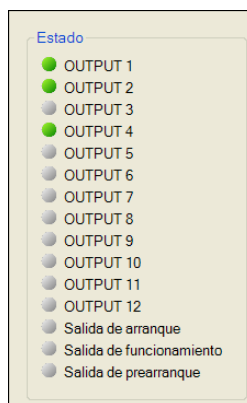


Figura 4-110. Medición, Salidas, Salidas por contacto

Elementos configurables

Esta pantalla indica el estado de los elementos configurables. También ilustra las alarmas y prealarmas de los elementos configurables. Un LED verde indica un estado TRUE. Referirse a la Figura 4-111.

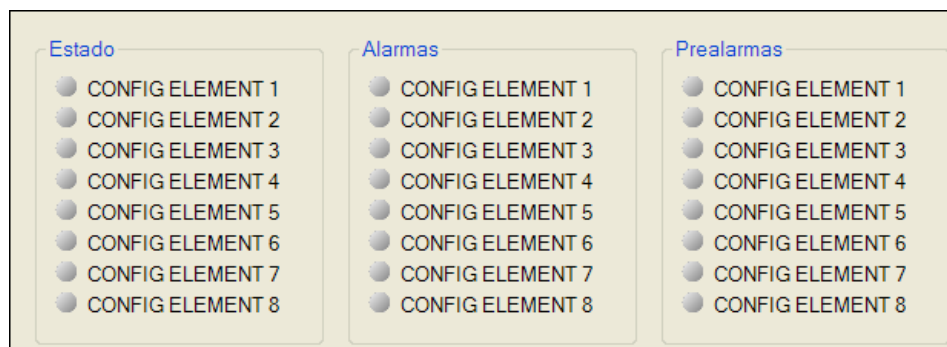


Figura 4-111. Medición, Salidas, Elementos configurables

Temporizadores de elementos configurables

Esta pantalla (Figura 4-112) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Activación y de Armado para los elementos configurables.

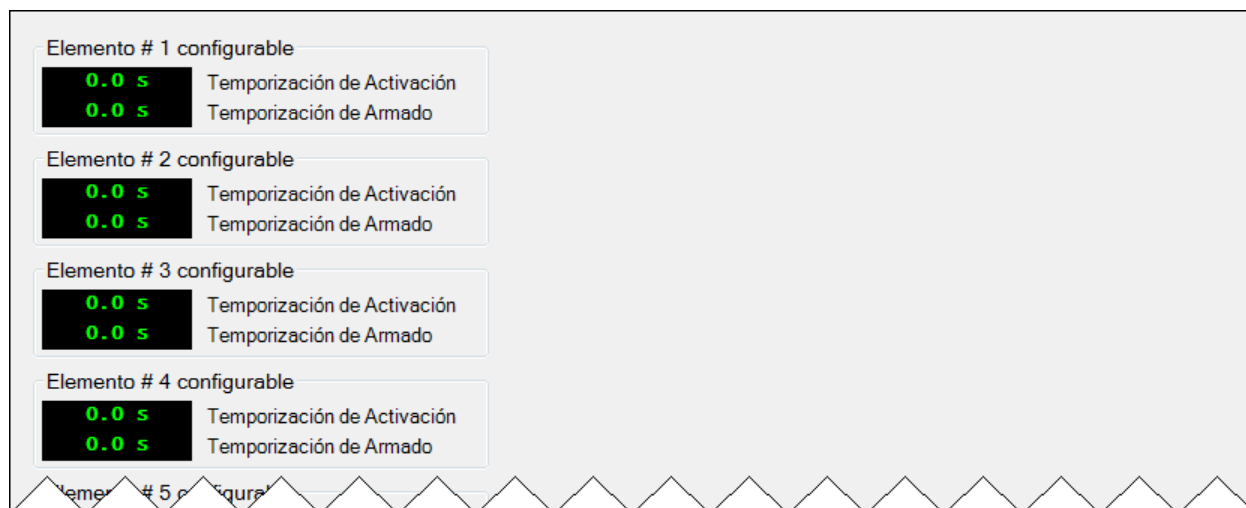


Figura 4-112. Explorador de medición, Diagnóstico, Temporizadores, Elementos configurables

Salidas por contacto remotas

Cuando un Módulo de Expansión de Contacto CEM-2020 opcional está conectado, esta pantalla muestra el estado de las salidas por contacto remotas. El LED verde indica que el estado es TRUE. Referirse a la Figura 4-113.

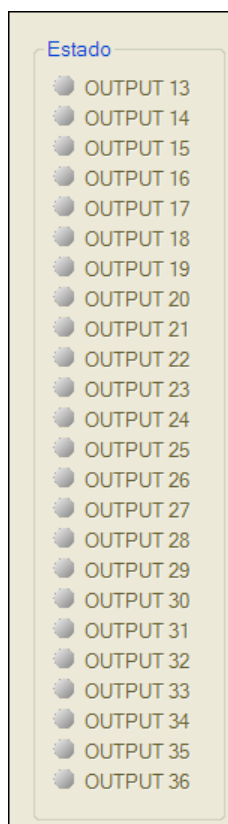


Figura 4-113. Medición, Salidas, Salidas remotas por contacto

Salidas analógicas remotas

Cuando un AEM-2020 (módulo de expansión analógica) opcional está conectado, esta pantalla indica el estado de las salidas analógicas remotas, los valores de las salidas analógicas ajustadas y los valores de las salidas analógicas sin ajustar. Un LED rojo indica un estado TRUE. Referirse a la Figura 4-114.

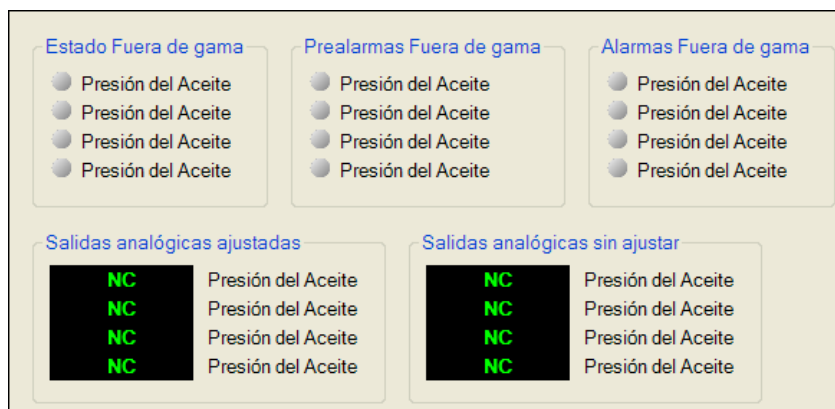


Figura 4-114. Medición, Salidas, Salidas remotas analógicas

Temporizadores de salidas analógicas remotas

Esta pantalla (Figura 4-115) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para los temporizadores de salida analógica remota.

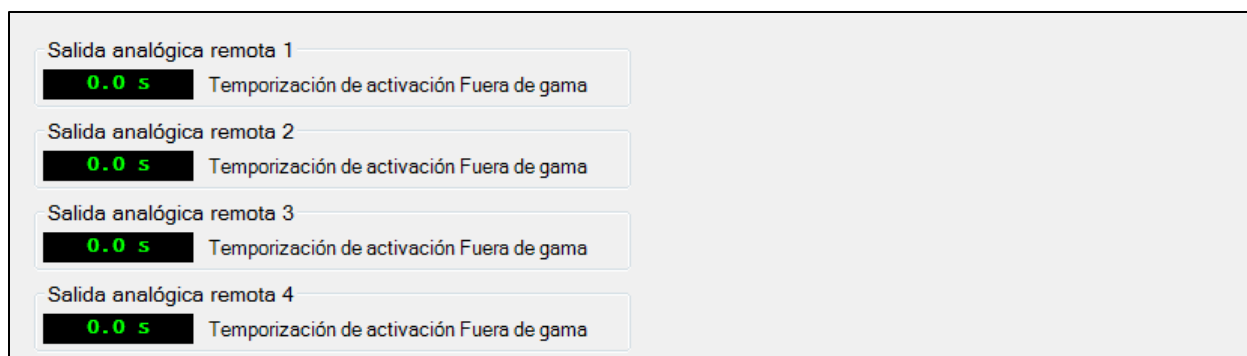


Figura 4-115. Temporizadores de salidas analógicas remotas

Protección Configurable

Esta pantalla indica el estado de la protección configurable. El estado es VERDADERO cuando el LED correspondiente está verde. Referirse a la Figura 4-116.

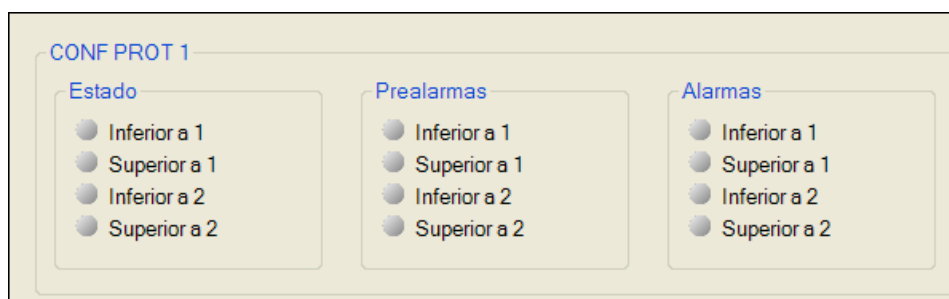


Figura 4-116. Medidas, Protección Configurable

Temporizadores de la Protección configurable

Esta pantalla (Figura 4-117) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Armado y umbrales superior e inferior de los elementos de protección configurables.

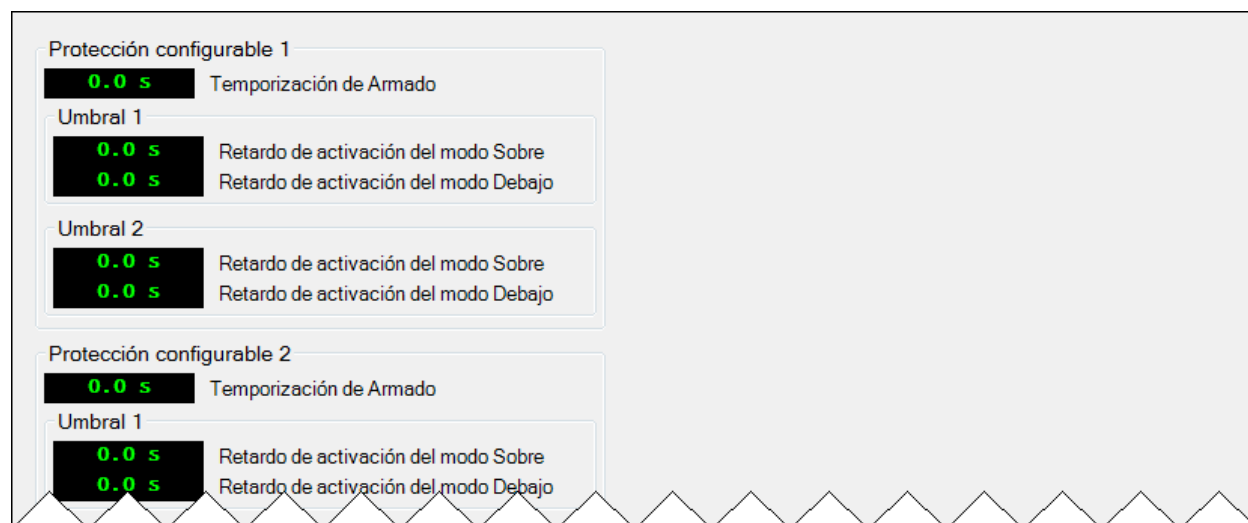


Figura 4-117. Explorador de medición, Diagnóstico, Temporizadores, Protección configurable

Alarmas

Esta pantalla indica el estado de las Alarmas, las Prealarmas, del Fallo del Transmisor y de la Protección del Generador. El LED rojo indica que el estado es TRUE. Las alarmas y prealarmas se resetean cuando el DGC-2020 se ajusta al modo Off. Las prealarmas Sync Fail at Gen Breaker, Gen Breaker Fail to Open, Gen Breaker Fail to Close, Sync Fail at Mains Breaker, Mains Breaker Fail to Open, and Mains Breaker Fail to Close pueden resetearse pulsando el botón *Reset* ubicado en el HMI del panel delantero.

Referirse a Figura 4-118.

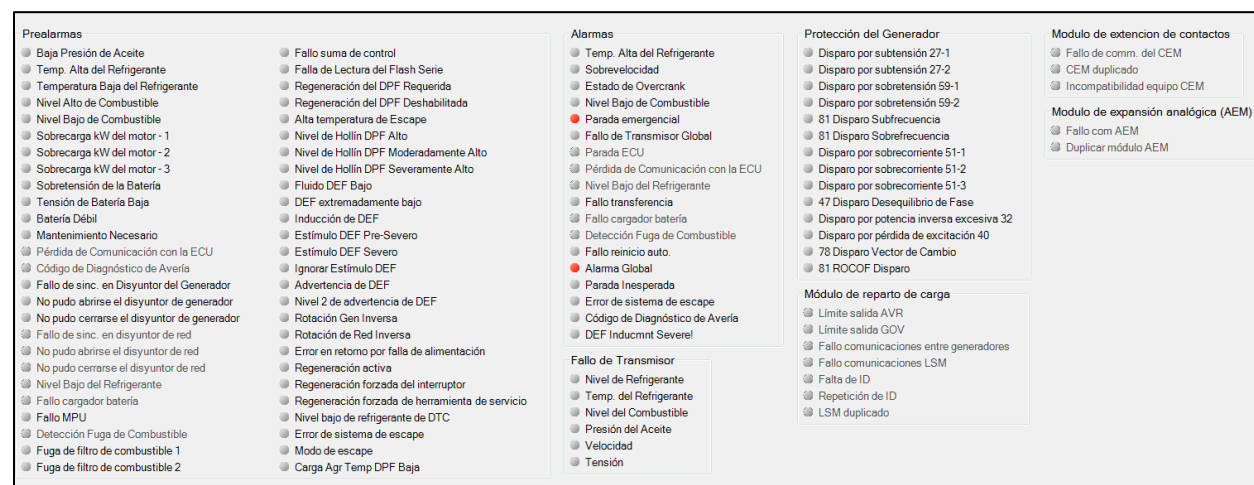


Figura 4-118. Medición, Alarmas

Temporizadores

Temporizadores lógicos

Esta pantalla (Figura 4-119) despliega el tiempo actual (conteo) de los temporizadores lógicos.

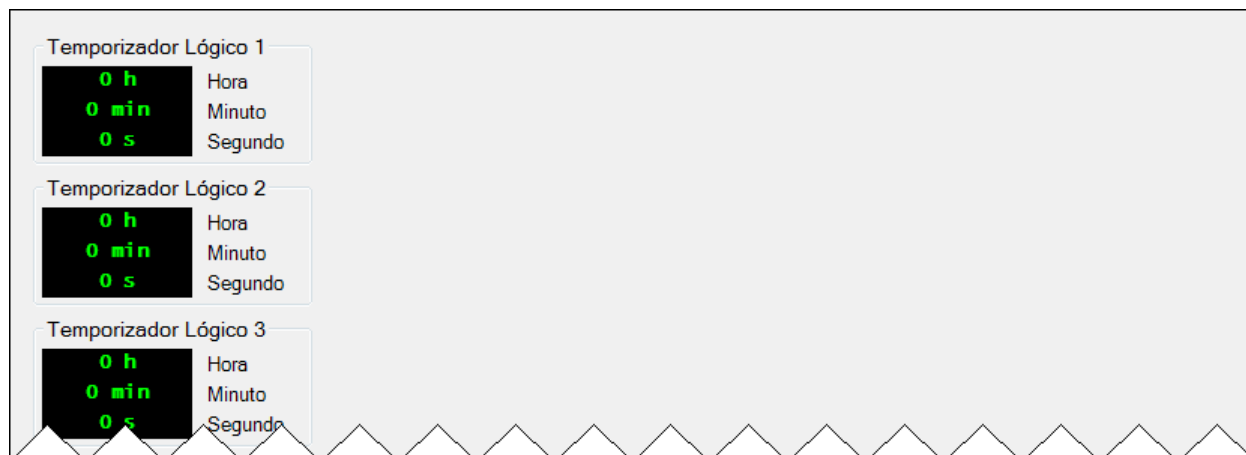


Figura 4-119. Explorador de medición, Diagnóstico, Temporizadores, Temporizadores lógicos

Temporizadores de Protección del Generador

Esta pantalla (Figura 4-120) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardo de Activación y de Armado para los temporizadores de protección del generador.

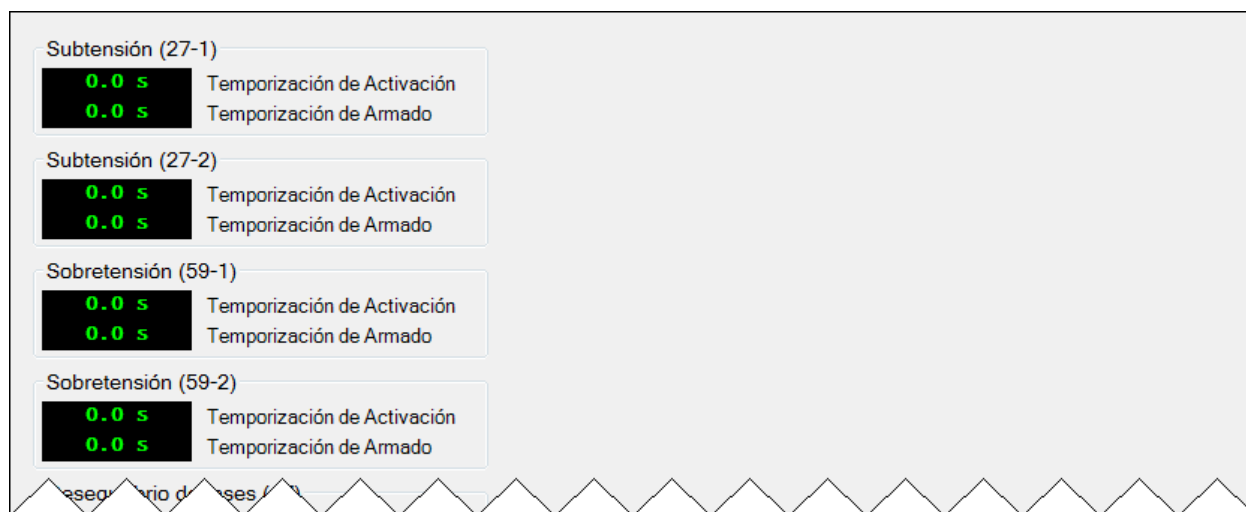


Figura 4-120. Temporizadores de Protección del Generador

Temporizadores de Prealarmas

Esta pantalla (Figura 4-121) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para los temporizadores de prealarma.

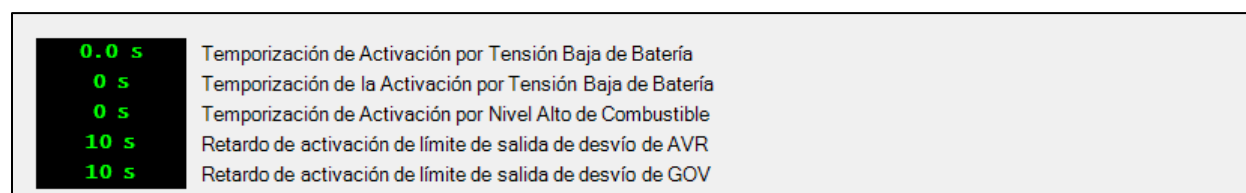


Figura 4-121. Temporizadores de Prealarmas

Temporizadores de Alarmas

Esta pantalla (Figura 4-122) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para los temporizadores de alarma.

0 s	Temporización de Armado por Temperatura Alta del Refrigerante
0 s	Retardo activación temp refrig alta
0 s	Temporización de Armado por Presión Baja del Aceite
0 s	Retardo activación presión aceite baja
0 s	Temporización de Activación por Nivel Bajo de Combustible

Figura 4-122. Temporizadores de Alarmas

Temporizadores de falla de emisor

Esta pantalla (Figura 4-123) despliega el tiempo actual (conteo) de Retardos de Activación para los temporizadores de falla de emisor.

300 s	Retardo de activación de temp de refrigerante
10 s	Retardo de activación de presión de aceite
10 s	Retardo de activación de nivel de combustible
10 s	Retardo de activación de detección de tensión
0 s	Retardo de activación de velocidad

Figura 4-123. Temporizadores de falla de emisor

Temporizadores de arranque

Esta pantalla (Figura 4-124) despliega el tiempo actual (conteo) de los temporizadores de arranque.

0 s	Prearranque
1 s	Lanzador
1 s	Reposo
0 s	Retraso Re arranque
0 s	Enfriamiento

Figura 4-124. Temporizadores de arranque

Temporizadores de Rearranque Automático

Esta pantalla (Figura 4-125) despliega el tiempo actual (conteo) de los temporizadores de arranque automático.

0 s	Reinicio auto

Figura 4-125. Temporizadores de Rearranque Automático

Temporizadores de Funciones programables

Esta pantalla (Figura 4-126) despliega el tiempo actual (conteo) de los temporizadores de función programable.

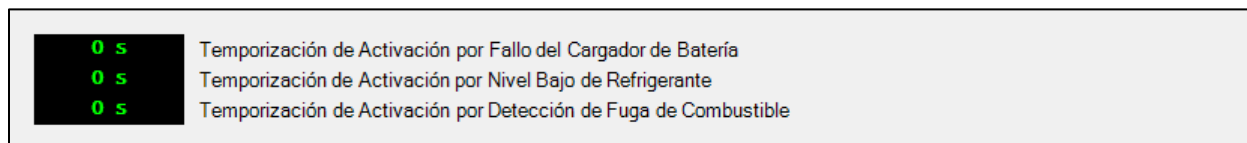


Figura 4-126. Temporizadores de Funciones programables

Temporizadores de Sincronizador

Esta pantalla (Figura 4-127) despliega el tiempo actual (conteo) de retardos de activación para los temporizadores de sincronizador.



Figura 4-127. Temporizadores de Sincronizador

Temporizador de Ejercitador

Esta pantalla (Figura 4-128) despliega el tiempo actual (conteo) de la longitud de la sesión, tiempo transcurrido de sesión, y tiempo hasta el próximo arranque para los temporizadores del ejercitador.

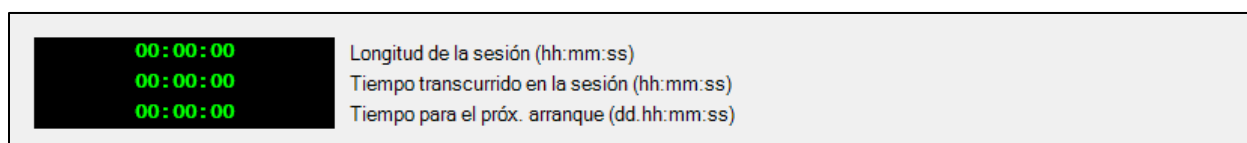


Figura 4-128. Temporizadores del ejercitador.

Registro de los eventos

El registro de los eventos permite visualizar un historial de las ocurrencias del evento detectadas por el DGC-2020. Dicho registro se guarda en memoria no volátil a fin de que no se vea afectado en caso de que se suprima la alimentación. Se memorizan 30 registros de eventos y cada registro estampa la hora de la primera y última producción del evento, así como el número de casos en que se produjo el evento. Asimismo, cada registro incluye detalles sobre el tiempo, fecha y horas de funcionamiento para los 30 casos más recientes del evento. No se puede grabar más de 99 casos de producción de los eventos. Si se produce un evento de otro tipo que los eventos grabados en los 30 registros de la memoria, se suprime del registro el evento cuya última producción tiene la fecha más lejana y se sustituye por la nueva categoría. Puesto que se memorizan 30 registros de evento con hasta 99 producciones, un historial de aproximadamente 1.500 eventos específicos se conservará en el DGC-2020. Se memorizan datos de producción detallados para las 30 producciones más recientes de cada registro de evento, por lo tanto existen 30 registros de evento, incluidos detalles sobre tiempo, fecha y horas de funcionamiento de hasta 900 producciones específicas del evento.

El usuario puede descargar los datos de registro del evento en el BESTCOMSPlus para visualizar y, luego, guardar los registros de los eventos como archivos. El botón *Options* (opciones) se utiliza para guardar el registro de los eventos completo en un archivo, o para guardar la lista en el portapapeles del ordenador, habilitándolo para insertarlo en otras aplicaciones software. Es posible copiar una parte del registro en el portapapeles del ordenador seleccionando la parte deseada con el ratón y, luego, utilizando la funcionalidad de selección *Options->Copy* (Opciones->Copiar). El botón *Download* actualiza la lista del registro de los eventos efectuando una nueva descarga de la lista a partir del DGC-2020. El botón *Clear* permite que el usuario suprima todos los registros de los eventos o parte de ellos. Referirse a la Figura 4-129.

Opciones ▼ Actualizar Suprimir ▼ Alternar clasificación Clasificación: Habilita				
Evento ID	Descripción	Ocurrencia	Fecha Ocurr	Hras Mot (H:m)
10	MODIFICADO AJUST...	44	2014-11-14 12:32:11	00:00
9	MODO PAR	82	2014-11-14 10:13:47	00:00
7	DGC RESET	77	2014-11-14 10:13:45	00:00
1	PARADA EMRGENCI...	99	2014-11-14 10:13:31	00:00
10	MODIFICADO AJUST...	43	2014-11-13 10:50:23	00:00
9	MODO PAR	81	2014-11-13 10:43:00	00:00
7	DGC RESET	76	2014-11-13 10:42:58	00:00
1	PARADA EMRGENCI...	98	2014-11-13 10:42:45	00:00
10	MODIFICADO AJUST...	42	2014-11-12 16:52:08	00:00
9	MODO PAR	80	2014-11-12 16:47:15	00:00
7	DGC RESET	75	2014-11-12 16:47:13	00:00
1	PARADA EMRGENCI...	97	2014-11-12 16:47:05	00:00
9	MODO PAR	79	2014-10-09 13:28:26	00:00

Figura 4-129. Medición, Registro de los Eventos, clasificados por fecha

Cuando se visualiza con BESTCOMSP^{Plus}, el registro de los eventos puede clasificarse por ID de eventos, descripción, producción, fecha u horas de funcionamiento. Seleccionar el registro de los eventos por fecha proporciona una lista de todas las producciones de evento en orden secuencial. Esta es una visualización de un tipo de “secuencia de eventos” típica de registro de los eventos. La Figura 4-129 ilustra la lista secuencial obtenida con una clasificación por Fecha. Seleccionar por horas de funcionamiento del motor también genera una lista secuencial, dicha secuencia se establece en términos de horas de funcionamiento y no en base al tiempo y fecha calendario. Seleccionar por Descripción o ID de Eventos permite visualizar todas las producciones de un tipo de evento en particular en el orden en que se produjo. Esta pantalla, permite dar un vistazo de los tiempos y fechas de las producciones de un tipo de evento. Por ejemplo, a partir de Figura 4-130, si se desea saber cuando se produjeron todos los Fallos del Transmisor de Velocidad, la información se encuentra disponible sin necesidad de buscar todas las producciones de los eventos no relacionados como en el caso de una implementación de registro de desfile vertical. Es posible visualizarlo en la Figura 4-129.

Opciones ▾	Actualizar	Suprimir ▾	Alternar clasificación	Clasificación: Habilita
Evento ID	Descripción	Ocurrencia	Fecha Ocurr	Hras Mot (H:m)
13	MODO MAR	2	2014-09-22 10:24:11	00:00
13	MODO MAR	1	2014-09-19 16:58:36	00:00
12	MODO AUTO	3	2014-09-22 10:24:09	00:00
12	MODO AUTO	2	2014-09-19 16:58:37	00:00
12	MODO AUTO	1	2014-09-19 16:58:34	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	11	2014-10-09 12:10:47	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	10	2014-09-19 16:48:09	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	9	2014-09-10 09:56:24	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	8	2014-09-09 14:03:36	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	7	2014-06-18 15:51:24	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	6	2014-06-18 15:49:58	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	5	2014-06-18 15:48:19	00:00
11	MODO PROG ENTRA...	4	2014-06-06 14:21:11	00:00

Figura 4-130. Medición, Registro de Eventos, Clasificado por ID de Eventos

Unidad de Control del Motor J1939

La ECU transmite al DGC-2020 todas las informaciones pertinentes sobre el funcionamiento del motor por medio de la interfaz CAN, cuando el ECU está configurado para Volvo Penta. Los parámetros de funcionamiento y los datos de diagnóstico, si son soportados con la ECU, deben ser descodificados y visualizados en estas pantallas.

ECU Data (Datos de la ECU)

Esta pantalla muestra el estado de la lámpara de la ECU y los datos de la ECU. Un LED rojo indica un estado TRUE. Referirse a Figura 4-131.

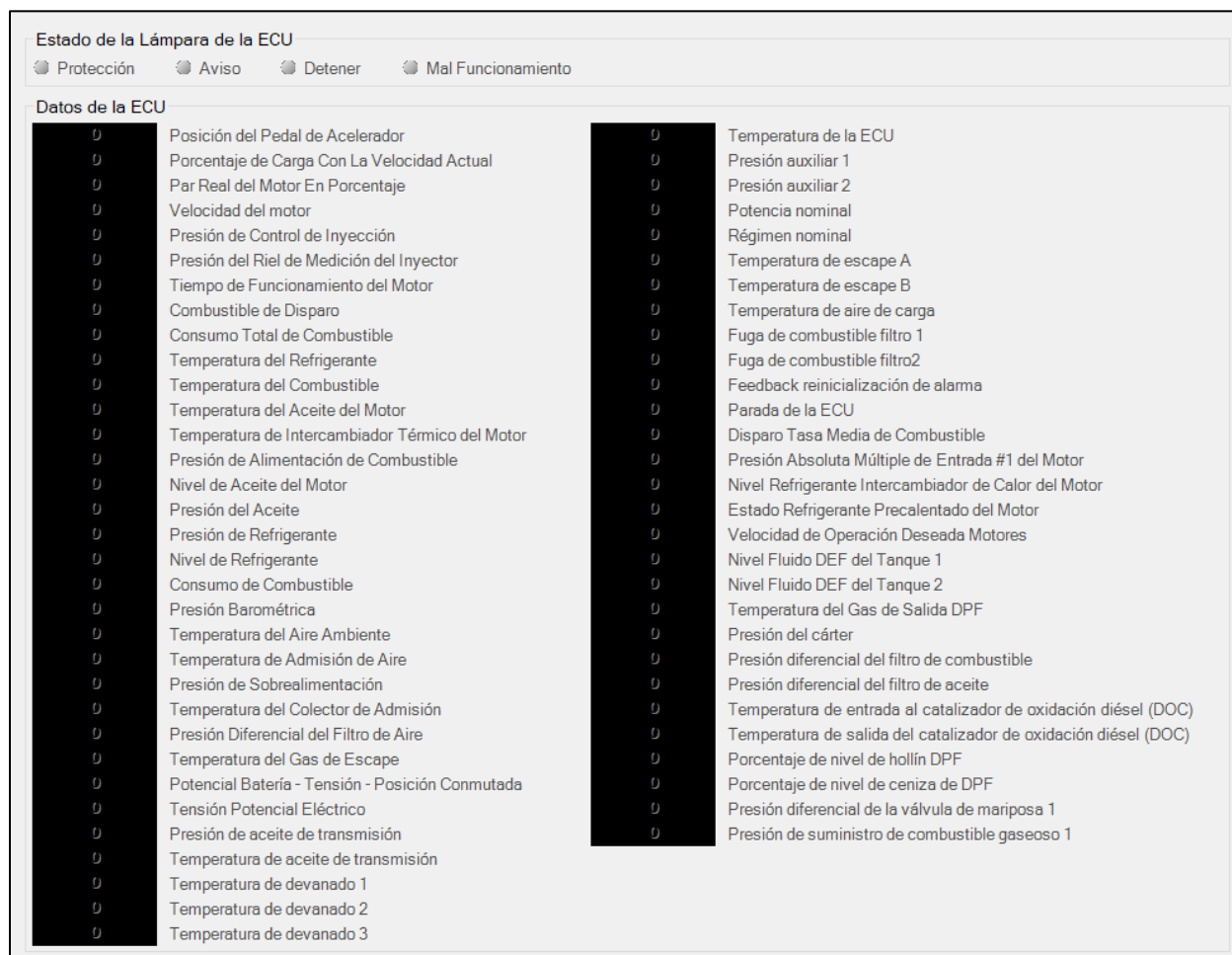


Figura 4-131. Medición, J1939 ECU, Datos de la ECU

Configuración del motor

Esta pantalla muestra la Configuración del Motor. Referirse a Figura 4-132.



Figura 4-132. Medición, J1939 ECU, Configuración del Motor

DTC Activo y DTC Activo Anteriormente

Esta pantalla sirve para visualizar, descargar y anular los DTC (Códigos de Diagnóstico de las Averías). Referirse a Figura 4-133.

Opciones Descargar Suprimir				
DTC ID	SPN	FMI	Occurrences	

Figura 4-133. J1939 ECU, Medición, Descarga de DTC

Estado de Yanmar

Esta pantalla (Figura 4-134) despliega el estado de la ECU Yanmar.

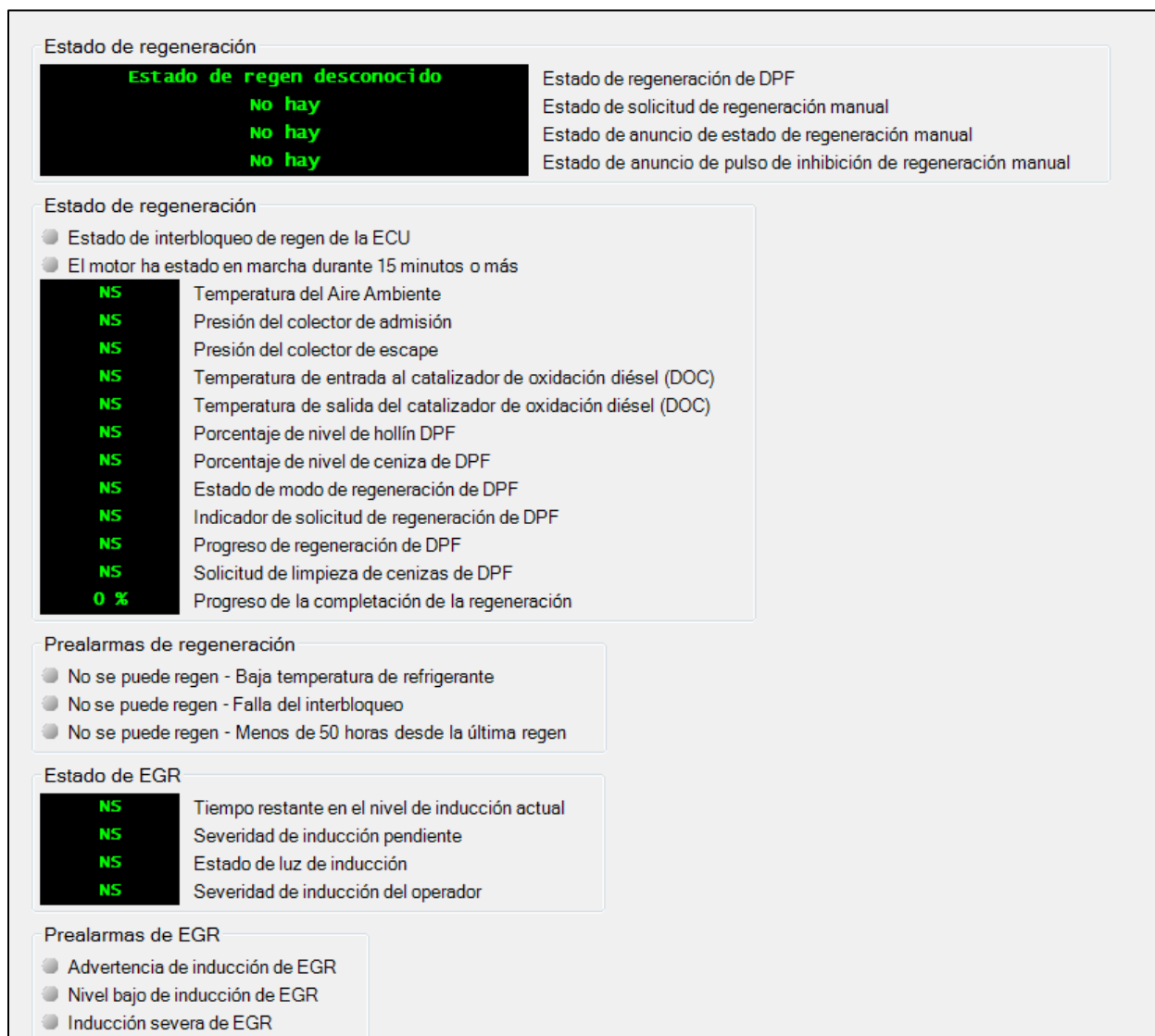


Figura 4-134. Medición J1939 ECU, Estado de Yanmar

Estado de Isuzu

Esta pantalla (Figura 4-135) despliega el estado de la ECU Isuzu.

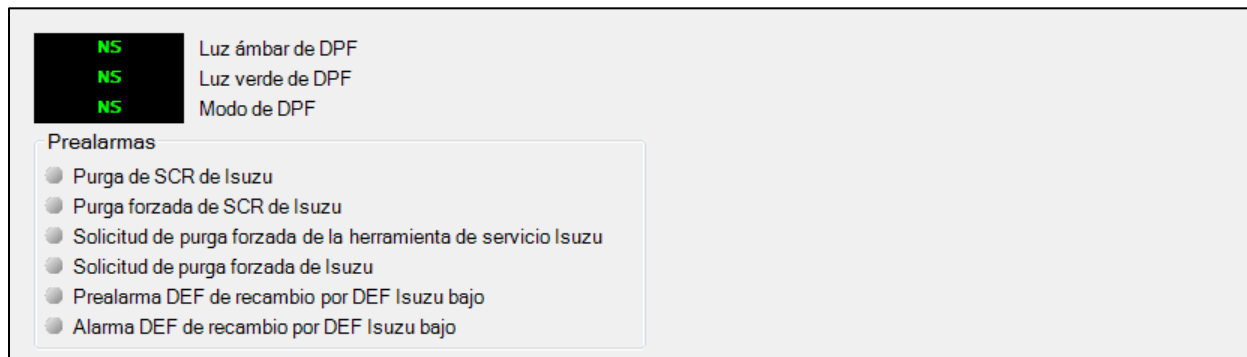


Figura 4-135. Medición J1939 ECU, Estado de Isuzu

Estado de Deutz

Esta pantalla (Figura 4 134) muestra los siguientes parámetros de la ECU Deutz:

EPA1 PGN: Restricción debido al nivel de DEF

Este campo muestra el nivel de restricción según el nivel del tanque DEF (Diesel Exhaust Fluid). El valor se expresa como un número.

- 0 = Sin restricción
- 1 = Nivel 1 (es decir, advertencia < nivel de DEF del 5%, es posible reducir la potencia después de un tiempo de retraso)
- 2 = Reducción de par de nivel 2 Paso 1 (inducción temprana)
- 3 = Reducción de par de nivel 3 Paso 2 (inducción severa)

EPA1 PGN: Nivel DEF

Este campo muestra el nivel del tanque DEF. El valor se expresa como un número. Los umbrales son parámetros de aplicación establecidos por Deutz.

- 1 = Nivel > Umbral 1 (15%)
- 2 = Umbral 1 > Nivel > Umbral 2 (10%)
- 3 = Umbral 2 > Nivel > Umbral 3 (5%)
- 4 = Umbral 3 Nivel >

EPA2 PGN: Restricción debido a la calidad de DEF

Este campo muestra el nivel de restricción de acuerdo con la tasa de eficiencia SCR / Calidad DEF. El valor se expresa como un número.

- 0 = Sin restricción
- 1 = Advertencia de nivel 1, es posible reducir la potencia después de un tiempo de retraso
- 2 = Reducción de par de nivel 2 Paso 1 (inducción temprana)
- 3 = Reducción de par de nivel 3 Paso 2 (inducción severa)

EPA3 PGN: Razón de inducción

Este campo muestra la razón de inducción del operador SCR (reducción catalítica selectiva) después del tratamiento. El valor se expresa como un número.

- 0 = Sin incentivo activo
- 1 = Nivel de reactivo bajo
- 2 = Calidad incorrecta
- 3 = Consumo incorrecto (no disponible)
- 4 = Manipulación
- 5 = Repuesto (no disponible)
- 6 = Error (error de hardware): se muestra como "SF"
- 7 = No disponible / No compatible (no hay sistema SCR montado) – se muestra como "NA"

The screenshot displays three measurement screens for a Deutz J1939 ECU:

- EPA1 PGN:** Shows a value of 0 in a black box, with the label "Restricción Debida Al Nivel Def" and "Nivel De Def".
- EPA2 PGN:** Shows a value of 0 in a black box, with the label "Restricción Por Calidad Def".
- EPA3 PGN:** Shows a value of 0 in a black box, with the label "Motivo De Inducción".

Figura 4-136. Medición J1939 ECU, estado Deutz

mtu

El *mtu* transmite al DGC-2020 todas las informaciones pertinentes sobre el funcionamiento del motor por medio de la interfaz CANbus, cuando la ECU está configurada para *mtu*. Los parámetros de funcionamiento y los datos de diagnóstico, si son compatibles con *mtu*, deben ser descodificados y visualizados en estas pantallas.

Alarmas *mtu*

Los códigos de falla del *mtu* son mostradas en un pantalla de desplazamiento. Las alarmas y prealarmas *mtu* son también reportadas en esta pantalla. El estado es VERDADERO cuando el LED correspondiente está rojo. Referirse a la Figura 4-137.

The screenshot shows a software interface titled 'Estado de Falla de MTU' with a sub-header 'Códigos de falla activos'. It is divided into two main sections: 'Alarmas MTU' and 'Prealarmas MTU'. Each section contains a list of fault codes, each preceded by a circular LED indicator.

Alarmas MTU:

- Temperatura Elevada del Aire de Carga
- Temperatura Elevada del Aceite
- Temperatura Elevada del Refrigerante
- Nivel Bajo de Refrigerante del Intercambiador Térmico
- Presión Baja de Alimentación de Combustible
- Baja Presión de Aceite
- Sobrevelocidad
- Rojo Combinado
- Tensión de alimentación alta de la ECU

Prealarmas MTU:

- Temperatura Elevada de la ECU
- Temperatura Elevada del Aceite
- Temperatura Elevada del Intercambiador Térmico
- Temperatura Elevada del Aire de Carga
- Temperatura Elevada del Refrigerante
- Priorización de Parada
- Presión Elevada del Riel de Combustible
- Presión Baja del Riel de Combustible
- Nivel Bajo del Refrigerante
- Presión Baja del Aire de Carga
- Presión Baja de Alimentación de Combustible
- Baja Presión de Aceite
- Amarillo Combinado
- ECU defectuosa
- Fallo de demanda de velocidad
- Alimentación en tensión baja
- Alimentación en tensión alta
- Velocidad de motor demasiado baja
- Tensión de alimentación baja de la ECU
- Temperatura alta de escape A
- Temperatura alta de escape B
- Temp alta de combustible
- Nivel bajo del refrigerante de aire de carga
- Fallo de cebado
- Velocidad de arranque baja
- Velocidad de aceleración baja
- Velocidad de ralentí baja
- Temp devanado del alternador
- Tanque día alto
- Tanque día bajo
- Tanque de almacenamiento alto
- Tanque de almacenamiento bajo
- Presión alta entrada 1
- Presión alta entrada 2
- Temp alta bobina 1
- Temp alta bobina 2
- Temp alta bobina 3
- Temp ambiente alta
- Prueba de sobrevolocidad On

Figura 4-137. Medición, *mtu*, Alarmas *mtu*

Códigos de fallo *mtu*

Los Códigos de Fallo *mtu* pueden visualizarse y descargarse en esta pantalla. Referirse a Figura 4-138.

The screenshot shows a software interface with two buttons at the top: 'Opciones' and 'Descargar'. Below the buttons is a table with three columns: 'Fault ID', 'Fault Codes', and 'Description'. The table is currently empty.

Fault ID	Fault Codes	Description

Figura 4-138. Medición, *mtu*, Códigos de Fallo *mtu*

Estado *mtu*

El estado *mtu* se presenta en esta pantalla. Un LED rojo indica un estado TRUE (activado). Referirse a la Figura 4-139.



Figura 4-139. Medición, mtu, Estado mtu

Estado de motor mtu

El estado de motor *mtu* se presenta en esta pantalla. Un LED rojo indica un estado TRUE (activado). Referirse a Figura 4-140.

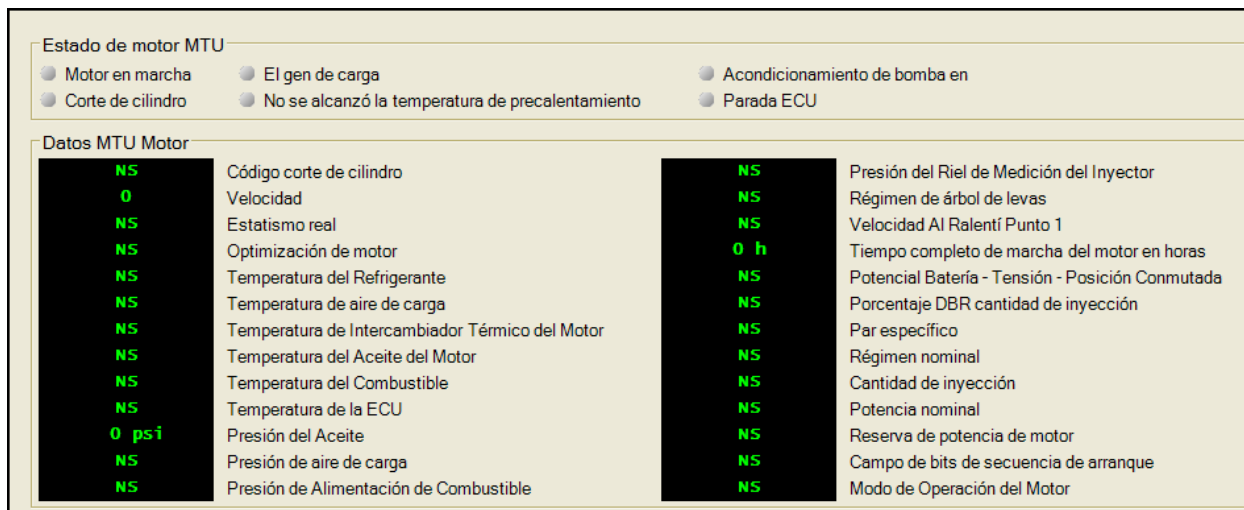


Figura 4-140. Medición, mtu, Estado motor mtu

Resumen

Esta pantalla muestra un resumen de la medición. Referirse a Figura 4-141.

Índice			
0 h	Tiempo completo de marcha del motor en horas	0 V	VAB
0 min	Tiempo completo de marcha del motor en minutos	0 V	VBC
11.6 V	Tensión de la Batería	0 V	VCA
32 F	Temp. del Refrigerante	0 V	VAN
0 psi	Presión del Aceite	0 V	VBN
0 %	Carga del Motor	0 V	VCN
0	Velocidad	0.0 Hz	Frecuencia del GEN
0	Nivel del Combustible	0 V	VBUS AB
PAR	Horas Hasta el Mantenimiento	0 V	VBUS BC
NS	Presión del Riel de Medición del Inyector	0 V	VBUS CA
NS	Consumo Total de Combustible	0 V	VBUS
NS	Temperatura del Combustible	0.0 Hz	Frecuencia del BUS
NS	Temperatura del Aceite del Motor	0 A	IA
NS	Temperatura de Intercambiador Térmico del Motor	0 A	IB
NS	Presión de Alimentación de Combustible	0 A	IC
NS	Presión de Refrigerante	0 kW	kW Fase A
NS	Consumo de Combustible	0 kW	kW Fase B
NS	Presión de Sobrealimentación	0 kW	kW Fase C
NS	Temperatura del Colector de Admisión	0 kW	kW Total
NS	Temperatura de aire de carga	0 kVA	kVA Fase A
---	Entrada RTD 1	0 kVA	kVA Fase B
---	Entrada RTD 2	0 kVA	kVA Fase C
---	Entrada RTD 3	0 kVA	kVA Total
---	Entrada RTD 4	0 kvar	kvar Fase A
---	Entrada RTD 5	0 kvar	kvar Fase B
---	Entrada RTD 6	0 kvar	kvar Fase C
---	Entrada RTD 7	0 kvar	kvar Total
---	Entrada RTD 8	1.00 CAPAC	Factor de Potencia
---	Entrada termopar 1	---	kWh Total
---	Entrada termopar 2		

Figura 4-141. Medición, Resumen

Control

Se accede a los controles para parar/arrancar el motor, abrir / cerrar interruptores y para abrir / cerrar interruptores utilizando BESTCOMSPlus a través del Explorador de medición, pantalla del Panel de control. Este conjunto de controles es especialmente útil a la hora de poner en marcha la DGC-2020. La computadora que ejecuta BESTCOMSPlus debe estar conectada al DGC-2020 a través de un puerto de comunicaciones. La pantalla del Panel de control se muestra en la Figura 4-143.

Parada de emergencia

El generador se puede poner en un estado de parada de emergencia desde BESTCOMSPlus haciendo clic en el botón Parada de emergencia en el Panel de control. Cuando una parada de emergencia iniciada desde BESTCOMSPlus está activa, el botón se etiquetará como "Restablecimiento de emergencia" y el indicador junto al botón será rojo. Al hacer clic en el botón cuando está etiquetado como "Restablecimiento de emergencia" se elimina la condición de parada de emergencia BESTCOMSPlus y el indicador junto al botón se vuelve gris.

Nota

Una parada de emergencia iniciada desde BESTCOMSP^{Plus} debe ser despejada antes de desconectar las comunicaciones de BESTCOMSP^{Plus}. Sin BESTCOMSP^{Plus}, la única forma de borrar el estado de parada de emergencia del DGC-2020 es apagar la energía de la batería.

Control del motor

El motor se puede arrancar y detener haciendo clic en los botones Start y Stop si el DGC-2020 está en modo automático. Si el DGC-2020 está en modo Desactivado o Modo Ejecutar, estos botones no tienen ningún efecto.

Ejecutar, Automático, Desactivado

El modo de funcionamiento se puede establecer en Ejecutar, Automático o Desactivado.

Generador y martillos de red

Se proporcionan controles para abrir y cerrar los interruptores del sistema. Un interruptor está abierto cuando el indicador correspondiente es verde y cerrado cuando es rojo. Cuando se encuentra en modo de ejecución, los interruptores pueden cerrarse manualmente mediante entradas de contacto, de acuerdo con la forma en que se haya configurado y conectado el bloque lógico del interruptor.

Interruptores 1 a 4

Los interruptores 1 a 4 se pueden abrir o cerrar haciendo clic en los botones Abrir o Cerrar. Un interruptor se cierra cuando el indicador correspondiente está en rojo.



Figura 4-142. Medición, Control

Reloj de tiempo real

Aquí, se efectúan los ajustes de Fecha, y Hora . Referirse a Figura 4-143.



Figura 4-143. Medición, Reloj de Tiempo Real

Estatuto de la red del generador

Esta pantalla (Figura 4-144) muestra el administrador del sistema designado, el número total de unidades, el número de unidades en línea, la capacidad en kW con sistema en línea, la capacidad total del sistema en kW, el porcentaje de kW generados por el sistema, los kVar generados por el sistema y las ID de secuencia de los LSM-2020 en la red. Esto sólo es posible cuando un LSM-2020 opcional (módulo de reparto de carga) está conectado al DGC-2020 y se comunica activamente con la red del generador.

Estatuto de la red del generador	
☐	Administrador Sistema
☐	Número Unidas
☐	Número de Unidades En Línea
☐	Capacidad en kW con sistema en línea
☐	Capacidad total del sistema en kW
☐	kW generados por el sistema
☒	Porcentaje de kW generados por el sistema
☐	kVAr generados por el sistema
☐	ID 1
☐	ID 2
☐	ID 3
☐	ID 4
☐	ID 5
☐	ID 6
☐	ID 7
☐	ID 8
☐	ID 9
☐	ID 10
☐	ID 11
☐	ID 12
☐	ID 13
☐	ID 14
☐	ID 15
☐	ID 16

Figura 4-144. Medición, Estado de la red del generador

Secuenciación del Generador

Esta pantalla (Figura 4-145) muestra el estado de la secuenciación de la red del generador. Se muestra el umbral de arranque/parada, retardo de arranque/parada, demanda real de vatios y modo de secuenciación de corriente. Además, se indican los números de Id. de secuenciación de la unidad que se controlan actualmente, la próxima unidad a arrancar/detener y la unidad designada como el administrador del sistema.

Arranque 1	
0.000 PU	Nivel de Arranque
0 s	Tiempo en Segundos
0.0 s	Temporización
Arranque 2	
0.000 PU	Nivel de Arranque
0 s	Tiempo en Segundos
0.0 s	Temporización
Detener	
0.000 PU	Nivel de Parada
0 s	Tiempo en Segundos
0.0 s	Temporización
Estado	
0	ID de secuenciación
0	Próx a Arrancar
0	Próx a Parar
0.000 PU	Demanda de W
0	Administrador Sistema
Destabilizar	Modo

Figura 4-145. Medición, Secuenciación del generador

Estado de los Fallos de Red

La pantalla Mains Fail Transfer Status (Estado de transferencia de fallo de red) muestra el estado de transferencia de fallo de red y cualquier temporizador relevante para el proceso de transferencia de fallo de la red. Estos parámetros se detallan a continuación.

Estado: Los diferentes estados de transferencia de falla en red se describen a continuación.

Potencia desde alimentación: Se suministra potencia a la carga desde el bus de la red de alimentación.

Temporizador de transferencia activo: El temporizador de retardo de transferencia está contando activamente.

Transfiriendo a generadores: La carga se está transfiriendo al bus del generador.

Potencia desde los generadores: Se suministra potencia a la carga desde el bus del generador.

Temporizador de devolución activo: El temporizador de retardo de devolución está contando activamente.

Transfiriendo a alimentación: La carga se está transfiriendo al bus de la red de alimentación.

Inhabilitado: El DGC-2020 está en el modo de operación OFF (Apagado) o RUN (Marcha) o en estado de alarma.

Temporización de la transferencia: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Temporización de Retorno: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Máx tiempo de paralelo: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Tiempo de transferencia máx: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Retardo de transición abierta: Muestra el valor del temporizador actual en segundos.

Deshabilitar	Estado
10 s	Temporización de la Transferencia
10 s	Temporización de Retorno
0 s	Máx Tiempo de Paralelo
30 s	Tiempo de Transferencia Máx.
30 s	Tiempo máximo de retorno
0 s	Retardo de transición abierta

Figura 4-146. Medición, Estado de los Fallos de Red

Diagnóstico

Diagnóstico proporciona mediciones para parámetros de control de kW y VAr, y reparto de carga.

Control

La Figura 4-147 ilustra la pantalla de *Control* de BESTCOMSPlus.

Control			
No hay	Estado rampa kW	No hay	Estado rampa kvar
0.000	Demanda de rampa de kW	0.000	Demanda de rampa de kvar
0.000	Demanda de kW	0.000	Demanda de kvar
0.000	PID velocidad	0.000	PID voltios
0.000	PID kW	0.000	PID kVAr
0.000	Error de velocidad	0.000	Error voltios
0.000	Error de kW	0.000	Error kVAr
0.000	Desvío de velocidad	0.000	Desvío de tensión
		1.00	Punto de consigna PF

Figura 4-147. Explorador de medición, Diagnóstico, pantalla de Control

Reparto de carga

La Figura 4-148 ilustra la pantalla de Reparto carga de BESTCOMSPlus.

Reparto de Carga	
0.000	Ent rep crg
0.000	Desvío de velocidad
0.000	Desvío de tensión
0.000	Demanda de kW
0.000	KW Total
300 kW	kW nominales
0.000	Demanda de kvar
0.000	kvar Total
224 kvar	kvar Nominales
0.000 V	Entrada de tensión
0.000 mA	Entrada de corriente

Figura 4-148. Explorador de medición, Diagnóstico, pantalla de Control

Entradas De Emisores

La Figura 4-149 ilustra la pantalla de Entradas de Emisores de BESTCOMSPlus.

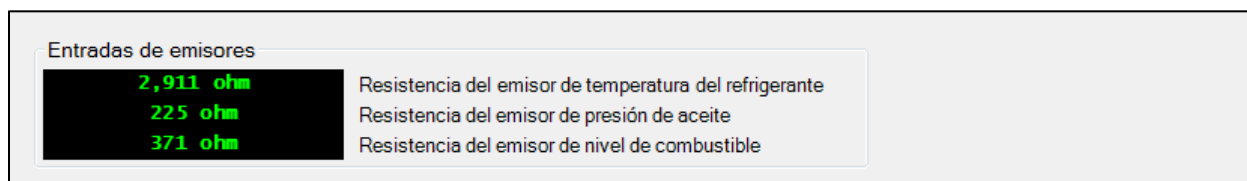


Figura 4-149. Explorador de Medición, Diagnóstico, Entradas de emisores

Actualización del BESTCOMSPlus®

Las futuras mejoras de las funcionalidades del DGC-2020 podrán necesitar una actualización del firmware. Las mejoras del firmware DGC-2020 coinciden, por lo general, con las mejoras del plugin DGC-2020 para BESTCOMSPlus. Cuando se actualiza un DGC-2020 con la última versión de firmware, será necesario obtener también la última versión del plugin DG-2020 para BESCOMSPlus.

- Puede verificar actualizaciones del BESCOMSPlus visitando la página Web de Basler Electric (<https://www.basler.com>).
- BESTCOMSPlus comprueba automáticamente si hay actualizaciones cuando se selecciona Comprobar automáticamente en la pantalla Buscar actualizaciones configuración de usuario. Se accede a esta pantalla en el menú desplegable Ayuda. (Se requiere una conexión a Internet).
- Asimismo BESTCOMSPlus dispone de una herramienta integrada para comprobar las actualizaciones del programa si se está conectado a la Web. La herramienta *Check for Updates* se encuentra en el menú desplegable *Help*.

Auto Exportación de medición

La función de auto exportación automáticamente exporta los datos de medición sobre un periodo definido por el usuario cuando una conexión DGC-2020 está activa. El usuario especifica el *Número de Exportaciones* y el *Intervalo* entre cada exportación. Ingrese un nombre de archivo para los datos de medición y una carpeta en la cual guardar. La primera exportación es realizada inmediatamente después de hacer clic en el botón *Arrancar*. Haga clic en el botón *Filtro* para seleccionar pantallas de medición específicas. La Figura 4-150 ilustra la pantalla de *Auto Exportación de Medición*.

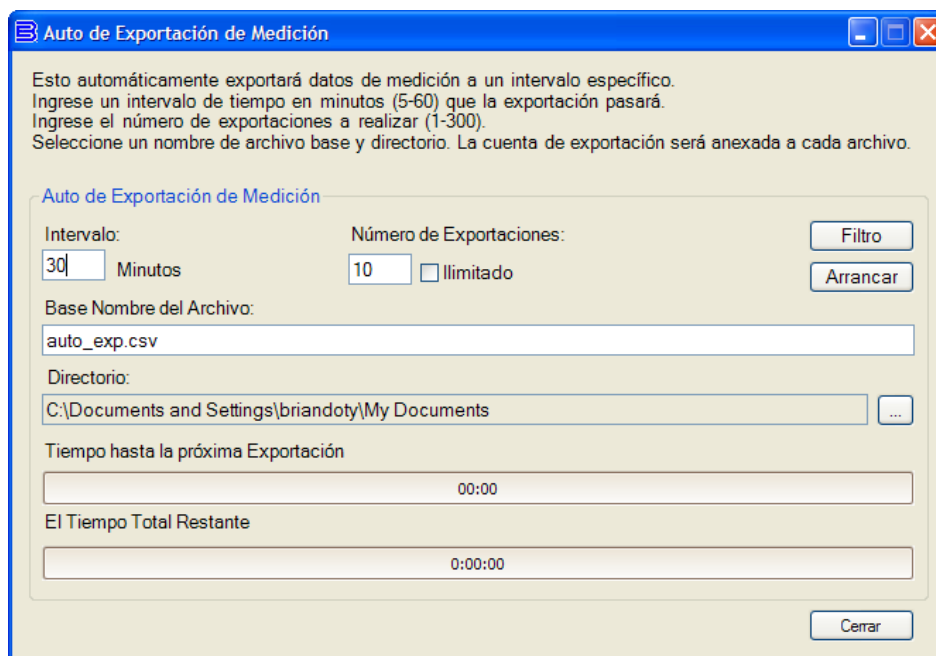


Figura 4-150. Auto Exportación de Medición



5 • Lógica Programmable BESTlogic™ Plus

Lógica Programmable BESTlogicPlus es un método de programación utilizado para gestionar las funciones de entrada, salida, protección, control, monitoreo e informe del Controlador Digital del Grupo Electrónico DGC-2020 de Basler Electric. Cada DGC-2020 dispone de múltiples bloques lógicos independientes que contienen todas las entradas y salidas del componente discreto de su contraparte. Cada bloque lógico independiente interactúa con las entradas de control y las salidas del hardware en base a variables lógicas definidas en forma de ecuación mediante BESTlogicPlus. Las ecuaciones BESTlogicPlus, introducidas y guardadas en la memoria no volátil del sistema DGC-2020, integran (cableado electrónico) los bloques de control y protección habilitados o seleccionados con las entradas de control y las salidas del hardware. Se denomina esquema lógico a un grupo de ecuaciones lógicas que define la lógica del DGC-2020.

Se efectúa una precarga de un esquema lógico activo por defecto en el DGC-2020. Dicho esquema se configura como una aplicación típica de control y protección y elimina, prácticamente, la necesidad de programar "start-from-scratch" (inicio desde cero). BESTCOMSPlus® puede utilizarse para abrir un esquema lógico guardado previamente como un archivo y cargarlo en el DGC-2020. Asimismo, el esquema lógico por defecto puede personalizarse conforme a la aplicación del usuario. En la presente sección, más adelante, se proporciona una descripción más detallada sobre los esquemas lógicos.

BESTlogicPlus no se utiliza para definir los ajustes de funcionamiento (modos, límites de excitación y temporizaciones) de las funciones de control y protección individual. Los ajustes lógicos y de funcionamiento son funciones interdependientes pero posibles de programar por separado. La operación para cambiar los ajustes lógicos es similar a la efectuada para cambiar la distribución eléctrica de un panel, pero se realiza por separado y difiere de la efectuada para los ajustes de funcionamiento que controlan los límites de excitación y las temporizaciones de un DGC-2020. Información detallada acerca de los ajustes operativos es prevista en la Sección 4 *BESTCOMSPlus Software*.

Atención

Este producto incluye uno o más dispositivos con *memoria no volátil*. La memoria no volátil se utiliza para almacenar información (como por ejemplo, los ajustes) que se debe preservar cuando el producto se somete a ciclos de encendido/apagado o se reinicia. Las tecnologías establecidas con memoria no volátil tienen un límite físico con respecto a la cantidad de veces que se pueden borrar y escribir. En este producto, el límite es de 100,000 ciclos de borrado/escritura. Durante la aplicación del producto, se deben considerar las comunicaciones, la lógica y otros factores que pueden causar escrituras frecuentes/reiteradas de los ajustes u otra información que se conserva en el producto. Las aplicaciones que dan lugar a dichas escrituras frecuentes/reiteradas pueden reducir la vida útil del producto y causar la pérdida de información y/o la inoperatividad del producto.

Introducción de BESTlogic™ Plus

Los ajustes BESTlogicPlus se efectúan mediante BESTCOMSPlus. Utilizar el Explorador de Configuraciones para abrir el ramo de arborescencia de la *BESTlogicPlus Programmable Logic* (Lógica Programmable BESTlogicPlus) conforme a la Figura 5-1.

La pantalla *BESTlogicPlus Programmable Logic* contiene una Biblioteca Lógica para abrir y guardar los archivos lógicos, herramientas para imprimir y editar los documentos lógicos, así como ajustes de protección.

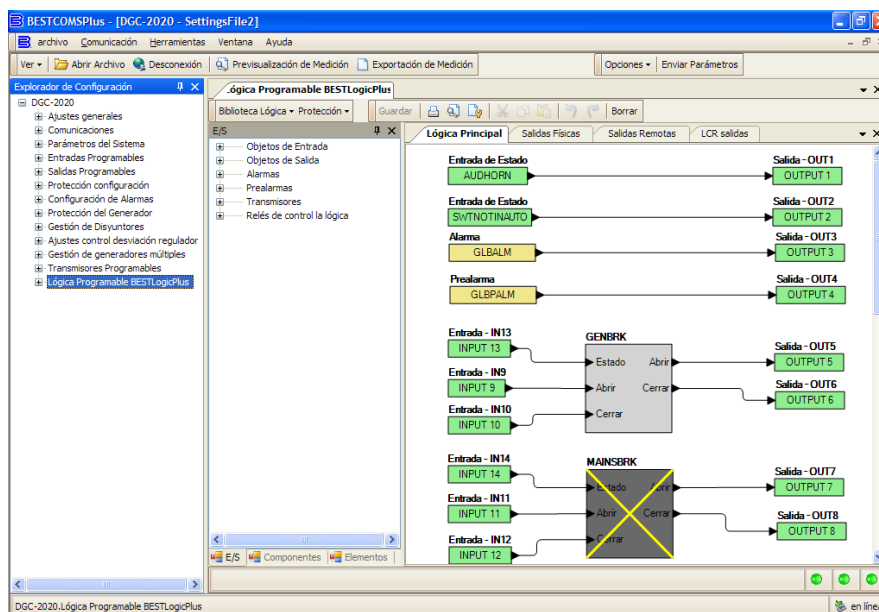


Figura 5-1. Ramo de arborescencia de la Lógica Programable BESTLogicPlus

Composición BESTlogic™ Plus

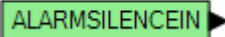
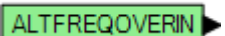
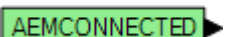
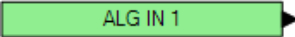
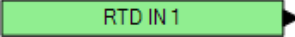
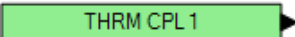
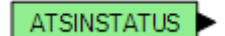
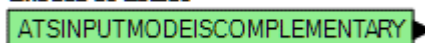
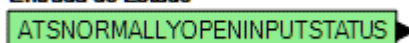
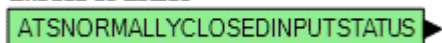
Para programar BESTlogicPlus se utilizan tres grupos principales de objetos. Estos grupos son I/O, *Components* y *Elements* (*Entradas/Salidas*, *Componentes* y *Elementos*). Para detalles sobre cómo utilizar estos productos para programar BESTlogicPlus, referirse a la sección *Programación de BESTlogicPlus*.

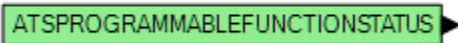
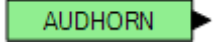
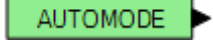
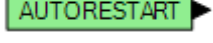
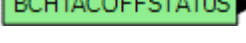
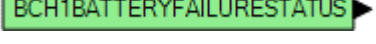
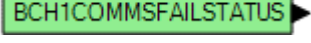
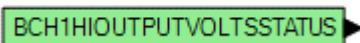
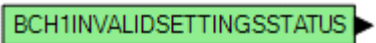
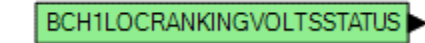
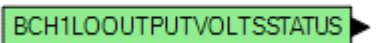
I/O

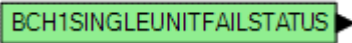
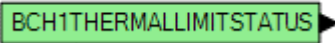
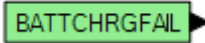
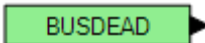
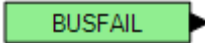
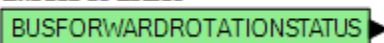
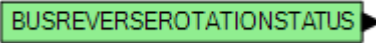
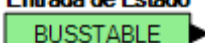
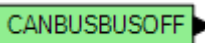
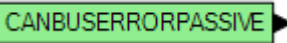
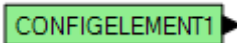
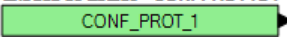
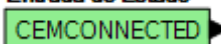
Este grupo incluye Objetos de Entrada, Objetos de Salida, Alarmas, Prealarmas Transmisores y Relés de Control Lógicos. El *Tabla 5-1* muestra los nombres y descripciones de los objetos del grupo I/O.

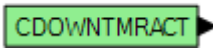
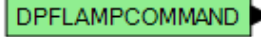
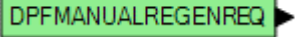
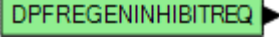
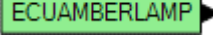
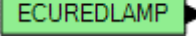
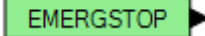
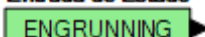
Tabla 5-1 Grupo I/O, Nombres y Descripciones

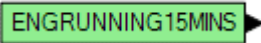
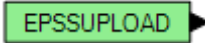
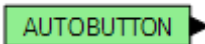
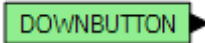
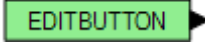
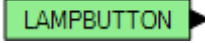
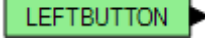
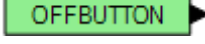
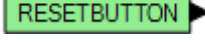
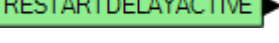
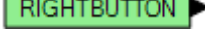
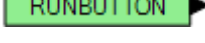
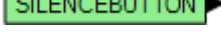
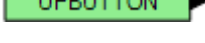
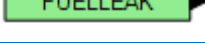
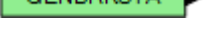
Nombre	Descripción	Símbolo
Objetos de entrada		
Logic 0 (Lógica 0)	Siempre FALSE (FALSO).	0 Fijo
Logic 1 (Lógica 1)	Siempre TRUE (VERDADERO).	1 Fijo
<i>Physical Inputs</i> (Entradas físicas) IN1 - IN16	TRUE cuando la Entrada física x está activada.	Entrada - IN1 INPUT 1
<i>Remote Inputs</i> (Entradas remotas) IN17 - IN26	True cuando se activa la Entrada Remota x.(Disponible cuando está conectado un CEM-2020 opcional.)	Entrada - IN17 INPUT 17
<i>Virtual Inputs</i> (Entradas virtuales) VIN1 - VIN4	TRUE cuando la Entrada virtual x está activada.	Entrada - VIN1 VIN1
<i>Entrada de estado</i> DTC activos presentes	Verdadero cuando están presentes los Código de diagnóstico de problema.	Entrada de Estado ACTIVEDTCSPRESENT

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Status Input (Entrada de estado)</i> Silenciar Alarma	TRUE cuando el elemento lógico Silenciar Alarma es verdadero o el botón Silenciar Alarma es presionado en el panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Status Input(Entrada de estado)</i> Alternate Frequency Override (Priorización de Frecuencia Alterna)	TRUE cuando el elemento lógico Priorización de Frecuencia Alterna es verdadero.	Entrada de Estado 
<i>Status Input (Entrada de estado)</i> Módulo de expansión analógica	Módulo de expansión analógica conectado. TRUE cuando un AEM-2020 opcional está conectado al DGC-2020.	Entrada de Estado 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Analog Inputs 1-8 (Entradas analógicas remotas 1 a 8)	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Entrada de Estado - RALGIN101 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Analog Outputs 1-4 (Salidas analógicas remotas 1 a 4)	TRUE cuando la conexión de la salida analógica está abierta y la Alarma Fuera de gama (Out of Range Alarm) está configurada en Estado únicamente (Status Only).	Entrada de Estado - RALGOUT100R 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote RTD Inputs 1-8 (Entradas RTD remotas 1 a 8)	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Entrada de Estado - RRTDIN101 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Thermocouple Inputs 1-2 (Entradas termopar remotas 1 a 2)	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Entrada de Estado - RTCIN101 
<i>Status Input (Entrada de estado)</i> ATS Input (entrada ATS)	TRUE cuando la entrada ATS (Interruptor de transferencia automática) es TRUE o el elemento lógico ATS es TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> El modo de entrada ATS es complementario	Verdadero cuando el modo de entrada de función programable del interruptor de transferencia automática está configurado como complementario. False cuando está configurado para Single.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Entrada normalmente abierta ATS	Verdadero cuando la entrada se asigna al ATS N.O. la entrada es verdadera.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Entrada normalmente cerrada ATS	Verdadero cuando la entrada asignada a la entrada ATS N.C. es verdadera.	Entrada de Estado 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Estado ATS	Verdadero cuando la función programable ATS detecta un estado verdadero. Cuando el modo de entrada ATS está configurado para Single, es cierto cuando la entrada se asigna al ATS N.O. la entrada es verdadera. Cuando el modo de entrada ATS está configurado como complementario, es cierto cuando la entrada se asigna al ATS N.O. La entrada es verdadera y la entrada asignada a la entrada ATS N.C. es falsa.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Audible Horn (bocina audible)	TRUE cuando la bocina audible está activada.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Auto Mode (modo Auto)	TRUE cuando el DGC-2020 está en modo Auto o el elemento lógico Auto Mode está activada.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Auto Restart (reinicio auto)	TRUE cuando la función de reinicio automático está activada.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería CA apagada	Verdadera cuando la potencia de ca al cargador de batería está apagada. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Falla de la batería	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que la batería ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Falla de las comunicaciones	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado una falla de las comunicaciones J1939. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Falla de cargador de batería	Verdadera cuando el cargador de batería ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Tensión de salida alta	Verdadera cuando la tensión de salida del cargador de batería es demasiado elevada. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Ajustes no válidos	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que los ajustes no son válidos. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Tensión de arranque baja	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que la tensión mientras el motor está arrancando ha bajado demasiado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Tensión baja de salida	Verdadera cuando la tensión de salida del cargador de batería es demasiado baja. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Falla de una sola unidad	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que una o más etapas de salida de carga en un cargador con múltiples etapas de salida de carga ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Cargador de batería Límite térmico	Verdadera cuando la temperatura del cargador de batería es superior al límite térmico. (Cargador de batería 1 mostrado).	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Battery Charger Fail (fallo cargador de batería)	TRUE cuando la entrada de fallo del cargador de la batería está TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Battle Override (priorización Battle)	TRUE cuando la entrada de priorización Battle está TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Bus Dead (bus inactivo)	TRUE cuando se han excedido los ajustes correspondientes a una situación de bus muerto.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Bus Fail (fallo del bus)	TRUE cuando se han superado los ajustes correspondientes a una situación de fallo del bus.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Estado de rotación hacia adelante del bus	Verdadero cuando la rotación de fase del bus detectado coincide con la rotación de fase del bus especificada en los ajustes del sistema.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Estado de rotación inversa del bus	Verdadero cuando la rotación de fase del bus detectado difiere de la rotación de fase del bus especificada en los ajustes del sistema.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Bus Stable (bus estable)	TRUE cuando se han superado los ajustes correspondientes a una situación de bus estable.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> CANBus Bus Apagado	TRUE cuando el bus CANBus está apagado.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> CANBus Error Pasivo	TRUE cuando un error pasivo es anunciado por el CANBus.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Elementos configurables 1-8	TRUE cuando la salida lógicas del elemento configurable es TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Protección configurable 1-8.	TRUE cuando la Protección configurable x superior al umbral #1 es TRUE. (Sobre 1 mostrado)	Entrada de Estado - CONFPROT101 
<i>Entrada de estado</i> Módulo de expansión de contacto	Módulo de expansión de contacto conectado. TRUE cuando un CEM-2020 opcional está conectado al DGC-2020.	Entrada de Estado 

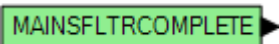
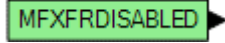
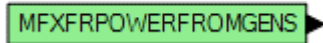
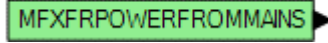
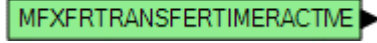
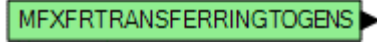
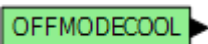
Nombre	Descripción	Símbolo
Entrada de estado Cool Down Timer Active (Temporizador de enfriamiento activo)	El temporizador es TRUE bajo dos circunstancias: 1. La unidad está en auto y ATS es removida, causando que el DGC-2020 vaya a estado de enfriamiento. El motor está funcionando (en modo CORRER o AUTO con ATS aplicada) y la carga ha sido removida (ej. el estado de entrada EPSSUPLOAD es falso debido a pequeña carga). Si la carga es reaplicada, el Temporizador de Enfriamiento se detiene y restablece, y reiniciará cuando la carga es removida la siguiente vez)	Entrada de Estado 
Entrada de estado DPF Lamp Command (Estado de la Lámpara de la DPF)	TRUE cuando la lámpara del DPF está encendida. Esta entrada de estado imita el estado de la lámpara del DPF. Seguirá siendo verdadera cuando la lámpara del DPF esté permanentemente encendida y alternará entre verdadero y falso a una velocidad de 1 Hz cuando la lámpara del DPF parpadee.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Solicitud de regen. manual DPF	Verdadera cuando la emisión del estado de la luz del Filtro de partículas diésel (DPF) en el Bus CAN indica que debe efectuarse la regeneración del DPF.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Solicitud de inhibición de regen. DPF	Verdadera cuando la difusión del estado de la luz del Filtro de partículas diésel (DPF) en el Bus CAN indica que está inhibida la regeneración del DPF.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Luz ámbar de la ECU	Verdadero cuando la ECU del motor envía el estado de Luz ámbar de la ECU (Luz de advertencia) como parte de las comunicaciones de J1939 Código de diagnóstico de problema (DTC, en inglés). Puede estar apagada Off, encendida On o parpadeando. Si la instalación requiere luces para anuncio de advertencia de motor y falla, estas pueden conectarse a una salida en la lógica para activar una luz ámbar.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Luz roja de la ECU	Verdadero cuando la ECU del motor envía el estado de Luz roja de la ECU (Luz de falla) como parte de las comunicaciones de J1939 Código de diagnóstico de problema (DTC, en inglés). Puede estar apagada Off, encendida On o parpadeando. Si la instalación requiere luces para anuncio de advertencia de motor y falla, estas pueden conectarse a una salida en la lógica para activar una luz roja.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Emergency Stop (Parada emergencial)	TRUE cuando se ha pulsado el botón de parada emergencial.	Entrada de Estado 
Entrada de estado Motor en marcha	TRUE cuando el motor está en marcha.	Entrada de Estado 

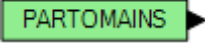
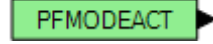
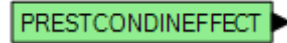
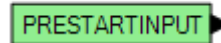
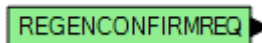
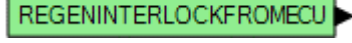
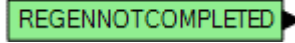
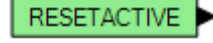
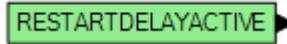
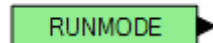
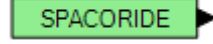
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Motor en marcha 15 minutos	Verdadero cuando el motor está en marcha en ese momento y lleva funcionando 15 minutos o más desde el arranque más reciente.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> EPS Supplying Load (EPS alimentando la carga)	TRUE cuando el sistema de alimentación emergencial (EPS) está alimentando la carga.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>AUTO</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>DOWN</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>EDIT</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>LAMP TEST</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>LEFT</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>OFF</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>RESET</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Retardo de Reinicio Activo	TRUE cuando el retardo de reinicio está actualmente activo.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>RIGHT</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>RUN</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>ALARM SILENCE</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Botones del panel frontal	TRUE mientras se pulsa el botón <i>UP</i> del panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Fuel Leak (fuga de combustible)	TRUE cuando la entrada de detección de una fuga de combustible está TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Generator Breaker Status (Estado del Disyuntor del Generador)	TRUE cuando el disyuntor del generador está cerrado.	Entrada de Estado 

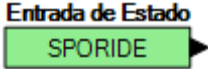
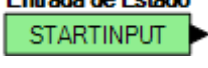
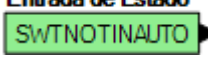
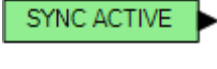
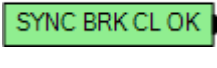
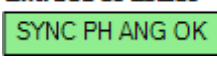
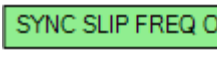
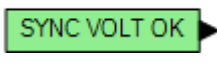
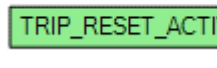
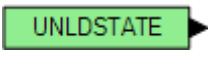
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Generator Dead (generador inactivo)	TRUE cuando se han superado los ajustes correspondientes a una situación de generador muerto.	Entrada de Estado GENDEAD 
<i>Entrada de estado</i> Generator Fail (fallo del generador)	TRUE cuando se han superado los ajustes correspondientes a una situación de fallo del generador.	Entrada de Estado GENFAIL 
<i>Entrada de estado</i> Estado de rotación hacia adelante del generador	TRUE cuando la rotación de fase del generador medido coincide con la rotación de fase del generador especificada en los ajustes del sistema.	Entrada de Estado GENFORWARDROTATIONSTATUS 
<i>Entrada de estado</i> Estado de rotación inversa del generador	TRUE cuando la rotación de fase del generador medido difiere de la rotación de fase del generador especificada en los ajustes del sistema.	Entrada de Estado GENREVERSEROTATIONSTATUS 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 27-1 es disparado.	Entrada de Estado 27-1TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 27-2 es disparado.	Entrada de Estado 27-2TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 59-1 es disparado.	Entrada de Estado 59-1TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 59-2 es disparado.	Entrada de Estado 59-2TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 32 es disparado.	Entrada de Estado 32RTRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 40 es disparado.	Entrada de Estado 40TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 47 es disparado.	Entrada de Estado 47TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 51-1 es disparado.	Entrada de Estado 51-1TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 51-2 es disparado.	Entrada de Estado 51-2TRIP 

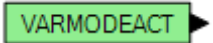
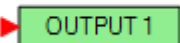
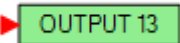
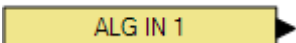
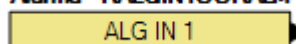
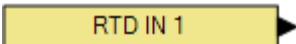
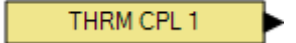
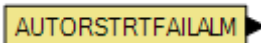
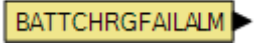
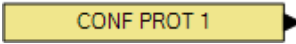
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 51-3 es disparado.	Entrada de Estado 51-3TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 78 es disparado.	Entrada de Estado 78TRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 81 ROCOF es disparado.	Entrada de Estado 81ROCOFTRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 81 Sobre es disparado.	Entrada de Estado 81OTRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Protection (Protección del Generador)	TRUE cuando el elemento 81 Sub es disparado.	Entrada de Estado 81UTRIP 
<i>Entrada de estado</i> Generator Stable (generador estable)	TRUE cuando se han superado los ajustes correspondientes a una situación de generador estable.	Entrada de Estado GENSTABLE 
<i>Entrada de estado</i> Generator Test Loaded (prueba del generador, con carga)	TRUE cuando el temporizador de programación ha lanzado el generador y se ha seleccionado un funcionamiento con carga.	Entrada de Estado GENTESTLOADED 
<i>Entrada de estado</i> Generator Test (prueba del generador)	TRUE cuando el temporizador de programación ha lanzado el generador.	Entrada de Estado GENTEST 
<i>Entrada de estado</i> Global Low Coolant Level (nivel bajo de refrigerante global)	TRUE cuando la entrada del nivel bajo del refrigerante está TRUE.	Entrada de Estado GLBLOWCOOLLVL 
<i>Entrada de estado</i> Ground Delta Override (priorización delta a tierra)	TRUE cuando la entrada de priorización delta puesta a tierra está TRUE.	Entrada de Estado GNDDLTARIDE 
<i>Entrada de estado</i> Requerimiento de Vacío	TRUE cuando el elemento lógico de Requerimiento de Vacío está activo.	Entrada de Estado IDLEREQUESTIN 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Alarma	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de Alarma.	Entrada de Estado INALARMSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Conexión	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de conexión.	Entrada de Estado INCONNECTINGSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Refrigeración	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de refrigeración.	Entrada de Estado INCOOLINGSTATE 

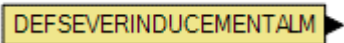
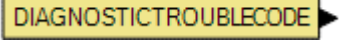
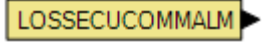
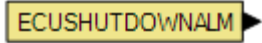
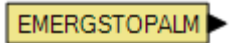
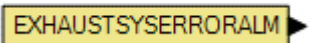
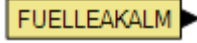
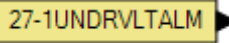
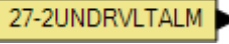
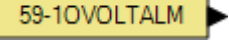
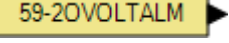
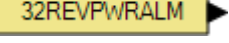
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Arranque	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de Falla de Arranque.	Entrada de Estado INCRANKINGSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado Desconectar	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado Desconectar.	Entrada de Estado INDISCONNECTSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Pre-arranque	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de Pre-arranque.	Entrada de Estado INPRESTARTSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Pulso	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de pulso.	Entrada de Estado INPULSINGSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado Terminado	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado Terminado.	Entrada de Estado INREADYSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado de Reposo	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de Reposo.	Entrada de Estado INRESTINGSTATE 
<i>Entrada de Estado</i> En Estado en Marcha	TRUE cuando el DGC-2020 está en estado de marcha.	Entrada de Estado INRUNNINGSTATE 
<i>Entrada de estado</i> Prueba de Lámpara	TRUE cuando el elemento lógico de Prueba de Lámpara está activo o el botón Prueba de Lámpara	Entrada de Estado LAMPTESTIN 
<i>Entrada de estado</i> Load Share Module (módulo de reparto de carga)	Límite de salida del AVR del módulo de reparto de carga. TRUE cuando se han superado los ajustes del límite de la salida AVR del LSM-2020.	Entrada de Estado LSMAVROUTLMT 
<i>Entrada de estado</i> Load Share Module (módulo de reparto de carga)	Módulo de reparto de carga conectado. TRUE cuando un LMS-2020 opcional está conectado al DGC-2020.	Entrada de Estado LSMCONNECTED 
<i>Entrada de estado</i> Load Share Module (módulo de reparto de carga)	Límite de salida del regulador (GOV) del módulo de reparto de carga. TRUE cuando se han superado los ajustes del límite de la salida regulador del LSM-2020.	Entrada de Estado LSMGOVOUTLMT 
<i>Entrada de estado</i> Load Take Over (Toma de Carga)	TRUE cuando el elemento lógico Toma de Carga es está activo.	Entrada de Estado LOADTAKEOVERIN 
<i>Entrada de estado</i> Low-Line Override (priorización Low Line)	TRUE cuando la entrada de la priorización Low Line está TRUE.	Entrada de Estado LOWLINEORIDE 
<i>Entrada de estado</i> Mains Breaker Status (Estado del Disyuntor de Red)	TRUE cuando el disyuntor de red está cerrado.	Entrada de Estado MAINSBRKSTA 
<i>Entrada de estado</i> Mains Fail Test (Prueba de Falla de Red)	TRUE cuando el elemento lógico de Prueba de Falla de Red está activo.	Entrada de Estado MAINSFAILIN 

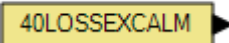
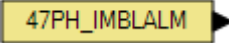
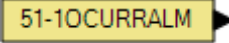
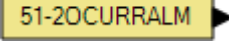
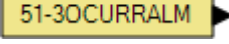
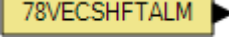
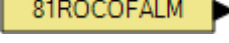
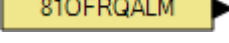
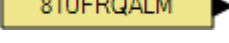
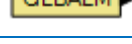
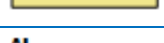
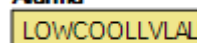
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de Estado</i> Transferência de Falla de Red Completa	TRUE cuando el DGC-2020 está configurado para transferencia de falla de red y ha transferido exitosamente al generador desde la red. Permanece verdadero hasta que la potencia de la red es considerada buena y el DGC-2020 transfiere la carga de vuelta a la potencia de red.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Inhabilitado	Verdadero cuando la Funcionalidad de transferencia de falla de alimentación no está habilitada o cuando el DGC-2020 está operando en los modos Off (apagado) o Run (en marcha) o cuando está en el estado de alarma.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Potencia desde los generadores	Verdadero cuando Funcionalidad de transferencia de falla de alimentación detecta que la carga recibe potencia desde el bus del generador.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Potencia desde alimentación	Verdadero cuando Funcionalidad de transferencia de falla de alimentación detecta que la carga recibe potencia desde el bus de alimentación.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Temporizador de retorno activo	Verdadera cuando el temporizador de retardo de devolución de transferencia de falla de alimentación está contando activamente.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Temporizador de transferencia activo	Verdadera cuando el temporizador de retardo de transferencia de falla de alimentación está contando activamente.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Transfiriendo a generadores	Verdadero cuando la transferencia de falla de alimentación está transfiriendo carga al bus del generador.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Transferencia de falla de alimentación Transfiriendo a alimentación	Verdadera cuando la transferencia de falla de alimentación está transfiriendo la carga al bus de alimentación.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Off Mode (modo Off)	TRUE cuando el DGC-2020 está en modo Off o el elemento lógico de Modo Off.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Off Mode Cooldown (Enfriamiento de Mdo Off)	TRUE cuando el DGC-2020 está en Modo Off y enfriando.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Retardo de transición abierta	Verdadera cuando el retardo de transición abierta está contando activamente.	Entrada de Estado 

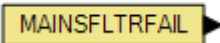
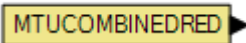
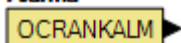
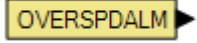
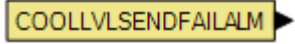
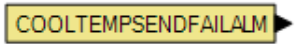
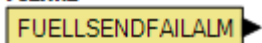
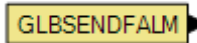
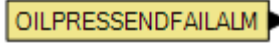
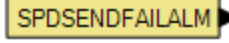
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Paralelo a la Red	TRUE cuando el elemento lógico Paralelo a Red es verdadero, indicando que el generador está.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Modo PF activo	TRUE cuando el modo PF está activo.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Pre Star Condition in Effect (Condición de prearranque vigente)	TRUE cuando el dispositivo está en estado de Prearranque.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Entrada Pre-Start (Prearranque):	TRUE cuando el DGC-2020 indica que se debería cerrar el relé de prearranque.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Regen. completada	Verdadero por 30 segundos después de que una unidad ECU de Yanmar regresa al modo pasivo cuando el estado de Estado forzado por regeneración activa DPF está en "Regen. exitosa".	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Solicitud de confirmación de regeneración	Verdadero después de haberse solicitado una regeneración manual de escape en una unidad ECU de Yanmar. Una vez en este estado, se debe emitir otra solicitud de regeneración para confirmar la regeneración manual.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Enclavamiento de regeneración desde la ECU	Verdadero cuando los parámetros propietarios de John Deere se difunden a través del J1939 Bus CAN.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Regen. no completada	Verdadero por 30 segundos después de que una unidad ECU de Yanmar regresa al modo pasivo cuando el estado de Estado forzado por regeneración activa DPF está en "Regen. no exitosa".	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Reset Active (reseteo activado)	TRUE cuando el elemento lógico Reset está activado o cuando se presiona el botón de reseteo de la interfaz hombre-máquina.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Retardo de re arranque activo	Verdadero cuando el retardo de re arranque se encuentra actualmente activo.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Entrada de funcionamiento	TRUE cuando el DGC-2020 indica que se debería cerrar el relé de funcionamiento.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Run Mode (modo funcionamiento)	TRUE cuando el DGC-2020 está en su modo de funcionamiento o el elemento lógico Run Mode es verdadero	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Single Phase AC Sensing Override (priorización detección CA monofásica)	TRUE cuando la entrada de priorización CA monofásica está TRUE.	Entrada de Estado 

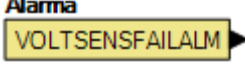
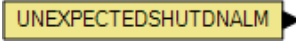
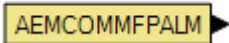
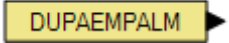
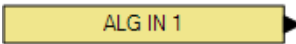
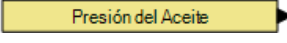
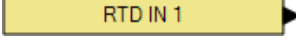
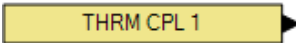
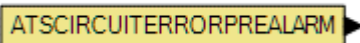
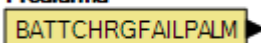
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Single Phase Connection Override (priorización conexión monofásica)	TRUE cuando la entrada de priorización monofásica está TRUE.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Entrada de arranque	TRUE cuando el DGC-2020 indica que se debería cerrar el relé de arranque para arrancar el motor.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Switch not in Auto (el interruptor no está en posición Auto)	TRUE cuando el DGC-2020 no está en modo Auto.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Sinc Activa	TRUE cuando el auto sincronizador está activo para alinear las tensiones de entrada del generador y la del bus y fases.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Cierre de Interruptor de Sinc OK	TRUE cuando el auto sincronizador está corriendo y determina que la diferencia de tensión entre la tensiones del generador y bus, la frecuencia de deslizamiento, y el ángulo de fase están dentro de los límites especificados así está bien para enviar un comando de cierre de interruptor.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Angulo de Fase de Sinc OK	TRUE cuando el auto sincronizador está corriendo y el ángulo de fase entre la tensión de entrada del generador y la tensión de entrada del bus está dentro de los límites indicados por el ajuste de ángulo de fase para la sincronización de enganche de fase, o el ángulo de avance calculado para la sincronización anticipada.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Frecuencia de Deslizamiento de Sinc OK	TRUE cuando el auto sincronizador está corriendo y la frecuencia de deslizamiento entre la entrada de tensión del bus y la tensión de entrada del generador están dentro de los límites indicados por el ajuste frecuencia de deslizamiento.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Tensión de Sinc OK	TRUE cuando el auto sincronizador está corriendo y la tensión de diferencia entre la entrada de tensión del bus y la tensión de entrada del generador están dentro de los límites indicados por el ajuste de ventana de tensión.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de estado</i> Restablecimiento de viaje activo	VERDADERO cuando se ha iniciado un restablecimiento de disparo desde BESTCOMSPPlus, BESTlogicPlus o el panel frontal.	Entrada de Estado 
<i>Entrada de Estado</i> Estado de Carga	TRUE cuando el DGC-2020 está operando en paralelo con otros generadores o está en paralelo a la red y el DGC-2020 está reduciendo la kW de salida del generador antes de abrir el interruptor del generador:	Entrada de Estado 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Entrada de estado</i> Modo var activo	TRUE cuando el modo var está activo.	Entrada de Estado 
Objetos de salida		
<i>Physical Outputs</i> (Salidas físicas) OUT1 - OUTx	Salidas físicas 1 a 7 (estilo xxAxxxxxx) ó 1 a 15 (estilo xxBxxxxxx).	Salida - OUT1 
<i>Remote Outputs</i> (Salidas remotas) OUT13 - OUT36	True cuando se activa la Salida Remota x.(Disponible cuando está conectado un CEM-2020 opcional.)	Salida - OUT13 
Alarmas		
<i>Analog Expansion Module (Módulo de expansión analógica)</i> Remote Analog Inputs (Entradas analógicas remotas) 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Alarma - RALGIN101ALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Analog Outputs (Salidas analógicas remotas) 1 a 4	TRUE cuando la conexión de la salida analógica está abierta y la Alarma Fuera de gama (Out of Range Alarm) está configurada en Alarma (Alarm).	Alarma - RALGIN10ORALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote RTD Inputs (Entradas RTD remotas) 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Alarma - RRTDIN101ALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Thermocouple Inputs (Entradas termopar remotas) 1 a 2	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Status Only (Estado únicamente) y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Alarma - RTCIN101ALM 
Auto Restart Fail (fallo del reinicio automático)	TRUE cuando la función de reinicio automático no consiguió relanzar el generador.	Alarma 
Battery Charger Fail (fallo del cargador de la batería)	TRUE cuando la función de fallo del cargador de la batería está configurada como Alarma y ha expirado el lapso de temporización de activación.	Alarma 
<i>Configurable Protection (Protección configurable)</i> Protección 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1) o Under 2 (Inferior a 2) como Alarma y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Alarma - CONFPROT101ALM 

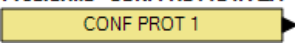
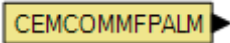
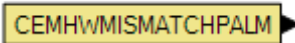
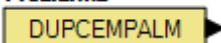
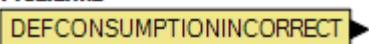
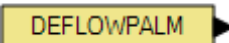
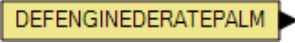
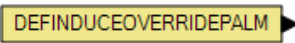
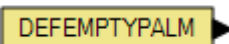
Nombre	Descripción	Símbolo
Inducción severa de DEF	Esta alarma indica el nivel de inducción más alto para que el motor no funcione debido a un bajo nivel o a la mala calidad del fluido de escape diésel (DEF), o a una falla en el Sistema de tratamiento posterior del escape (EATS). El motor puede funcionar en un modo de potencia reducida o durante un lapso determinado, o la ECU puede impedir que arranque hasta que se corrija el problema. Posiblemente se requiera una herramienta de servicio para hacer que el motor vuelva a arrancar.	Alarma 
Código de diagnóstico de problema	Verdadera cuando hay un Código de diagnóstico de problema.	Alarma 
ECU Comm Loss (pérdida de comunic. de la ECU)	TRUE en caso de pérdida de las comunicaciones con la ECU.	Alarma 
ECU Shutdown (parada de la ECU)	TRUE cuando la ECU ha parado el motor.	Alarma 
Emergency Stop (parada emergencial)	TRUE cuando se ha pulsado el botón de parada emergencia.	Alarma 
Error del sistema de escape	Esta alarma anuncia cuando el nivel de inducción de DEF es mayor o igual a 3, la luz de DEF del sistema de escape de Isuzu está encendida y la luz de 'no hay potencia' de Isuzu está encendida. La alarma de error de sistema de escape aparece conjuntamente con una alarma de inducción severa de DEF para indicar por qué la máquina ha entrado en el estado de inducción severa debido al malfuncionamiento del sistema de SCR.	Alarma 
Fuel Leak (fuga de combustible)	TRUE cuando la función de detección de fuga del combustible está configurada como Alarma y ha expirado la temporización de la activación.	Alarma 
<i>Protección del Generador 27-1</i>	TRUE cuando el elemento 27-1 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador 27-2</i>	TRUE cuando el elemento 27-2 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador 59-1</i>	TRUE cuando el elemento 59-1 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador 59-2</i>	TRUE cuando el elemento 59-2 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador 32</i>	TRUE cuando el elemento 32 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Protección del Generador</i> 40	TRUE cuando el elemento 40 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 47	TRUE cuando el elemento 47 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 51-1	TRUE cuando el elemento 51-1 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 51-2	TRUE cuando el elemento 51-2 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 51-3	TRUE cuando el elemento 51-3 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 78	TRUE cuando el elemento 78 está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 81 ROCOF	TRUE cuando el elemento 81 ROCOF está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 81 Sobre	TRUE cuando el elemento 81 Sobre está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
<i>Protección del Generador</i> 81 Sub	TRUE cuando el elemento 81 Sub está configurado como una alarma y ha disparado.	Alarma 
Global Alarm (alarma global)	TRUE cuando se ha(n) parametrizado una o varias Alarma(s).	Alarma 
Hi Coolant Temp (temp. alta de refrigerante)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Alarma de temperatura elevada del refrigerante.	Alarma 
DEF de Isuzu, baja recarga de DEF	Verdadero cuando la ECU de un motor Isuzu ha detectado un nivel bajo de fluido de escape de diésel (DEF, en inglés) e indicado que el símbolo DEF se debe desplegar y la Luz de 'no hay potencia' Isuzu está activa, lo que indica que el motor ha parado.	Alarma 
Low Coolant Level (bajo nivel de refrigerante)	TRUE cuando la función de nivel bajo del refrigerante está configurada como Alarma y se ha superado el lapso de temporización de activación. Asimismo, TRUE cuando se ha habilitado la opción CANBus y se ha superado el límite de alarma de nivel bajo del refrigerante.	Alarma 
Low Fuel Level (bajo nivel de combustible)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Alarma de nivel bajo del combustible.	Alarma 
Low Oil Pressure (baja presión de aceite)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Alarma de baja presión del aceite.	Alarma 

Nombre	Descripción	Símbolo
Falla de transferencia por falla en red de electricidad	Verdadero cuando se produce una alarma de falla de transferencia por falla en la red de electricidad. La alarma se produce cuando el DGC-2020 está configurado para transferencias por falla en la red de electricidad, pero no transfirió la carga desde el servicio de energía al generador antes de que expirara el Tiempo máximo de transferencia por falla en la red de electricidad. Seguirá siendo verdadero hasta que se borre la alarma presionando el botón <i>Restablecer</i> en el panel frontal.	Alarma 
Alarma combinada roja de <i>mtu</i>	Esto es una indicación de la ECU del motor de la <i>mtu</i> de que se ha producido una Alarma roja. Si se produce cualquier Alarma roja, se produce una Alarma combinada roja.	Alarma 
Overcrank	TRUE en caso de Overcrank (tentativas infructuosas de lanzamiento excesivas)	Alarma 
Overspeed (sobrevelocidad)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Alarma de sobrevelocidad.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Coolant Level Sender Fail (fallo del transmisor de nivel del refrigerante)	TRUE al recibir un código de error por nivel bajo del refrigerante por parte de la ECU (unidad de control del motor). La opción CAN Bus debe estar habilitada.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Coolant Temp Sender Fail (fallo del transmisor de temperatura del refrigerante)	TRUE cuando la función de fallo del transmisor de la temperatura del refrigerante está configurada como Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Fuel Level Sender Fail (fallo del transmisor de nivel de combustible)	TRUE cuando la función de fallo del transmisor del nivel de combustible está configurada como Alarma y ha expirado el lapso de temporización de activación.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Global Sender Fail (fallo del transmisor global)	TRUE cuando se ha(n) configurado una o varias función(es) de fallo de un transmisor como Alarma(s) y está(n) TRUE.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Oil Pressure Sender Fail (fallo del transmisor de presión del aceite)	TRUE cuando el fallo del transmisor de presión del aceite está configurado como Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Alarma 
<i>Falla de emisor</i> Speed Sender Fail (fallo del transmisor de velocidad)	TRUE cuando ha expirado la temporización de activación del fallo del transmisor de velocidad.	Alarma 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Falla de emisor</i> Voltage Sensing Fail (fallo de detección de la tensión)	TRUE cuando el fallo en la detección de la tensión está configurado como Alarma y se ha superado el lapso de temporización de su activación.	Alarma 
Alarma de Cierre Inesperado	TRUE cuando la velocidad del motor medida (RPM) disminuye inesperadamente a 0 mientras el motor está en marcha.	Alarma 
Prealarmas		
<i>Analog Expansion Module (Módulo de expansión analógica)</i> Fallo comunicación. del módulo de expansión analógica	TRUE en caso de pérdida de comunicación del ASM-2020 al DGC-2020.	Prealarma 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Módulos de expansión analógica múltiples detectados	TRUE cuando más de un AEM-2020 está conectado.	Prealarma 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Analog Inputs (Entradas analógicas remotas) 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Prealarma y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Prealarma - RALGIN101PALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Analog Outputs (Salidas analógicas remotas) 1 a 4	TRUE cuando la conexión de la salida analógica está abierta y la Alarma Fuera de gama (Out of Range Alarm) está configurada en Prealarma.	Prealarma - RALGOUT10ORPALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote RTD Inputs (Entradas RTD remotas) 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Prealarma y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Prealarma - RRTDIN101PALM 
<i>Módulo de expansión analógica</i> Remote Thermocouple Inputs (Entradas termopar remotas) 1 a 2	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1), Under 2 (Inferior a 2) u Out of Range (Fuera de gama) como Prealarma y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Prealarma - RTCIN101PALM 
Error del circuito ATS	Verdadero cuando la entrada se asigna al ATS N.O. La entrada y la entrada mapeada a la entrada ATS N.C. no son opuestas durante un tiempo más largo que el ajuste de retardo de error del circuito ATS.	Prealarma 
Battery Charger Fail (fallo del cargador de batería)	TRUE cuando la función de fallo del cargador de la batería está configurada como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de activación.	Prealarma 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Cargador de batería</i> CA apagada	Verdadera cuando la potencia de ca al cargador de batería está apagada. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1ACOFFPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Falla de la batería	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que la batería ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1BATTERYFAILEPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Falla de las comunicaciones	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado una falla de las comunicaciones J1939. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1COMMSFAILPREALARM 
<i>Falla de cargador de batería</i>	Verdadera cuando el cargador de batería ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1FAILPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Tensión de salida alta	Verdadera cuando la tensión de salida del cargador de batería es demasiado elevada. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1HIOUTPUTVOLTSPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Ajustes no válidos	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado ajustes no válidos. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1INVALIDSETPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Tensión de arranque baja	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que la tensión mientras el motor está arrancando ha bajado demasiado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1LOCRANKVOLTSPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Tensión baja de salida	Verdadera cuando la tensión de salida del cargador de batería es demasiado baja. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1LOOUTPUTVOLTSPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Falla de una sola unidad	Verdadera cuando el cargador de batería ha detectado que una o más etapas de salida de carga en un cargador con múltiples etapas de salida de carga ha fallado. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1SNGLEUNTFAILPREALARM 
<i>Cargador de batería</i> Límite térmico	Verdadera cuando la temperatura del cargador de batería es superior al límite térmico. (Cargador de batería 1 mostrado).	Prealarma BCH1THERMALLIMITPREALARM 
No puede Regen.: Falla de Enclavamiento	Verdadera cuando el enclavamiento de regeneración ha fallado en una ECU de Yanmar. La Regeneración manual está bloqueada.	Prealarma NOREGENINTERLOCKFAIL 
No puede Regen.: Baja temperatura del refrigerante	Verdadero cuando la temp. del refrigerante es baja en una ECU de Yanmar. La Regeneración manual está bloqueada.	Prealarma NOREGENLOWCOOLTEMP 
No puede regen.: No han pasado 50 horas desde la última regeneración	Verdadero cuando no han pasado 50 horas desde la última regeneración en una ECU de Yanmar. La Regeneración manual está bloqueada.	Prealarma NOREGENNOT50HOURS 
Fallo suma de control	TRUE cuando ciertos parámetros de usuario o códigos de firmware han sido corrompidos. Referirse a la Sección 4, <i>Software BESTCOMSPlus</i> , <i>Configuración de alarma</i> , <i>Prealarmas</i> , para más detalles.	Prealarma CHECKSUMFAILPALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Configurable Protection (Protección configurable)</i> Protección 1 a 8	TRUE cuando se configura Over 1 (Superior a 1), Over 2 (Superior a 2), Under 1 (Inferior a 1) o Under 2 (Inferior a 2) como Prelarma y que se ha sobrepasado el límite. (Se ilustra el caso de configuración Over 1).	Prealarma - CONFPROT101PALM 
<i>Contact Expansion Module (Módulo de expansión de contacto)</i> Fallo de com. del CEM-2020	TRUE en caso de pérdida de comunicación del CEM-2020 al DGC-2020.	Prealarma 
<i>Módulo de expansión de contacto</i> Incompatibilidad equipo de módulos de expansión de contacto	TRUE cuando el CEM-2020 conectado no tiene el mismo número de salidas que el definido en la pantalla <i>Parámetros del sistema, Configuración del módulo remoto</i> en BESTCOMSPPlus.	Prealarma 
<i>Contact Expansion Module (Módulo de expansión de contacto)</i> Módulos de expansión de contacto múltiples conectados	TRUE cuando varios CEM-2020 están conectados.	Prealarma 
Consumo incorrecto de DEF	Verdadera cuando la ECU informa a través del Bus CAN que ha ocurrido un error de consumo de DEF.	Prealarma 
DEF Fluido Bajo	TRUE cuando el motor ECU reporta a través de CANbus que el Líquido de Escape Diesel (DEF) está en un nivel entre 8 y 23%.	Prealarma 
DEF Inducción	Este es el nivel más bajo de reducción de potencia para no hacer funcionar el motor cuando el Líquido de Escape Diesel (DEF) es bajo o de mala calidad o hay algún problema con el Sistema de Post-Tratamiento de Gases de Escape (EATS). El motor está funcionando en un modo de potencia reducida. Finalmente, el nivel de potencia se incrementará a menos que el problema con el DEF o mal funcionamiento en el EATS sea corregido.	Prealarma 
DEF Priorización de Inducción	Esta pre-alarma indica una priorización temporaria de inducción para el no funcionamiento del motor. Esto es establecido por el ECU y no es configurable por el usuario	Prealarma 
DEF Extremadamente bajo	TRUE cuando el motor ECU reporta a través de CANbus que el Líquido de Escape Diesel (DEF) está en un nivel por debajo del 8%.	Prealarma 

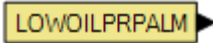
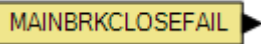
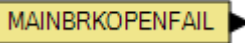
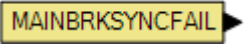
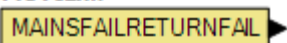
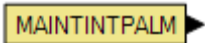
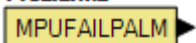
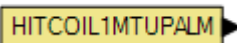
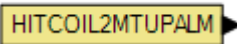
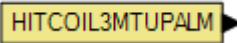
Nombre	Descripción	Símbolo
DEF Inducción Pre-severa	Esta pre-alarma indica un alto nivel de inducción para no hacer funcionar el motor cuando el Líquido de Escape Diesel (DEF) es bajo o de mala calidad o hay algún problema con el Sistema de Post-Tratamiento de Gases de Escape (EATS). El motor puede funcionar en un modo de ahorro de energía, o por un tiempo limitado, después de lo cual entrará en un estado de inducción severa a menos que el problema con el DEF o mal funcionamiento en el EATS sea corregido.	Prealarma DEFPRESEVEREINDUCEPALM 
Calidad deficiente de DEF	Verdadera cuando la ECU del motor informa "Calidad deficiente de DEF" a través del Bus CAN.	Prealarma DEFQUALITYPOOR 
DEF Inducción Severa	Esta pre-alarma indica el nivel más alto de inducción para no hacer funcionar el motor cuando el Líquido de Escape Diesel (DEF) es bajo o de mala calidad o hay algún problema con el Sistema de Post-Tratamiento de Gases de Escape (EATS). El motor puede funcionar en un modo de ahorro de energía, o por un tiempo limitado, o puede que el ECU no lo deje arrancar hasta que se solucione el problema. Una herramienta de servicio puede requerirse para reiniciar el motor.	Prealarma DEFSEVEREINDUCEPALM 
Manipulación de DEF	TRUE cuando la ECU del motor informa "DEF Tampering" a través de CAN Bus.	Prealarma DEFTAMPERING 
Advertencia DEF	Esta prealarma indica el primer nivel de advertencia cuando el sistema EATS no funciona correctamente, o el nivel o la calidad de DEF no son suficientes para el correcto funcionamiento.	Prealarma DEFWARNINGPALM 
Advertencia DEF nivel 2	Esta prealarma indica el segundo nivel de advertencia cuando el sistema EATS no funciona correctamente, o el nivel o la calidad de DEF no son suficientes para el correcto funcionamiento.	Prealarma DEFWARNINGLEVEL2PALM 
Diag Trouble Code (código de diagnós. de avería)	Verdadero cuando existe un Código de diagnóstico de problema y se habilita la prealarma de DTC Activo.	Prealarma DIAGTRBCODEPALM 
DPF Regenerate Disabled (Regenerar DPF Deshabilitado)	TRUE cuando el motor ECU reporta via CANbus que la regeneración del Filtro de Partícula Diesel (DPF) está deshabilitado.	Prealarma DPFREGENDISABLPALM 
DPF Regenerate Required (Regenerar DPF Requerido)	TRUE cuando el estado de la lampara del Filtro de Partícula Diesel (DPF) motor ECU consultada via CANbus indica que regeneración DPF es requerida está deshabilitado.	Prealarma DPFREGENREQPALM 
DPF Nivel de Hollín Alto	TRUE cuando el motor ECU reporta a través de CANbus que el nivel de hollín del Filtro de Partículas Diesel (DEF) es alto.	Prealarma DPFSOOTHIPALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
DPF Nivel de Hollín Moderadamente Alto	TRUE cuando el estado (advertencia amarilla) de difusión de lámpara del Filtro de Partículas Diesel (DEF) en CANBus indica que el nivel de hollín es moderadamente alto.	Prealarma DPFSOOTMODHIPALM 
DPF Nivel de Hollín Severamente Alto	TRUE cuando el estado (advertencia roja) de difusión de lámpara del Filtro de Partículas Diesel (DEF) en CANBus indica que el nivel de hollín es severamente alto.	Prealarma DPFSOOTEXTHIPALM 
DTC Bajo nivel de refrigerante	Se activará una prealarma de Nivel bajo de refrigerante DTC, si se recibe un Código de Diagnóstico de Problema con Número de parámetro sospechoso (SPN, en inglés) de 111 y desde la unidad ECU del motor se recibe un Identificador de modo de falla (FMI, en inglés) con valor de 1. SPN 111 indica el Nivel del refrigerante del motor como el parámetro, FMI 1 indica que la falla es: DATOS VÁLIDOS PERO POR DEBAJO DEL RANGO DE FUNCIONAMIENTO NORMAL: EL NIVEL MÁS SEVERO.	Prealarma DTCLOWCOOLLEV 
ECU Com Loss (pérdida de comunic. de la ECU)	TRUE en caso de pérdida de las comunicaciones con la ECU.	Prealarma LOSSECUCOMMPALM 
Nivel bajo de inducción de EGR	Verdadero cuando se ha detectado una falla en el sistema de Recirculación de gas de escape (EGR, en inglés). Este es el segundo nivel de inducción para corregir el problema. También debería haber Códigos de Diagnóstico de Problema aportando información adicional del problema.	Prealarma EGRINDUCEMENTLVLOW 
Severa inducción de EGR	Verdadero cuando se ha detectado una falla en el sistema de Recirculación de gas de escape (EGR, en inglés). Este es el tercer nivel de inducción para corregir el problema. Si no se corrige puede ocurrir un paro del motor o reducirse su capacidad. También debería haber Códigos de Diagnóstico de Problema aportando información adicional del problema.	Prealarma EGRINDUCEMENTSEVERE 
Advertencia de inducción de EGR	Verdadero cuando se ha detectado una falla en el sistema de Recirculación de gas de escape (EGR, en inglés). Este es el primer nivel de inducción para corregir el problema. También debería haber Códigos de Diagnóstico de Problema aportando información adicional del problema.	Prealarma EGRINDUCEMENTWARN 
Engine KW Over Load 1 (sobrecarga - kW- del motor - 1)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la prealarma 1 de sobrecarga (kW) del motor.	Prealarma ENGKWVOVRD1PALM 
Engine KW Over Load 2 (sobrecarga - kW- del motor - 2)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la prealarma 2 de sobrecarga (kW) del motor.	Prealarma ENGKWVOVRD2PALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
Engine KW Over Load 3 (sobrecarga - kW- del motor - 3)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la prealarma 3 de sobrecarga (kW) del motor.	Prealarma ENGKWVRLD3PALM 
Fuga del filtro de combustible 1	Esta entrada de estado de la lógica indica que la ECU del motor ha detectado una fuga en el filtro de combustible 1 y lo ha comunicado al DGC-2020 a través del bus de la CAN.	Prealarma FUELFILTER1LEAK 
Fuga del filtro de combustible 2	Esta entrada de estado de la lógica indica que la ECU del motor ha detectado una fuga en el filtro de combustible 2 y lo ha comunicado al DGC-2020 a través del bus de la CAN.	Prealarma FUELFILTER2LEAK 
Fuel Leak (fuga de combustible)	TRUE cuando la función de detección de fuga del combustible está configurada como Prealarma y ha expirado la temporización de su activación.	Prealarma FUELLEAKPALM 
Falla de Cierre Interruptor Generador	TRUE cuando una pre-alarma de falla de cierre de interruptor de generador ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el DGC-2020 ha enviado una salida de cierre de interruptor pero no recibe una entrada de estado del interruptor del generador que indique que el interruptor ha cerrado antes de que el tiempo de espera de cierre del interruptor haya expirado.	Prealarma GENBRKCLOSEFAIL 
Falla de Apertura de Interruptor de Generador	TRUE cuando una pre-alarma de falla de apertura de interruptor de generador ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el DGC-2020 ha enviado una salida de apertura de interruptor pero no recibe una entrada de estado del interruptor del generador que indique que el interruptor ha abierto antes de que el tiempo de espera de apertura del interruptor haya expirado.	Prealarma GENBRKOPENFAIL 
Falla de Sinc de Interruptor de Generador	TRUE cuando una pre-alarma de falla de sinc de interruptor de generador ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el sincronizador está corriendo e intenta cerrar el interruptor pero el retardo de activación de falla de sinc expira antes de alcanzar el cierre del interruptor.	Prealarma GENBRKSYNCFAIL 
<i>Protección del Generador</i> 27-1	TRUE cuando el elemento 27-1 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 27-1UNDRVLTPALM 
<i>Protección del Generador</i> 27-2	TRUE cuando el elemento 27-2 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 27-2UNDRVLTPALM 
<i>Protección del Generador</i> 59-1	TRUE cuando el elemento 59-1 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 59-1OVOLTPALM 
<i>Protección del Generador</i> 59-2	TRUE cuando el elemento 59-2 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 59-2OVOLTPALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Protección del Generador</i> 32	TRUE cuando el elemento 32 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 32REVPWRPalm 
<i>Protección del Generador</i> 40	TRUE cuando el elemento 40 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 40LOSSEXCPalm 
<i>Protección del Generador</i> 47	TRUE cuando el elemento 47 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 47PH_IMBPalm 
<i>Protección del Generador</i> 51-1	TRUE cuando el elemento 51-1 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 51-1OCURRPalm 
<i>Protección del Generador</i> 51-2	TRUE cuando el elemento 51-2 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 51-2OCURRPalm 
<i>Protección del Generador</i> 51-3	TRUE cuando el elemento 51-3 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 51-3OCURRPalm 
<i>Protección del Generador</i> 78	TRUE cuando el elemento 78 está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 78VECSHIFTpalm 
<i>Protección del Generador</i> 81 ROCOF	Verdadero cuando el elemento 81 ROCOF está configurado como prealarma y se ha disparado.	Prealarma 81ROCOFPalm 
<i>Protección del Generador</i> Sobrefrecuencia 81	TRUE cuando el elemento 81 Sobre está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 81OFRQPalm 
<i>Protección del Generador</i> Subfrecuencia 81	TRUE cuando el elemento 81 Sub está configurado como una Prealarma y ha disparado.	Prealarma 81UFRQPalm 
Global Pre-Alarm (prealarma global)	TRUE cuando se ha(n) parametrizado una o varias Prealarma(s).	Prealarma GLBPalm 
Calentamiento para regeneración de escape	Ha ocurrido una regeneración de escape, manual o automática, pero el sistema de escape no está lo suficientemente caliente para que ocurra la regeneración. LA ECU alimenta combustible al flujo de escape para aumentar la temperatura para lograr la regeneración.	Prealarma HEATINGFOREXHAUSTREGEN 
Tensión alta de batería	Verdadero cuando se ha superado el umbral de la prealarma Tensión alta de batería.	Prealarma BATOVOLTPalm 
Hi Coolant Temp (temp. alta de refrigerante)	TRUE cuando se ha superado el límite de la Prealarma de temperatura elevada del refrigerante.	Prealarma HITEMPPalm 
High Exhaust Temperature (Alta temperatura de escape)	TRUE cuando el ECU reporta via Canbus que una condición de alta temperatura de escape existe.	Prealarma HIGHEXHTEMPpalm 
High Fuel Level (Nivel Alto de Combustible)	TRUE cuando los ajustes de Prealarma de Nivel Alto de Combustible han sido excedidos.	Prealarma HIFUELLPalm 

Nombre	Descripción	Símbolo
Falla de comunicación entre generadores	TRUE cuando un generador individual detecta que ha estado conectado a una red de generador, pero ha perdido conexión.	Prealarma INTERGENCOMFPALM 
DEF de Isuzu, baja recarga de DEF	Verdadero cuando una ECU de motor Isuzu ha detectado un nivel bajo DEF y ha indicado que el símbolo DEF se debe desplegar.	Prealarma ISUZUDEFLOWREFILLPALM 
Solicitud de Purga forzada de Isuzu	Verdadero cuando una purga forzada se ha solicitado momentáneamente presionando el botón de Regeneración Manual o configurando el ajuste de Regeneración de DPF en el panel frontal, o ajustar el botón de Regeneración manual de DPF en BESTCOMSPlus.	Prealarma ISUZUFORCEPURGEREQPALM 
Purga forzada de SCR de Isuzu	Verdadero cuando una purga forzada está en progreso después de haber sido solicitada.	Prealarma ISUZUSCRFORCEPURGEPALM 
Purga de SCR de Isuzu	Verdadero cuando una Purga normal de SCR está en progreso. Las purgas normales ocurren durante la operación normal si la carga del motor es suficiente para permitir que ocurra la purga.	Prealarma ISUZUSCRPURGEPALM 
Solicitud de purga forzada de la herramienta de servicio Isuzu	Verdadero cuando una purga forzada se ha solicitado a través de la Herramienta de servicio de Isuzu. Esta seguirá siendo verdadero hasta que comience el ciclo de purga.	Prealarma ISUZUSERTOOLFORCEPRGEPALM 
<i>Load Share Module (Módulo de reparto de carga)</i> Fallo de comunicaciones del módulo de reparto de carga	TRUE en caso de pérdida de comunicación del LSM-2020 al DGC-2020 ha sido perdida.	Prealarma LSMCOMMFPALM 
<i>Load Share Module</i> Multiple Load Share Modules Detected (Módulo de reparto de carga múltiples detectados)	TRUE cuando más de un LSM-2020 está conectado.	Prealarma DUPLSMPALM 
Low Battery Voltage (tensión de batería baja)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Prealarma de tensión baja en la batería.	Prealarma LOWBATVPALM 
Low Coolant Level (bajo nivel de refrigerante)	TRUE cuando la función de nivel bajo del refrigerante está configurada como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de activación. Asimismo, TRUE cuando se ha habilitado la opción CANBus y se ha superado el límite de prealarma de nivel bajo del refrigerante.	Prealarma LOWCOOLLVPALM 
Low Coolant Temp (temperatura baja del refrigerante)	TRUE cuando se ha superado el límite de la Prealarma de temperatura baja del refrigerante.	Prealarma LOWTEMPPALM 
Low Fuel Level (nivel bajo de combustible)	TRUE cuando se ha superado el límite de la Prealarma de nivel bajo del combustible.	Prealarma LOWFUELLPALM 

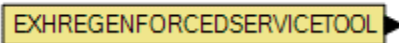
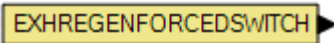
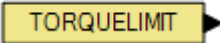
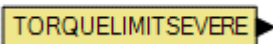
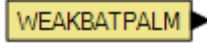
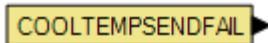
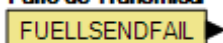
Nombre	Descripción	Símbolo
Low Oil Pressure (baja presión de aceite)	TRUE cuando se ha superado el límite de la Prealarma de presión baja del aceite.	Prealarma 
Mains Breaker Close Fail (Falla Cierre Interruptor Red)	TRUE cuando una pre-alarma de falla de cierre de interruptor de red ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el DGC-2020 ha enviado una salida de cierre de interruptor pero no recibe una entrada de estado del interruptor de red que indique que el interruptor ha cerrado antes de que el tiempo de espera de cierre del interruptor haya expirado.	Prealarma 
Mains Breaker Open Fail (Falla de Apertura de Interruptor de Red)	TRUE cuando una pre-alarma de falla de apertura de interruptor de red ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el DGC-2020 ha enviado una salida de apertura de interruptor pero no recibe una entrada de estado del interruptor de red que indique que el interruptor ha abierto antes de que el tiempo de espera de apertura del interruptor haya expirado.	Prealarma 
Mains Breaker Sync Fail (Falla de Sinc Interruptor Red)	TRUE cuando una pre-alarma de falla de sinc de interruptor de red ocurre. La pre-alarma ocurre cuando el sincronizador está corriendo e intenta cerrar el interruptor de red pero el retardo de activación de falla de sinc expira antes de alcanzar el cierre del interruptor.	Prealarma 
Mains Fail Return Failed (Falla de devolución de falla de red de alimentación)	TRUE cuando se produce una pre-alarma por una falla de devolución de falla de la red de alimentación. La pre-alarma se produce cuando el DGC-2020 está intentando transferir energía del generador a energía de la red de alimentación después de la devolución de la red de alimentación, pero no hay devolución a la red de alimentación desde el generador antes de que haya finalizado el retardo de devolución de falla de alimentación.	Pre-Alarm 
Maintenance interval (Intervalo de mantenimiento)	TRUE cuando se ha superado el límite de Prealarma correspondiente al intervalo de mantenimiento.	Prealarma 
MPU Fail (fallo unidad de excitación magnética)	TRUE en caso de fallo de la MPU.	Prealarma 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de bobina 1	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de bobina 1 se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de bobina 2	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de bobina 2 se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de bobina 3	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de bobina 3 se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma 

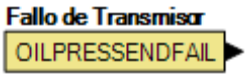
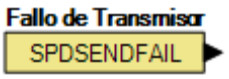
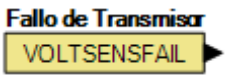
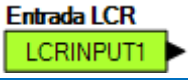
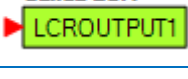
Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Prealarmas de mtu</i> Amarillo combinado	Verdadero cuando una Prealarma amarilla combinada se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma COMBINDEYELLOWMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> ECU defectuosa	Verdadero cuando una Prealarma de falla de ECU se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma ECUFAULTYMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Velocidad muy baja del motor	Verdadero cuando una Prealarma de velocidad baja del motor se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma ENGINESPEEDTOLOWMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de cableado del devanado	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta en devanados del alternador se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma ALTERNATORWIRINGMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Códigos de avería	Verdadero siempre que se detecte la presencia de códigos de falla <i>mtu</i> .	Prealarma MTUFAULTCODESPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura ambiente alta	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura ambiente alta se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HITAMBIENTMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Alarma de temperatura alta de aire de carga de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Alarma de temperatura alta de aire de carga se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHCHARGEAIRTEMMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de temperatura alta de aire de carga de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de aire de carga se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHCHARGEAIRTEMPMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Alarma de temperatura alta de refrigerante de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Alarma de temperatura alta de refrigerante se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHCOOLTEMMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de temperatura alta de refrigerante de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de refrigerante se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHCOOLTEMPMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel alto de tanque diario	Verdadero cuando una Prealarma de nivel alto de combustible en el tanque diario se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIDAYTANKLVLMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Tensión alta del suministro de la ECU	Verdadero cuando una Prealarma de tensión alta del suministro de la ECU se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHECUSUPPLYVOLTMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de ECU	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de ECU se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHECUTEMPMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de escape A	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de escape en el sistema de escape A se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHEXHAUSTEMPAMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de escape B	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de escape en el sistema de escape B se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHEXHAUSTEMPBMTPALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Prealarmas de mtu</i> Presión alta del diferencial del filtro de combustible	Verdadero cuando una Prealarma de presión alta del diferencial del filtro de combustible se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIFUELFILTDEFFPRESMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Presión alta de rampa de inyección	Verdadero cuando una Prealarma de presión alta de rampa de inyección se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHFURLRAILPRESMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta de combustible	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de combustible se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHFUELTEMPMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Temperatura alta del refrigerador intermedio	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta del refrigerador intermedio se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHINTERCLRTEMPMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Alarma de temperatura alta de aceite de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Alarma de temperatura alta de aceite se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHOILTEMPMTUALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de temperatura alta de aceite de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de temperatura alta de aceite se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHOILTEMPMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Entrada de presión alta 1	Verdadero cuando una Prealarma de nivel alto de presión en entrada de presión 1 se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIPRESSUREIN1MTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Entrada de presión alta 2	Verdadero cuando una Prealarma de nivel alto de presión en entrada de presión 2 se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIPRESSUREIN2MTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel alto de tanque de almacenamiento	Verdadero cuando una Prealarma de nivel alto de combustible en el tanque de almacenamiento se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHSTORAGETANKLVLMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Suministro de tensión alta	Verdadero cuando una Prealarma de tensión alta en el suministro de potencia del sistema se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma HIGHVOLTAGESUPPLYMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Velocidad baja de ralentí	Verdadero cuando una Prealarma de velocidad baja de ralentí se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma IDLESPEEDLOWMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel bajo de refrigerante del refrigerador posterior	Verdadero cuando una Alarma de nivel bajo de refrigerante del refrigerador posterior se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWAFTRCLRCOOLLVLMTUALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel bajo de refrigerante de aire de carga	Verdadero cuando una Prealarma de nivel bajo de refrigerante de aire de carga se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWCHGEAIRCOOLLVLMTUPALM
<i>Prealarmas de mtu</i> Presión baja de aire de carga	Verdadero cuando una Prealarma de presión baja de aire de carga se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWCHARGEAIRPRESMTUPALM

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de nivel bajo de refrigerante de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de nivel bajo de refrigerante de <i>mtu</i> se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWCOOLLVLMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel bajo de tanque diario	Verdadero cuando una Prealarma de nivel bajo de combustible en el tanque diario se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWDAYTANKLVLMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Tensión baja del suministro de la ECU	Verdadero cuando una Prealarma de tensión baja del suministro de la ECU se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWECUSUPPLYVOLTMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Alarma de presión baja de suministro de combustible de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Alarma de presión baja de suministro de combustible se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWFUELDELIVPRESMTUALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de presión baja de suministro de combustible de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de presión baja de suministro de combustible se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWFUELDELIVPRESMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Presión baja de rampa de inyección	Verdadero cuando una Prealarma de presión baja de rampa de inyección se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWFUELRAILPRESMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Alarma de presión baja de aceite de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Alarma de presión baja de aceite se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWOILPRESSUREMTUALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Prealarma de presión baja de aceite de <i>mtu</i>	Verdadero cuando una Prealarma de presión baja de aceite se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWOILPRESSUREMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Nivel bajo de tanque de almacenamiento	Verdadero cuando una Prealarma de nivel bajo de combustible en el tanque de almacenamiento se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWSTORAGETANKLVLMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Suministro de tensión baja	Verdadero cuando una Prealarma de tensión baja del suministro de potencia del sistema se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma LOWVOLTAGESUPPLYMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Sobrevelocidad	Verdadero cuando una Alarma de sobrevelocidad se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma OVERSPEEDMTUALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Falla de cebado	Verdadero cuando una Prealarma de falla en el sistema de cebado del motor se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma PRIMINGFAULTMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Velocidad baja de marcha	Verdadero cuando una Prealarma de velocidad baja de marcha se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma RUNUPSPEEDLOWMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Anulación del apagado	Verdadero cuando una Prealarma de anulación del apagado se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma SHUTDOWNOVERRIDE MTUPALM 

Nombre	Descripción	Símbolo
<i>Prealarmas de mtu</i> Falla de demanda de velocidad	Verdadero cuando una Prealarma de falla de demanda de velocidad se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma SPEEDDEMANFAILMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Velocidad baja de arranque	Verdadero cuando una Prealarma de velocidad baja de arranque se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma STARTSPEEDLOWMTUPALM 
<i>Prealarmas de mtu</i> Prueba de sobrevelocidad activa	Verdadero cuando una Prealarma de prueba de sobrevelocidad activa se ha recibido desde una ECU del motor de la <i>mtu</i> .	Prealarma TESTOVRSPDACTIVEMTUPALM 
Falta de ID Error	TRUE si no se detecta un ID de secuencia previsto de un LSM-2020 opcional en la red. Los IDs de secuencia previstos se ingresan en la pantalla <i>Network Configuration</i> (Configuración de Red).	Prealarma IDMISSINGPALM 
Repetición de ID Error	TRUE si dos o más LSM-2020 opcionales muestran el mismo ID de secuencia previsto. Los IDs de secuencia previstos se ingresan en la pantalla <i>Network Configuration</i> .	Prealarma IDREPEATPALM 
Regeneración activa	Verdadero cuando está en progreso una regeneración del sistema de escape.	Prealarma EXHREGENACTIVE 
<i>Falla de emisor</i> Coolant Temp Sender Fail (fallo del transmisor de temp. del refrigerante)	TRUE cuando el fallo del transmisor de la temperatura del refrigerante está configurado como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Prealarma COOLTEMPSENFALPALM 
<i>Falla de emisor</i> Fuel Level Sender Fail (fallo del transmisor de nivel del combustible)	TRUE cuando el fallo del transmisor del nivel del combustible está configurado como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Prealarma FUELLESENFALPALM 
<i>Falla de emisor</i> Oil Pressure Sender Fail (fallo transmisor de la presión del aceite)	TRUE cuando el fallo del transmisor de la presión del aceite está configurado como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de activación.	Prealarma OILPRESSENFALPALM 
<i>Falla de emisor</i> Voltage Sensing Fail (fallo en la detección de tensión)	TRUE cuando el fallo en la detección de la tensión está configurado como Prealarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Prealarma VOLTSENSFAILPALM 
Falla de lectura flash en serie	Cuando el DGC-2020 lee datos desde la memoria flash en serie, los datos se leen dos veces y luego se comparan para verificar que coincidan. Si no coinciden, se repite el ciclo de lectura. Después del segundo intento, si los datos no coinciden, el DGC-2020 anuncia una prealarma de falla de lectura flash en serie. Esta entrada de estado para la lógica indica que el DGC-2020 ha detectado una falla de lectura flash en serie.	Prealarma SERIALFLASHREADFAIL 

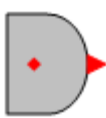
Nombre	Descripción	Símbolo
Herramienta de servicio forzó regeneración	Una regeneración manual o forzada está en progreso y fue iniciada desde la herramienta de servicio de un fabricante. Esta indicación se recibe desde la unidad ECU del motor por el Bus CAN J1939, y tiene la forma de: 'SPN 4175 Filtro de partículas de diésel Estado de regeneración forzada' o de 'SPN 6934 Sistema SCR Estado de limpieza Forzada'. Cuando el valor es 2, se anuncia una prealarma de Regeneración forzada por la Herramienta de servicio.	Prealarma 
Regeneración forzada por interruptor	Una regeneración manual o forzada está en progreso y fue iniciada desde el interruptor de regeneración manual. Esta indicación se recibe desde la unidad ECU del motor por el Bus CAN J1939, y tiene la forma de: 'SPN 4175 Filtro de partículas de diésel Estado de regeneración forzada' o de 'SPN 6934 Sistema SCR Estado de limpieza Forzada'. Cuando el valor es 1, se anuncia una prealarma de regeneración forzada por interruptor.	Prealarma 
Límite de par	Verdadero mientras el motor en un modo de par de torsión reducido debido a problemas del sistema de escape, como Bajo DEF, Purga requerida, Error de sistema de escape, etc. Esto refleja el estado de la luz de Límite de par del sistema de escape, que está comunicada desde la unidad ECU del Motor por las comunicaciones DGC-2020 vía Bus CAN J1939.	Prealarma 
Límite severo de par	Verdadero mientras el motor funcione en modo de par de torsión reducido por problemas del sistema de escape, como Bajo DEF, Purga requerida, Error de sistema de escape, etc. Esto refleja el estado de la luz de Límite de par del sistema de escape, que está comunicada desde la unidad ECU del Motor por las comunicaciones DGC-2020 vía Bus CAN J1939.	Prealarma 
Weak Battery (batería débil)	TRUE cuando se han superado los ajustes de la Prealarma de tensión débil en la batería.	Prealarma 
Transmisores		
Coolant Temp Sender Fail (Fallo del transmisor de temperatura del refrigerante)	TRUE cuando el fallo del transmisor de la temperatura del refrigerante está configurado como Prealarma o Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Fallo de Transmisor 
Fuel Level Sender Fail (Fallo del transmisor del nivel de combustible)	TRUE cuando el fallo del transmisor del nivel de combustible está configurado como Prealarma o Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Fallo de Transmisor 

Nombre	Descripción	Símbolo
Oil Pressure Sender Fail (Fallo del transmisor de la presión del aceite)	TRUE cuando el fallo del transmisor de la presión del aceite está configurado como Prealarma o Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Fallo de Transmisor 
Speed Sender Fail (Fallo del transmisor de velocidad)	TRUE cuando ha expirado la temporización de activación del fallo del transmisor de velocidad.	Fallo de Transmisor 
Voltage Sensing Fail (Fallo en la detección de tensión)	TRUE cuando el fallo en la detección de la tensión está configurado como Prealarma o Alarma y ha expirado el lapso de temporización de su activación.	Fallo de Transmisor 
Relés de control lógico Los relés de control lógicos (LCR) consisten de salidas y entradas LCR. Puede usar la salida para terminar el fin "output" de la red lógica, y entonces usar la correspondiente entrada como una entrada lógica de cualquier otro lado en el esquema lógico. Cuando una salida LCR lógica está activa la correspondiente entrada LCR es verdadera. EN otras palabras, cuando la salida LCR N (siendo un número de 1 a 16) la entrada LCR N es también verdadera. Si tiene un error de "demasiados niveles lógicos" mientras construye una red lógica, las salidas y entradas LCR puede ser usada como una solución a este problema. Ubique una salida LCR en el final de una red lógica parcial y entonces use la correspondiente entrada LCR para construir más lógica que la era previamente posible.		
<i>Inputs (Entradas)</i> Entrada 1-16	Ver descripción arriba.	Entrada LCR 
<i>Outputs (Salidas)</i> Salida 1-16	Ver descripción arriba.	Salida LCR 

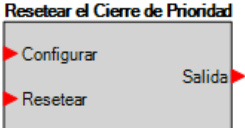
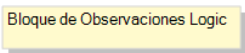
Componentes

Este grupo incluye Temporizadores de Pérdida de Señales, Circuitos Lógicos y Excitación, así como Bloques de Comentarios y Latches. El cuadro 5-2 muestra los nombres y descripciones de los objetos del grupo *Componentes*.

Tabla 5-2 Grupo Componentes, Nombres y Descripciones

Nombre	Descripción	Símbolo															
Circuitos lógicos																	
AND	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </tbody> </table>	Input		Output	0	0	0	0	1	0	1	0	0	1	1	1	
Input		Output															
0	0	0															
0	1	0															
1	0	0															
1	1	1															
NAND	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr> </tbody> </table>	Input		Output	0	0	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	
Input		Output															
0	0	1															
0	1	1															
1	0	1															
1	1	0															
OR	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </tbody> </table>	Input		Output	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	1	
Input		Output															
0	0	0															
0	1	1															
1	0	1															
1	1	1															

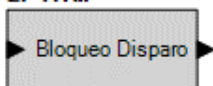
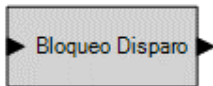
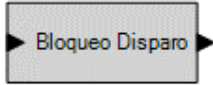
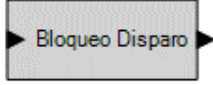
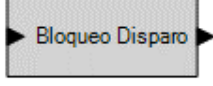
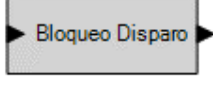
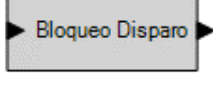
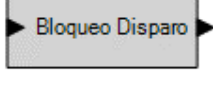
Nombre	Descripción		Símbolo														
NOR	<table><tr><th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr></table>	Input		Output	0	0	1	0	1	0	1	0	0	1	1	0	
Input		Output															
0	0	1															
0	1	0															
1	0	0															
1	1	0															
XOR	<table><tr><th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr></table> Cuando una compuerta XOR tiene más de 2 entradas, la salida es verdadera siempre que un número impar de entradas son verdaderas.	Input		Output	0	0	0	0	1	1	1	0	1	1	1	0	
Input		Output															
0	0	0															
0	1	1															
1	0	1															
1	1	0															
XNOR	<table><tr><th colspan="2">Input</th><th>Output</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr></table> Cuando una compuerta XNOR tiene más de 2 entradas, la salida es verdadera siempre que un número par de entradas son verdaderas. La salida también es verdadera si ninguna entrada es verdadera.	Input		Output	0	0	1	0	1	0	1	0	0	1	1	1	
Input		Output															
0	0	1															
0	1	0															
1	0	0															
1	1	1															
NOT (INVERSOR)	<table><tr><th>Input</th><th>Output</th></tr><tr><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td></tr></table>	Input	Output	0	1	1	0										
Input	Output																
0	1																
1	0																
Temporizadores de excitación o pérdida de señales																	
Temporizador de excitación	Para ajustar una temporización en la lógica Para más información, referirse a Programación <i>BESTlogicPlus</i> , <i>Temporizaciones de Excitación y Pérdida de Señales</i> , más adelante en esta sección.	Temporizador de Excitación (1) TIMER 1 Horas = 0 Minutos = 0 Segundos = 1 															
Temporizador de pérdida de señales	Para ajustar una temporización en la lógica Para más información, referirse a Programación <i>BESTlogicPlus</i> , <i>Temporizaciones de Excitación y Pérdida de Señales</i> , más adelante en esta sección.	Temporizador de Pérdida de Señal (2) TIMER 2 Horas = 0 Minutos = 0 Segundos = 1 															
Latches																	
Ajuste del latch principal	Cuando la entrada Configurar está encendida y la entrada Resetear está apagada, el latch irá al estado SET (activo). Cuando la entrada Resetear está encendida y la entrada Configurar está apagada, el match irá al RESET (apagado). Si ambas Configurar y Resetear están encendidas al mismo tiempo, un reset de prioridad irá al estado de RESET (apagado).	Configurar el Cierre de Prioridad 															

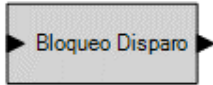
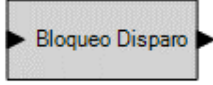
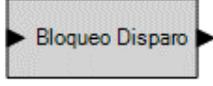
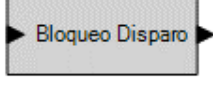
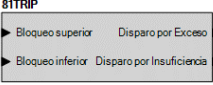
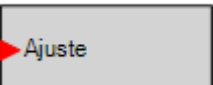
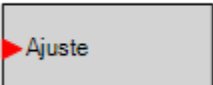
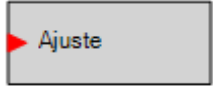
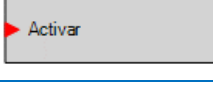
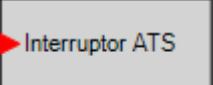
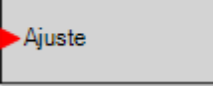
Nombre	Descripción	Símbolo
Reinicio del latch principal	Cuando la entrada Configurar está encendida y la entrada Resetear está apagada, el latch irá al estado SET (activo). Cuando la entrada Resetear está encendida y la entrada Configurar está apagada, el match irá al RESET (apagado). Si ambas Configurar y Resetear están encendidas al mismo tiempo, un set de prioridad irá al estado de SET (encendido).	
Otro		
Bloque de comentario	Ingresar los comentarios del usuario.	

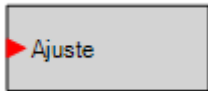
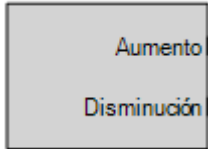
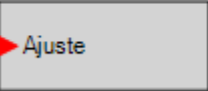
Elementos

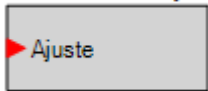
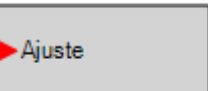
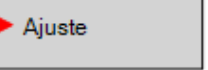
El cuadro 5-3 muestra los nombres y las descripciones de los objetos del grupo *Elementos*.

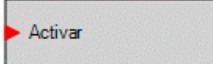
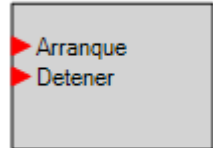
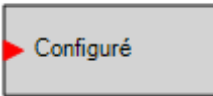
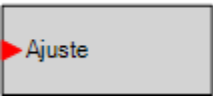
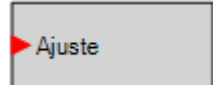
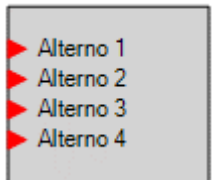
Tabla 5-3 Grupo Elementos, Nombres y Descripciones

Nombre	Descripción	Símbolo
Objetos de elementos de protección		
27-1TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 27-1. La salida de disparo es verdadera cuando el elemento de subtensión 27-1 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
27-2TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 27-2. La salida de disparo es verdadera cuando el elemento de subtensión 27-2 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
32TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 32. La salida de disparo es verdadera cuando la potencia inversa 32 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
40TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 40. La salida de disparo es verdadera cuando la pérdida de excitación 40Q está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
47TRIP (opcional)	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 47. La salida de disparo es verdadera cuando el desequilibrio de fase 47 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
51-1TRIP (opcional)	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 51-1. La salida de disparo es verdadera cuando la sobrecorriente 51-1 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
51-2TRIP (opcional)	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 51-2. La salida de disparo es verdadera cuando la sobrecorriente 51-2 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	
51-3TRIP (opcional)	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 51-2. La salida de disparo es verdadera cuando la sobrecorriente 51-3 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	

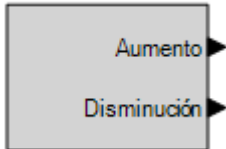
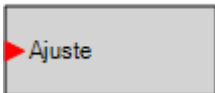
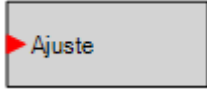
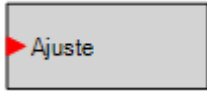
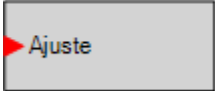
Nombre	Descripción	Símbolo
59-1TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 59-1. La salida de disparo es verdadera cuando la sobretensión 59-1 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	59-1TRIP 
59-2TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 59-2. La salida de disparo es verdadera cuando la sobretensión 59-2 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	59-2TRIP 
78TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 78. La salida de disparo es verdadera cuando el cambio de vector 78 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	78TRIP 
81ROCOFTRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento ROCOF 81. La salida de disparo es verdadera cuando el ROCOF 81 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	81ROCOFTRIP 
81TRIP	Cuando la entrada de bloque es verdadera, queda inhabilitado el elemento 81. La salida de disparo es verdadera cuando la frecuencia 81 está en una condición de disparo. Conéctese a otra entrada de bloque lógico.	81TRIP 
Otros objetos-elementos		
Silencio de alarma	La alarma será silenciada cuando este elemento está activo. La alarma puede también ser silenciada presionando el botón de Alarm Silence en el panel frontal del DGC-2020.	ALARMSILENCE 
Traspaso a frecuencia alterna	Cuando este elemento lógico está TRUE, protección y detección de condición de bus es forzada para operar a la Frecuencia Alterna en lugar de a la Frecuencia Nominal.	ALTFREQOVER 
Traspaso a tensión alterna	Cuando este elemento lógico está TRUE y la fuente del punto de ajuste de trim de tensión está configurado para tensión de trim, el ajuste de tensión alterna se convierte en un punto de ajuste activo para el controlador de trim de tensión.	ALTVOLT10VR 
Anulación de reparto de carga analógica	Cuando la entrada de Establecer es verdadera, el DGC-2020 utiliza líneas de reparto de carga analógicas para el reparto de carga en lugar de Ethernet.	ANALOGLOADSHAREOVR 
ATS	Cuando este elemento lógico está TRUE y el DGC-2020 está en modo AUTO, el generador funciona. Éste puede utilizarse en lugar de la función programable ATS si se desea generar una señal ATS como una combinación de lógica programable en lugar de una mera entrada por contacto. Si el elemento lógico ATS está TRUE o si el contacto asignado a la función programable ATS está TRUE y que el DGC está en modo automático, el generador funciona. Si <u>ambos</u> están FALSE (el elemento lógico ATS y la función programable ATS) y el DGC está en modo automático, el generador se enfría y se para	ATS 
Inhibición de operación automática del cortacircuitos desde el PLC	El funcionamiento automático del disyuntor es inhibido cuando la entrada Set es TRUE.	AUTOBRKOPINHIBIT 

Nombre	Descripción	Símbolo
Modo automático	Cuando esta entrada muestra TRUE y el DGC-2020 está en modo OFF, el DGC-2020 cambiará al modo auto. Esta es una entrada de pulsos. No es necesario mantenerla apretada después de que ha ocurrido el cambio de modo deseado.	AUTOMODE 
AVR	Puede conectarse a entradas de otros bloques lógicos. Cuando el AVR aumenta, la salida Raise es TRUE (activada). Cuando baja, la salida Lower es TRUE (activada).	AVR 
Traspaso a transiciones cerradas desde PLC	Todas las transferencias de falla de llave principal son forzadas a ser transiciones cerradas aun si se establece el <i>Tipo de Transferencia de Falla de Llave Principal</i> como <i>Abierto</i> , cuando la entrada Set es TRUE.	CLOSEDTRANSITIONOVR 
Elemento configurable	Es posible ajustar ocho elementos configurables en la pantalla <i>Protección configurable</i> utilizando el Explorador de Configuraciones. Es posible programar un elemento configurable para anunciar una alarma o prealarma cuando la entrada indica TRUE. (Se ilustra el Elemento configurable 1).	CONFELMNT1 CONFIG ELEMENT 1 
Solicitud de enfriamiento	<u>RUN Mode (Modo de funcionamiento)</u> Si la unidad está en Modo de funcionamiento cuando se recibe la Solicitud de enfriamiento, la unidad estará forzada a descargar, se abrirá el disyuntor y empezará un ciclo de enfriamiento. Mientras se realiza el ciclo de enfriamiento, la unidad indicará "SOLICITUD DE ENFRIAMIENTO" además de visualizar el temporizador de enfriamiento. Al final del ciclo de enfriamiento, la unidad seguirá funcionando en modo RUN. Se debe retirar la Solicitud de Enfriamiento antes de que se pueda cerrar de nuevo el disyuntor; este elemento bloquea los cierres del disyuntor. Si se retira la Solicitud de enfriamiento durante el proceso de enfriamiento, la unidad seguirá funcionando en modo RUN. Además, si se produce una condición que causa normalmente el cierre del disyuntor de la unidad en modo de funcionamiento, se cerrará el disyuntor de la unidad y recargará. <u>Modo AUTO</u> Si la unidad está en Modo AUTO cuando se recibe la Solicitud de enfriamiento, la unidad estará forzada a descargar, se abrirá el disyuntor y empezará un ciclo de enfriamiento. Mientras se realiza el ciclo de enfriamiento, la unidad indicará "SOLICITUD DE ENFRIAMIENTO" además de visualizar el temporizador de enfriamiento. Al final del ciclo de enfriamiento, la unidad seguirá funcionando en modo AUTO, a menos que no haya ninguna condición para que la unidad funcione en modo AUTO, en cuyo caso se apagará y permanecerá en modo AUTO. Se debe retirar la Solicitud de Enfriamiento antes de que se pueda cerrar de nuevo el disyuntor; este elemento bloquea los cierres del disyuntor. Si se retira la Solicitud de enfriamiento durante el proceso de enfriamiento y si se activan ciertas condiciones que causan normalmente el funcionamiento de la unidad en modo AUTO, la unidad seguirá funcionando en modo AUTO. Además, si se produce una condición que causa normalmente el cierre del disyuntor de la unidad, se cerrará el disyuntor de la unidad y recargará.	COOLDOWNREQ 

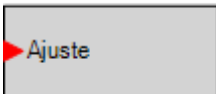
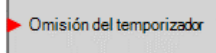
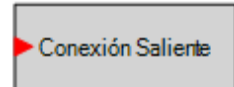
Nombre	Descripción	Símbolo
Solicitud de enfriamiento y detención	<u>RUN Mode (Modo de funcionamiento)</u> Si la unidad está en Modo de funcionamiento cuando se recibe la Solicitud de parada de enfriamiento, la unidad se descargará, se abrirá el disyuntor y empezará un ciclo de enfriamiento. Mientras se realiza el ciclo de enfriamiento, la unidad indicará "SOLICITUD PARADA Y ENFRIAMIENTO" además de visualizar el temporizador de enfriamiento. Al final del ciclo de enfriamiento, la unidad se pondrá en modo OFF. La Solicitud de Parada de Enfriamiento debe ser retirada antes de que pueda funcionar de nuevo la unidad. Si se retira la Solicitud de parada de enfriamiento durante el proceso de enfriamiento, la unidad seguirá funcionando. Además, si se produce una condición que causa normalmente el cierre del disyuntor de la unidad en modo de funcionamiento, se cerrará el disyuntor de la unidad y recargará. <u>Modo AUTO</u> Si la unidad está en modo AUTO cuando se recibe la Solicitud de parada de enfriamiento, todas las condiciones que causan normalmente el funcionamiento de la unidad en modo AUTO se borran. Dado que se han eliminado todas las condiciones que hacen que la unidad funcione, la unidad se descargará, abrirá su interruptor y entrará en un ciclo de enfriamiento. Mientras se realiza el ciclo de enfriamiento, la unidad indicará "SOLICITUD PARADA Y ENFRIAMIENTO" además de visualizar el temporizador de enfriamiento. Al final del ciclo de enfriamiento, la unidad se apagará, permaneciendo en AUTO. La Solicitud de Parada de Enfriamiento debe ser retirada antes de que pueda funcionar de nuevo la unidad. Si se retira la Solicitud de parada de enfriamiento durante el proceso de enfriamiento y si ciertas condiciones que causan normalmente el funcionamiento de la unidad en modo AUTO son activadas, la unidad seguirá funcionando. Además, si se produce una condición que causa normalmente el cierre del disyuntor de la unidad, se cerrará el disyuntor de la unidad y recargará.	COOLSTOPREQ 
Anulación de Habilitar corte de cilindro	Cuando es verdadero, el corte de cilindro está habilitado. Cuando es falso, el corte de cilindro está inhabilitado y cualquiera de los siguientes es verdadero: • La sincronización está en curso. • El motor funciona con el disyuntor cerrado del generador. • El ajuste Inhabilitar corte de cilindro es verdadero. • El elemento de la lógica Inhabilitar corte de cilindro es verdadero.	CYLCUTOUTENABLE 
Regeneración manual del Filtro de partículas de diésel	Regeneración Filtro Partículas Diesel está forzado manualmente cuando le entrada Set es verdadera.	DPFMANREGEN 
Inhibir Regeneración de Filtro de partículas de diésel	La Regeneración de Filtro de Partículas Diesel es inhibida cuando la entrada Set es verdadera.	DPFREGENINHIBIT 
Cancelación por estatismo	Cuando el elemento lógico de anulación de caída es verdadero, las funciones de ajuste de tensión y velocidad quedan inhabilitadas. La máquina funciona en caída de velocidad y caída de tensión para alcanzar el reparto de kW y kvar. Esto es útil cuando se desea hacer funcionar un sistema en caída, en lugar de que funcione en reparto de carga isócrona.	DROOVERRIDE 

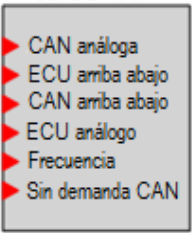
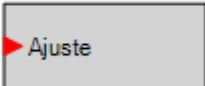
Nombre	Descripción	Símbolo
Anulación de conexión con una ECU	Cuando es verdadera, una señal de llave puesta 'Key On' se aplica a la ECU y los datos del Bus CAN se actualizan en cualquier momento excepto durante el estado de Desconexión.	ECUCONNECTOVERRIDE 
Marcha del motor	La entrada Start arranca el generador. No se aplica ninguna carga. El disyuntor permanece en posición abierta. La entrada Stop para el generador. El DGC-2020 sólo responde a este elemento lógico cuando está en modo AUTO.	ENGINE RUN 
Carga de suministro del EPS	Cuando es verdadero, la entrada Establecer fuerza una indicación de suministro de carga. Esto es útil cuando es necesario que la indicación de suministro de carga sea verdadera durante la ejecución de pruebas, pero la carga del sistema no es suficiente para encender la indicación de suministro de carga. Una indicación de suministro de carga es verdadera cuando el elemento de la lógica de suministro de carga es verdadero y el generador está estable (la tensión y la frecuencia se encuentran dentro de los límites programados debajo de DGC-2020 > ADMINISTRACIÓN DEL DISYUNTOR > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL GENERADOR en el Explorador de ajustes en BESTCOMSP^{Plus}.) Esto contrasta con el criterio tradicional de suministro de carga, donde el suministro de carga es verdadero cuando la corriente del generador supera un porcentaje de la corriente primaria del CT (generalmente, el 3 % como mínimo). Cuando la indicación de suministro de carga se ha activado desde la lógica o desde los niveles de corriente del generador, el DGC-2020 entra en un ciclo de enfriamiento cuando el DGC-2020 está en modo AUTO (automático) y se ha eliminado el contacto de ATS.	EPSSUPPLYINGLD 
Parada de emergencia	Cuando este elemento es verdadero, una alarma de Parada de Emergencia es anunciada y el LED Parada de Emergencia en el RDP-110 es iluminado.	ESTOP 
Retardo de arranque externo	Si la entrada fijada es TRUE mientras el DGC-2020 está en estado de prearranque, el DGC-2020 permanecerá en estado de prearranque hasta que la Entrada fijada sea FALSE.	EXTSTARTDEL 
Selección de la potencia nominal (kW) del generador alternativo	Existen casos en los que la potencia nominal en kW de una máquina puede variar en función de las condiciones del sistema. Un ejemplo de ello es un motor capaz de funcionar con múltiples combustibles; en este caso, podría haber diferentes valores de potencia nominal en kW según el tipo de combustible utilizado. Otro ejemplo podría ser el funcionamiento en paralelo con la red eléctrica pública o con otras máquinas, en contraposición al funcionamiento autónomo. Estas opciones alternativas pueden seleccionarse en BESTlogicPlus mediante este elemento lógico.	GENALTKW 

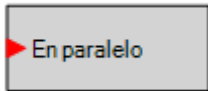
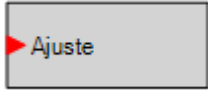
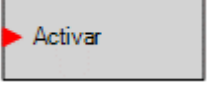
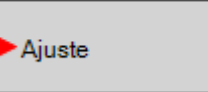
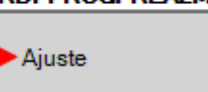
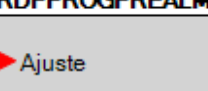
Cortacircuitos del generador	Se utiliza este elemento para relacionar las señales de apertura y cierre del disyuntor procedentes del DGC-2020 con los contactos de las salidas físicas, para abrir y cerrar el disyuntor del generador, y destinar el feedback de estado del disyuntor a una entrada por contacto. Además, se pueden asignar las entradas por contacto para implementar interruptores para poder iniciar manualmente la apertura y el cierre de los disyuntores. <u>Entradas</u> <i>Status (Estado)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto de manera a mandar al DGC-2020 un feedback relativo al estado del disyuntor. Cuando esta entrada está cerrada, es decir que el disyuntor está cerrado. Cuando esta entrada por contacto está abierta, se asume que el disyuntor está abierto. <i>Open (Abrir)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto para poder utilizarla para iniciar manualmente una solicitud de apertura del disyuntor. Cuando se manda un impulso de cierre a esta entrada mientras el DGC-2020 está en modo RUN o AUTO, se abre el disyuntor. <i>Close (Cerrar)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto para poder utilizarla para iniciar manualmente una solicitud de cierre del disyuntor. Cuando se manda un impulso a esta entrada mientras el DGC-2020 está en modo RUN o AUTO y el generador es estable, se inicia una solicitud de cierre. Si el parámetro de activación de cierre con bus sin tensión (Dead Bus Close Enable) está TRUE y el bus está sin tensión, se cierra el disyuntor. Si el bus es estable, el DGC-2020 sincroniza el generador con el bus y luego cierra el disyuntor. Si no está disponible la opción Sincronizador, el DGC-2020 puede todavía cerrar el disyuntor si se implementa un medio externo para sincronizar el generador con el bus. <u>Salidas</u> Se deben asignar las salidas a las salidas por contacto del DGC-2020 que se utilizarán para accionar el disyuntor. <i>Open (Abrir)</i>: Se envía a esta salida un impulso TRUE (cierre del contacto de salida asignado) cuando el DGC-2020 dirige una señal de apertura al disyuntor. Se trata de un impulso cuando el tipo de contacto de salida del disyuntor (Breaker Output Contact Type) está parametrizado en Impulso (Pulse) en la pantalla Hardware de los disyuntores (Breaker Hardware), disponible en la sección Gestión de los disyuntores (Breaker Management) del Explorador de configuraciones (Settings Explorer); siendo la longitud determinada por el parámetro de tiempo del impulso de apertura (Open Pulse Time). Se trata de una salida constante cuando el tipo de contacto del hardware del disyuntor del generador (Generator Breaker Hardware Contact Type) está parametrizado en Continuo (Continuous). Cabe notar que el tiempo de impulso debe ser suficientemente largo para que el disyuntor pueda abrirse efectivamente antes de suprimirse el impulso. <i>Close (Cerrar)</i>: Se envía a esta salida un impulso TRUE (cierre del contacto de salida asignado) cuando el DGC-2020 dirige una señal de cierre al disyuntor. Se trata de un impulso cuando el tipo de contacto de salida del disyuntor (Breaker Output Contact Type) está parametrizado en Impulso (Pulse) en la pantalla Hardware de los disyuntores (Breaker Hardware), disponible en la sección Gestión de los disyuntores (Breaker Management) del Explorador de configuraciones (Settings Explorer); siendo la longitud determinada por el parámetro de tiempo del impulso de apertura (Open Pulse Time). Se trata de una salida constante cuando el tipo de contacto del hardware del disyuntor del generador (Generator Breaker Hardware Contact Type) está parametrizado en Continuo (Continuous). Cabe notar que el tiempo de impulso debe ser suficientemente largo para que el disyuntor pueda abrirse efectivamente antes de suprimirse el impulso.	GENBRK  El diagrama GENBRK muestra un bloque rectangular con tres entradas en la parte superior izquierda, cada una con un triángulo rojo: 'Estado', 'Abrir' y 'Cerrar'. En la parte superior derecha, hay dos salidas con triángulos negros: 'Abrir' y 'Cerrar'.

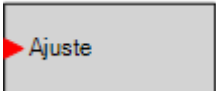
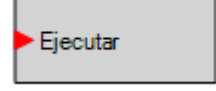
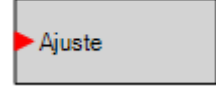
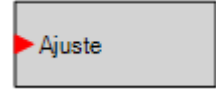
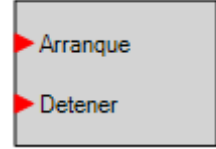
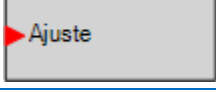
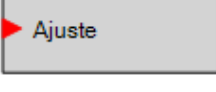
Nombre	Descripción	Símbolo
	NOTA Cuando se usa el sincronizador del DGC-2020, es recomendado que las salidas de relé de locales del DGC-2020 sean usadas para comandos de cierre para minimizar la posibilidad de cierre fuera de ángulos deseados de cierre del interruptor. Si salidas remotas (CEM-2020) van a ser usadas para comandos de cierre, es recomendado que el sincronizador del tipo anticipador sea usado, y el tiempo de cierre sea ajustado a cuentas para posibles retardos de las salidas del CEM-2020 (típicamente 50 ms) para alcanzar el ángulo de cierre del interruptor deseado.	
Control del gobernador	Puede conectarse a entradas de otros bloques lógicos. Cuando el Regulador (Governor) se eleva, la salida Raise es TRUE. Cuando baja, la salida Lower es TRUE.	GOMR 
Solicitud de ralentí	Cuando este elemento es VERDADERO, las RPM que el DGC-2020 solicita a la ECU del motor a través del bus CAN serán iguales al ajuste de RPM de ralentí. Cuando no es VERDADERO y el motor está en funcionamiento, se envía a la ECU del motor un valor igual al ajuste de RPM del motor. Además, cuando la Solicitud de ralentí es VERDADERA, el DGC-2020 enviará un parámetro de solicitud de RPM por bus CAN a la ECU del motor, en el caso de aquellas ECU que estén equipadas para recibir un parámetro de solicitud de ralentí independiente.	IDLEREQUEST 
Prueba de luz	La prueba de la lámpara será realizada cuando este elemento sea TRUE. La lámpara puede ser también alcanzada presionando el botón Lamp Test en el panel frontal del DGC-2020.	LAMPTTEST 
Captación de carga	Cuando este elemento lógico es TRUE, se fuerza al generador a arrancar, se supone que hay carga y se desconecta de la red de alimentación, tanto en una transición cerrada como en una transición abierta. El elemento lógico En paralelo con alimentación debe ser verdadero cada vez que el generador esté conectado en paralelo con el servicio de energía. Las transiciones en paralelo hacia y desde la red de alimentación no funcionarán correctamente si el elemento lógico En paralelo con alimentación no está establecido correctamente.	LOADTAKEOVER 
Alarma lógica	Cuando esta entrada es TRUE, el DGC-2020 se coloca en condición de Alarma.	LOGICALM 
Pre-alarma lógica	Cuando esta entrada es TRUE, el DGC-2020 se coloca en condición de Prealarma.	LOGICPALM 
Prealarma de combustible bajo	Cuando este elemento es verdadero, una Pre-Alarma de Combustible Bajo es anunciada y el LED Nivel de Combustible Bajo en el RDP-110 es iluminado.	LOWFUELPALM 

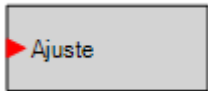
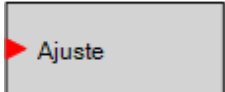
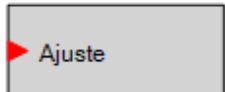
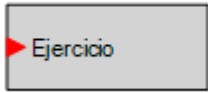
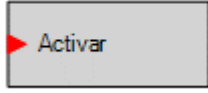
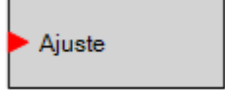
Cortacircuitos de la alimentación	Se utiliza este elemento para relacionar las señales de apertura y cierre del disyuntor procedentes del DGC-2020 con los contactos de las salidas físicas, para abrir y cerrar el disyuntor de la red de alimentación, y destinar el feedback de estado del disyuntor a una entrada por contacto. Además, se pueden asignar las entradas por contacto para implementar interruptores para poder iniciar manualmente la apertura y el cierre de los disyuntores. Este elemento sólo es disponible cuando el Hardware del Disyuntor de la red de alimentación (Mains Breaker Hardware) está configurado en la pantalla Hardware de los disyuntores (Breaker Hardware) por medio de la arborescencia Gestión de los disyuntores (Breaker Management). <u>Entradas</u> <i>Status (Estado)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto de manera a mandar al DGC-2020 un feedback relativo al estado del disyuntor. Cuando esta entrada está cerrada, es decir que el disyuntor está cerrado. Cuando esta entrada por contacto está abierta, se asume que el disyuntor está abierto. <i>Open (Abrir)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto para poder utilizarla para iniciar manualmente una solicitud de apertura del disyuntor. Cuando se manda un impulso de cierre a esta entrada mientras el DGC-2020 está en modo RUN o AUTO, se abre el disyuntor. <i>Close (Cerrar)</i>: Esta entrada permite asignar una entrada por contacto para poder utilizarla para iniciar manualmente una solicitud de cierre del disyuntor. Cuando se manda un impulso a esta entrada mientras el DGC-2020 está en modo RUN o AUTO y el generador es estable, se inicia una solicitud de cierre. Si el parámetro de activación de cierre con bus sin tensión (Dead Bus Close Enable) está TRUE y el bus está sin tensión, se cierra el disyuntor. Si el bus es estable, el DGC-2020 sincroniza el generador con el bus y luego cierra el disyuntor. Si no está disponible la opción Sincronizador, el DGC-2020 puede todavía cerrar el disyuntor si se implementa un medio externo para sincronizar el generador con el bus. <u>Salidas</u> Se deben asignar las salidas a las salidas por contacto del DGC-2020 que se utilizarán para accionar el disyuntor. <i>Open (Abrir)</i>: Se envía a esta salida un impulso TRUE (cierre del contacto de salida asignado) cuando el DGC-2020 dirige una señal de apertura al disyuntor. Se trata de un impulso cuando el tipo de contacto de salida del disyuntor (Breaker Output Contact Type) está parametrizado en Impulso (Pulse) en la pantalla Hardware de los disyuntores (Breaker Hardware), disponible en la sección Gestión de los disyuntores (Breaker Management) del Explorador de configuraciones (Settings Explorer); siendo la longitud determinada por el parámetro de tiempo del impulso de apertura (Open Pulse Time). Se trata de una salida constante cuando el tipo de contacto del hardware del disyuntor de la alimentación principal (Mains Breaker Hardware Contact Type) está parametrizado en Continuo (Continuous). Cabe notar que el tiempo de impulso debe ser suficientemente largo para que el disyuntor pueda abrirse efectivamente antes de suprimirse el impulso. <i>Close (Cerrar)</i>: Se envía a esta salida un impulso TRUE (cierre del contacto de salida asignado) cuando el DGC-2020 dirige una señal de cierre al disyuntor. Se trata de un impulso cuando el tipo de contacto de salida del disyuntor (Breaker Output Contact Type) está parametrizado en Impulso (Pulse) en la pantalla Hardware de los disyuntores (Breaker Hardware), disponible en la sección Gestión de los disyuntores (Breaker Management) del Explorador de configuraciones (Settings Explorer); siendo la longitud determinada por el parámetro de tiempo del impulso de apertura (Open Pulse Time). Se trata de una salida constante cuando el tipo de contacto del hardware del disyuntor de la alimentación principal (Mains	

Nombre	Descripción	Símbolo
	Breaker Hardware Contact Type) está parametrizado en Continuo (Continuous). Cabe notar que el tiempo de impulso debe ser suficientemente largo para que el disyuntor pueda abrirse efectivamente antes de suprimirse el impulso.	
	NOTA Cuando se usa el sincronizador del DGC-2020, es recomendado que las salidas de relé de locales del DGC-2020 sean usadas para comandos de cierre para minimizar la posibilidad de cierre fuera de ángulos deseados de cierre del interruptor. Si salidas remotas (CEM-2020) van a ser usadas para comandos de cierre, es recomendado que el sincronizador del tipo anticipador sea usado, y el tiempo de cierre sea ajustado a cuentas para posibles retardos de las salidas del CEM-2020 (típicamente 50 ms) para alcanzar el ángulo de cierre del interruptor deseado.	
Prueba de falla de alimentación	Cuando este elemento es verdadero, el DGC-2020 ejercitará su función de transferencia de falla de red exactamente como lo haría si la red fuese a fallar en una máquina de falla de red. Esto puede ser usado como una prueba de la capacidad de transferencia de falla de la red de la unidad sin tener que causar una falla de red verdadera.	MAINSFAILTEST 
Inhibición de transferencia por falla en red principal desde PLC	La función de transferencia de la llave principal es inhibida cuando la entrada Set es TRUE.	MAINSFLTRINHIBIT 
Bypass del temporizador de retorno por fallo de red	El temporizador de retorno se omite cuando la entrada es TRUE.	MAINSFAILRTNTRMBYPASS 
Control de módem (Opcional)	Conecta la entrada a la salida de otro bloque lógico. Cuando es TRUE, el Módem se conectará hacia el exterior (Dial out).	MODEM 
Inhabilitar corte de cilindro de <i>mtu</i>	Cuando este elemento lógico es verdadero, los Desconexión de Cilindros Deshabilitada 1 y Desconexión de Cilindros Deshabilitada 2 son enviados al motor ECU con el verdadero estado. Cuando este elemento de la lógica es falso, Desconexión de Cilindros Deshabilitada 1 y Desconexión de Cilindros Deshabilitada 2 se envían al motor ECU con los estados establecidos por los valores programados para la Desconexión de Cilindros Deshabilitada 1 y Desconexión de Cilindros Deshabilitada 2 del DGC-2020 que se configuran en la pantalla Configuración ECU en BESTCOMSPi.us.	MTUCYLCTOUTDISABLE 

Nombre	Descripción	Símbolo
Interruptor de demanda de velocidad	Este elemento lógico se puede utilizar para especificar el valor del parámetro fuente de demanda de velocidad que se envía a un ECU de motor <i>mtu</i>. Cuando ninguna entrada es TRUE, el valor enviado al ECU de motor es el valor indicado en el ajuste de fuente de demanda de velocidad en la configuración de ECU. Si una entrada en este elemento lógico es TRUE, se enviará la fuente de demanda de velocidad en lugar del valor especificado en el ajuste de fuente de demanda de velocidad. Si varias entradas son TRUE al mismo tiempo, la que esté más cerca de la parte superior del símbolo de elemento lógico indicará el valor del parámetro fuente de demanda de velocidad que se envíe al ECU. CAN análoga: Esta entrada configura el ECU de <i>mtu</i> para que acepte las solicitudes de desvío de velocidad en el bus CAN J1939 del DGC-2020. ECU arriba abajo: Esta entrada configura el ECU de <i>mtu</i> para que acepte comandos de subir/bajar la velocidad a través de entradas de contacto en el ECU. CAN arriba abajo: Esta entrada configura el ECU de <i>mtu</i> para que acepte comandos de subir/bajar la velocidad a través de comunicaciones con el bus CAN J1939. ECU análogo: Esta entrada configura el ECU de <i>mtu</i> para que acepte el desvío de velocidad a través de las conexiones de entrada de tensión de desvío en el ECU. Frecuencia: Esta configura el ECU de <i>mtu</i> para que acepte los comandos de velocidad a través de la entrada de señal de frecuencia en el ECU. La asignación de la frecuencia de señal de entrada a la velocidad de la máquina se configura en una curva dentro del ECU del motor. Sin demanda CAN: Esta entrada configura el ECU de <i>mtu</i> para que ignore todas las solicitudes de velocidad o solicitudes de subir/bajar la velocidad del bus CAN J1939.	MTUSPDDMSW 
Modo apagado	Cuando esta entrada indica TRUE, el DGC-2020 se cambiará al modo OFF. Esta es una entrada de pulsos. No es necesario mantenerla apretada después de que ha ocurrido el cambio de modo deseado.	OFFMODE 

Nombre	Descripción	Símbolo
En paralelo con alimentación	Fijar este elemento lógico en TRUE indica que el DGC-2020 está puesto en paralelo a una instalación. Cuando está puesto en paralelo a la instalación, el controlador de kW regula la salida de kW de la máquina al Nivel de carga básica (%) fijado en la pantalla de <i>Ajustes de Control de Desviación del Regulador</i>, en donde el Nivel de carga básica es un porcentaje de los kW nominales de la máquina. De lo contrario, el controlador de KW implementará un reparto de carga kW cuando forma parte de un sistema de reparto de carga. Si no se ha implementado ningún sistema de reparto de carga, se puede instalar el controlador de velocidad para implementar un estatismo. Cuando está puesto en paralelo a la instalación, el controlador de var/PF regulará la salida de potencia reactiva de la máquina en función del ajuste del modo de control. Si el modo de control es Controlador var, la salida se regulará al punto de consigna kvar (%) fijado en la pantalla <i>Ajustes de Control de Desviación AVR</i>, en donde el punto de consigna kvar (%) es un porcentaje del kvar nominal de las máquinas. Si el modo de control es Control PF, la salida de potencia reactiva se regula a un nivel que mantiene el factor de potencia de las máquinas al valor especificado por el ajuste PF en la pantalla de <i>Ajustes de Control de Desviación AVR</i>. Cuando el control var/PF no se ha activado ni habilitado, se puede instalar el controlador de tensión para implementar un estatismo de tensión.	PARTOMAINS 
Salida de prearranque	Se utiliza este elemento para llevar el relé de salida de prearranque de la lógica cuando la configuración del Relé de salida de prearranque está en "Programable". Cuando la configuración del Relé de salida de prearranque está fijada en "Programable", relé de prearranque no se cerrará a menos que se utilice la lógica para llevar este elemento. Cuando la configuración del Relé de salida de prearranque está en "Predefinida" (Predefined), el relé de prearranque está cerrado, según la funcionalidad de prearranque predefinida del DGC-2020. Cuando está seleccionada la funcionalidad "Predefinida", el relé no responderá a dicho elemento.	PRESTARTOUT 
Cancelación por arranque rápido	Cuando este elemento es verdadero, fija el modo de Arranque a "Rápido" sin importar el ajuste de modo de Arranque.	RAPIDSTARTOVR 
Programable por RDP Alarma 1	Cuando es verdadero, este elemento ilumina el LED de <i>Fuel Leak/Sender Failure</i> en el Panel de Visualización Remota RDP-110. Cuando este elemento está conectado en la lógica, pasa por alto todos los otros comandos hacia el LED. De lo contrario, el LED funciona de forma normal.	RDPPROGALM1 
de programable por RDP Alarma 2	Cuando es verdadero, este elemento ilumina el LED de <i>Sender Failure</i> en el Panel de Visualización Remota RDP-110. Cuando este elemento está conectado en la lógica, pasa por alto todos los otros comandos hacia el LED. De lo contrario, el LED funciona de forma normal.	RDPPROGALM2 
Prealarma 1 programable por RDP	Cuando es verdadero, este elemento ilumina el LED de <i>Battery Overvoltage</i> en el Panel de Visualización Remota RDP-110. Cuando este elemento está conectado en la lógica, pasa por alto todos los otros comandos hacia el LED. De lo contrario, el LED funciona de forma normal.	RDPPROGPREALM1 
Pre-alarma 2 programable por RDP	Cuando es verdadero, este elemento ilumina el LED de <i>Battery Charger Failure</i> en el Panel de Visualización Remota RDP-110. Cuando este elemento está conectado en la lógica, pasa por alto todos los otros comandos hacia el LED. De lo contrario, el LED funciona de forma normal.	RDPPROGPREALM2 

Nombre	Descripción	Símbolo
Restablecer	E reset será activo este elemento sea TRUE. El reset puede ser también alcanzado presionando el botón Reset en el panel frontal del DGC-2020.	RESET 
Inhibir marcha	Cuando este elemento lógico es TRUE, se impide al DGC-2020 arrancar y hacer funcionar el generador, aunque haya una condición en la que se hubiera lanzado normalmente el funcionamiento del generador. Si este elemento es FALSE y existe una condición en la que se lanza normalmente el generador, el DGC-2020 arranca y hace funcionar el generador.	RUNINHIBIT 
Modo de marcha	Cuando esta entrada indica TRUE y el DGC-2020 está en modo OFF, el DGC-2020 cambiará al modo RUN (en funcionamiento). Esta es una entrada de pulsos. No es necesario mantenerla apretada después de que ha ocurrido el cambio de modo deseado.	RUNMODE 
Salida de marcha	Se utiliza este elemento para llevar el relé de salida de funcionamiento de la lógica cuando la configuración del Relé de salida de funcionamiento está en "Programable". Cuando la configuración del Relé de salida de funcionamiento está fijada en "Programable", el relé de funcionamiento no se cerrará a menos que se utilice la lógica para llevar este elemento. Cuando la configuración del Relé de salida de funcionamiento está en "Predefinida" (Predefined), el relé de funcionamiento está cerrado, según la funcionalidad de funcionamiento predefinida del DGC-2020. Cuando está seleccionada la funcionalidad "Predefinida", el relé no responderá a dicho elemento.	RUNOUTPUT 
Marcha con carga	La entrada Start (arranque) lanza el generador y cierra el disyuntor del generador. La entrada Stop (parada) para el generador y abre el disyuntor del generador. El DGC-2020 sólo responde a este elemento lógico cuando está en modo AUTO.	RUNWLOAD 
Arranque de sistema secuenciado	Cuando es verdadero, este elemento comienza un sistema secuenciado cuando ninguna máquina está corriendo. Esto arranca la primer unidad en un sistema de unidad múltiple basado en el criterio de secuenciamiento.	SEQSYSTEMSTART 
Bajar velocidad	Este elemento baja el ajuste de velocidad del DGC-2020 por hasta 2 rpm por segundo. Luego que la velocidad no ha sido rebajada por 30 segundos, la velocidad modificada es guardada en memoria no volátil.	SPEEDLOWER 
Subir velocidad	Este elemento sube el ajuste de velocidad del DGC-2020 por hasta 2 rpm por segundo. Luego que la velocidad no ha sido subida por 30 segundos, la velocidad modificada es guardada en memoria no volátil.	SPEEDRAISE 
Inhibir Trim de velocidad	Cuando es verdadero, este elemento inhibe la operación del controlador de PID de ajuste de velocidad del DGC-2020. Por ejemplo, no se desea el ajuste de velocidad en sistemas de varios generadores durante la sincronización de arranque hasta que los generadores están estables.	SPEEDTRIMINHIBIT 
Derivación de retardo de arranque	Este elemento permite saltar el estado de prearranque en base a la lógica. Por ejemplo, no es necesario un retardo de arranque cuando el motor está caliente. Eso permite también que un dispositivo externo, como un ECO, controle el intervalo de prearranque.	STARTDELBYP 

Nombre	Descripción	Símbolo
Salida de arranque	Se utiliza este elemento para llevar el relé de salida de arranque de la lógica cuando la configuración del Relé de salida de arranque está fijada en "Programable". Cuando la configuración del Relé de salida de arranque está fijada en "Programable", el relé de arranque no se cerrará a menos que se utilice la lógica para llevar este elemento. Cuando la configuración del Relé de salida de arranque está en "Predefinida" (Predefined), el relé de arranque está cerrado, según la funcionalidad de arranque predefinida del DGC-2020. Cuando está seleccionada la funcionalidad "Predefinida", el relé no responderá a dicho elemento.	STARTOUTPUT 
Detener rampa de kVAr	Cuando el elemento lógico Detener rampa de kvar es verdadero, el generador detiene la rampa de kvar y mantiene una salida constante.	STOPKVARRAMP 
Detener rampa de kW	Cuando el elemento lógico Detener rampa de kW es verdadero, el generador detiene la rampa de kW y mantiene una salida constante.	STOPKWRAMP 
Inhibir prueba	Cuando este elemento lógico es TRUE, el temporizador de programación del generador no puede lanzar el generador. Si la función lógica TESTINHIBIT es FALSE durante un período de prueba programado o alterna entre TRUE y FALSE en algún momento durante un período de prueba programado, el DGC-2020 arranca y hace funcionar el generador durante el período de prueba programado.	TESTINHIBIT 
Cancelación por estatismo de tensión	Cuando es verdadero, este elemento hace que el DGC-2020 cambie de reparto de carga de kVAr a través de Ethernet a modo de estatismo de tensión.	VOLTDROOPMR 
Inhibir Trim de tensión	Cuando es verdadero, este elemento inhibe la operación del controlador de PID de ajuste de tensión del DGC-2020. Por ejemplo, no se desea el ajuste de tensión en sistemas de varios generadores durante la sincronización de arranque hasta que los generadores están estables.	VOLTTRIMINHIBIT 

Esquemas Lógicos

Un esquema lógico es un grupo de variables lógicas, escritas en forma de ecuación, que define el funcionamiento de un Controlador Digital del Grupo Electrógeno DGC-2020. Cada esquema lógico recibe un nombre exclusivo. Por consiguiente, el usuario podrá seleccionar un esquema específico, teniendo la certeza de que el esquema seleccionado está en funcionamiento. Un esquema lógico se configura para aplicaciones típicas de control y es el esquema lógico activo por defecto. Sólo es posible activar un esquema lógico en un tiempo determinado. En la mayoría de las aplicaciones, los esquemas lógicos preprogramados eliminan la necesidad de una programación personalizada. Los esquemas lógicos preprogramados pueden proporcionar más entradas, salidas o funciones que las necesarias para una aplicación en particular. Esto se debe a que un esquema preprogramado está diseñado para un gran número de aplicaciones que no requieren ninguna programación especial. Las salidas del bloque lógico no necesarias pueden dejarse abiertas para deshabilitar una función o es posible deshabilitar una bloque funcional por medio de ajustes de funcionamiento.

Cuando se requiere un esquema lógico personalizado, se reduce el tiempo de programación modificando el esquema lógico por defecto.

Esquema Lógico Activo

Los Controladores Digitales de Grupo Electrógeno deben contar con un esquema lógico activo para poder funcionar. Todos los DGC-2020 de Basler Electric se suministran con un esquema lógico activo

por defecto precargado en la memoria. Si la lógica de salida y configuración del bloque funcional del esquema lógico por defecto cumple los requerimientos de la aplicación del usuario, por consiguiente, sólo serán necesarios efectuar los ajustes de funcionamiento (ajustes de límite y parámetros del sistema de alimentación) antes de poner en marcha el DGC-2020.

Copia y modificación del nombre de los esquemas lógicos preprogramados

La copia en la lógica activa (*Logic Name*) de un esquema lógico guardado y la asignación de un nombre exclusivo se efectúa cargando en BESTCOMSPlus el esquema lógico guardado y, luego, escribiendo por encima del nombre del esquema lógico. Los cambios no se activan hasta no haber guardado y cargado los nuevos ajustes en el dispositivo.

Envío y obtención de esquemas lógicos

Obtención de un esquema lógico a partir del DGC-2020

Para la obtención de parámetros a partir del DGC-2020, éste debe conectarse a un ordenador por medio de un puerto de comunicaciones. Una vez efectuadas las conexiones necesarias, los parámetros pueden descargarse a partir del DGC-2020 seleccionando *Download Settings y Logic (Ajustes de Descarga y Lógica)* en el menú desplegable *Communication*.

Envío de un esquema lógico al DGC-2020

Para el envío de parámetros a DGC-2020, éste debe conectarse a un ordenador por medio de un puerto de comunicaciones. Una vez efectuadas las conexiones necesarias, los parámetros pueden cargarse en el DGC-2020 seleccionando *Upload Settings y Logic (Ajustes de Carga y Lógica)* en el menú desplegable *Communication*.

ATENCIÓN

Antes de cambiar o modificar el sistema lógico activo, apagar el DGC-2020. Tratar de modificar un esquema lógico mientras el DGC-2020 está en funcionamiento podría generar salidas inesperadas o no solicitadas. La modificación de un esquema lógico en BESTCOMSPlus no lo convierte automáticamente en un esquema activo en el DGC-2020. El esquema modificado debe cargarse en DGC-2020. Referirse a Envío y Obtención de Esquemas Lógicos que aparece a continuación.

Programación BESTlogic™ Plus

Para programar *BESTlogicPlus* se utiliza BESTCOMSPlus. El uso de BESTCOMSPlus es similar a la conexión física de cables entre los bornes discretos de DGC-2020. Para programar *BESTlogicPlus*, utilizar el Explorador de Configuraciones de BESTCOMPlus para abrir el ramo de arborescencia del *BESTlogicPlus Programmable Logic* conforme a la Figura 5-1

El método de arrastrar y soltar se utiliza para conectar una variable o serie de variables a los elementos, componentes, salidas y entradas lógicas. Para arrastrar un cable / vínculo de puerto a puerto (triángulos), con el botón izquierdo del ratón hacer clic sobre un puerto, deslizar el cable en otro puerto y soltar el botón izquierdo del ratón. Un puerto rojo indica que falta o es necesaria una conexión al puerto. Un puerto negro indica que no es necesaria la conexión al puerto. No es posible arrastrar cables / vínculos de entrada a entrada o de salida a salida. Sólo es posible la conexión de un cable / vínculo a una salida. Si no es exacta la proximidad del extremo del cable / vínculo, es posible conectarlo a un puerto incorrecto.

Cuando un objeto o elemento está deshabilitado, está marcado con una X de color amarillo. Para habilitarlo, alcanzar la página de ajuste de este elemento. Una X roja indica que un objeto o elemento no está disponible por el estilo de número del DGC-2020.

La visualización de la Lógica Principal, las Salidas Físicas, as Salidas Remotas y LCR pueden ordenarse automáticamente haciendo clic en la ventana con el botón derecho del ratón y seleccionando *Auto-Layout*.

Se deberán cumplir las siguientes condiciones antes de que BESTCOMSP^{Plus} permita que la lógica se cargue en el DGC-2020:

- Dos entradas como mínimo y cuatro entradas como máximo en cualquier circuito multipuerto (AND, OR y XOR).
- Cinco niveles lógicos como máximo para cualquier ruta particular. Siendo una ruta un bloque de entrada o lado de una salida de un bloque de elemento a través de los circuitos hacia un bloque de salida o un lado de entrada de un bloque de elemento. Dicha ruta incluye cualquier circuito OR en las páginas / pestaña Salida Remota o Salida Física, pero no los valores pareados de los bloques de Salida Física o bloques de Salida Remota.
- Sólo 20 circuitos por nivel lógico. Todos los bloques de salida y lados de entrada de los bloques de elemento se ubican en el nivel lógico máximo del diagrama. Todos los circuitos se mueven hacia adelante / arriba en los niveles lógicos y se almacenan en la memoria temporal para obtener el bloque de salida final o bloque de elemento en caso de ser necesario. Un máximo de 50 compuertas permitidas por diagramas.
- En todos los niveles, sólo puede haber 32 extremos o vínculos / cables utilizados. Siendo los extremos las entradas, las salidas, ambos lados de los bloques de elemento.

En la esquina derecha inferior de la ventana *BESTlogicPlus* se encuentran tres LED de indicación de estado. Dichos LEDs indican el Estado del Registro Lógico, el Estado del Diagrama Lógico y el Estado de Capa (*Logic Save Status*, *Logic Diagram Status* y *Logic Layer Status*) Tabla 5-4. *LEDs de Estado* define los colores para cada LED.

Tabla 5-4. LEDs de Estado

LED	Color	Definición
Estado del Registro Lógico (Left LED)	 Naranja	La lógica se ha modificado desde el último registro.
	 Verde	La lógica NO se ha modificado desde el último registro.
Estado del Diagrama Lógico(Center LED)	 Rojo	NO se cumplen los requerimientos mencionados anteriormente.
	 Verde	Se cumplen los requerimientos mencionados anteriormente.
Logic Layer Status(Right LED)	 Rojo	NO se cumplen los requerimientos mencionados anteriormente.
	 Verde	Se cumplen los requerimientos mencionados anteriormente.

I/O

Objetos de entrada

Es posible la conexión lógica de los objetos de entrada a cualquier entrada del bloque lógico.

Objetos de salida:

Es posible la conexión lógica de los objetos de salida a cualquier entrada del bloque lógico.

Alarmas

El DGC-2020 dispone de una variedad de alarmas. Utilizar el método de arrastrar y soltar para efectuar la conexión lógica de una alarma a una entrada lógica. Para más detalles sobre las alarmas referirse a la Sección 3, *Descripción Funcional*.

Prealarmas

El DGC-2020 dispone de una variedad de alarmas. Utilizar el método de arrastrar y soltar para efectuar la conexión lógica de una prealarma a una entrada lógica. Para más detalles sobre las alarmas referirse a la Sección 3, *Descripción Funcional*.

Transmisores

Es posible la conexión lógica de los objetos del transmisor a cualquier entrada del bloque lógico.

Componentes

Circuitos lógicos

Los circuitos lógicos disponibles incluyen AND, OR, Exclusive OR y NOT.

Latches

Los latches se utilizan para ajustar y resetear una salida. Utilizar el método de arrastrar y soltar para efectuar la conexión lógica de las entradas y salidas de los bloques lógicos de los latches.

Temporizadores de excitación o pérdida de señales

Un temporizador de excitación genera una salida TRUE (activada) cuando el tiempo transcurrido es superior o igual al parámetro de Tiempo de Excitación tras ocurrir una transición de FALSE (desactivada) a TRUE (activada) en la entrada Initiate de la lógica conectada. Cuando el estado de la entrada Initiate pasa a FALSE (desactivada), la salida pasa a FALSE (desactivada) inmediatamente.

Un temporizador de pérdida de señales genera una salida TRUE (activada) cuando el tiempo transcurrido es superior o igual al parámetro de Tiempo de Pérdida de Señales tras ocurrir una transición de FALSE (desactivada) a TRUE (activada) en la entrada Initiate de la lógica conectada. Cuando la entrada Initiate pasa a TRUE (activada), la salida pasa a FALSE (desactivada) al instante.

Referirse a la Figura 5-2, Bloques de ITemporizador Lógico de Excitación y Pérdida de Señales.

Para programar *BESTlogicPlus*, utilizar el Explorador de Configuraciones de *BESTCOMPlus* para abrir el ramo de arborescencia del *BESTlogicPlus Programmable Logic/Logic Timers* (Temporizador Lógica / Lógica Programable *BESTlogicPlus*). Ingresar la etiqueta *Name* que se desea aparezca en el bloque lógico del temporizador. El rango de *Time Delay* (Temporización) es de 0 a 250 horas en incrementos de 1 hora, 0 a 250 minutos en incrementos de 1 minuto, o de 0 a 1800 segundos en incrementos de 0.1 segundos.

Luego, abrir la pestaña Component de la ventana *BESTlogicPlus* y deslizar un temporizador en la red del programa. Hacer clic derecho en el temporizador para seleccionar el temporizador que se desea utilizar y ajustado previamente en el ramo de la arborescencia *Logic Timers*. Aparecerá el Cuadro de Diálogo *Logic Timer Properties* (Propiedades del Temporizador Lógico) Seleccionar el temporizador que se desea utilizar.

La precisión de temporización es ± 15 milésimas de segundo.

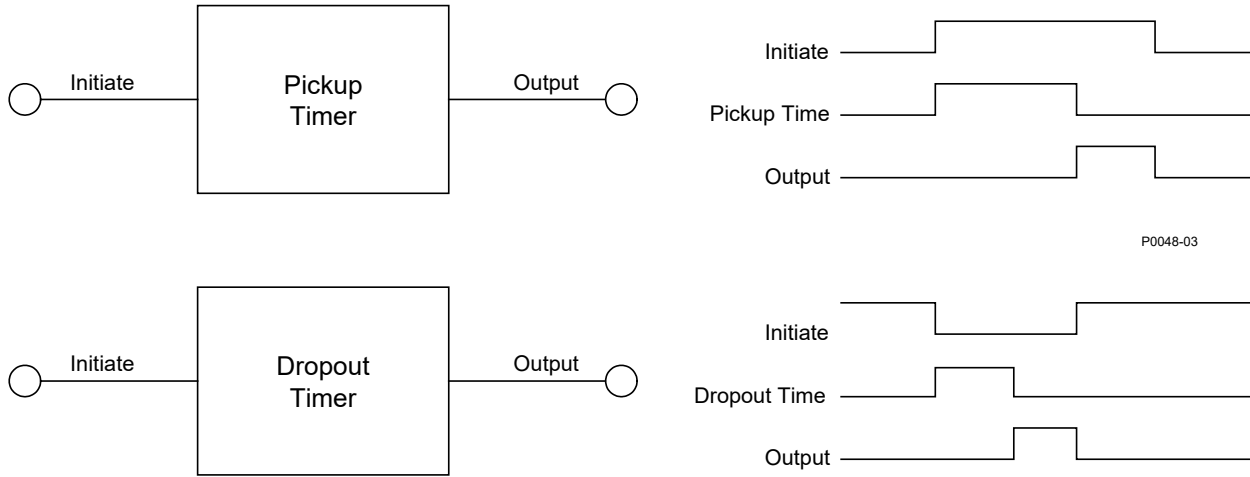


Figura 5-2. Bloques Lógicos del Temporizador de Excitación y Pérdida de Señal

English	Expañol
Initiate	Iniciar
Pickup Timer	Temporizador de captación
Pickup Time	Tiempo de captación
Output	Salida
Dropout Timer	Temporizador de desactivación
Dropout Time	Tiempo de desactivación

Simulador de lógica fuera de línea

El simulador de lógica fuera de línea le permite cambiar el estado de varios elementos lógicos para ilustrar cómo ese estado atraviesa el sistema. Antes de ejecutar el simulador lógico, debe hacer clic en el botón Guardar en la barra de herramientas de BESTlogicPlus para guardar la lógica en la memoria. Los cambios en la lógica (en lugar de cambiar el estado) se inhabilitan cuando el simulador está habilitado. Se seleccionan los colores haciendo clic en el botón Opciones en la barra de herramientas de BESTlogicPlus. De manera predeterminada, Lógica 0 es de color rojo y Lógica 1 es de color verde. Utilice el ratón para hacer doble clic en un elemento lógico y cambiar su estado.

En la Figura 5-3 se muestra un ejemplo del simulador de lógica fuera de línea. Salida 1 es Lógica 0 (rojo) cuando el Interruptor virtual 1 es Lógica 0 (rojo) y Fijo 1 es Lógica 1 (verde).

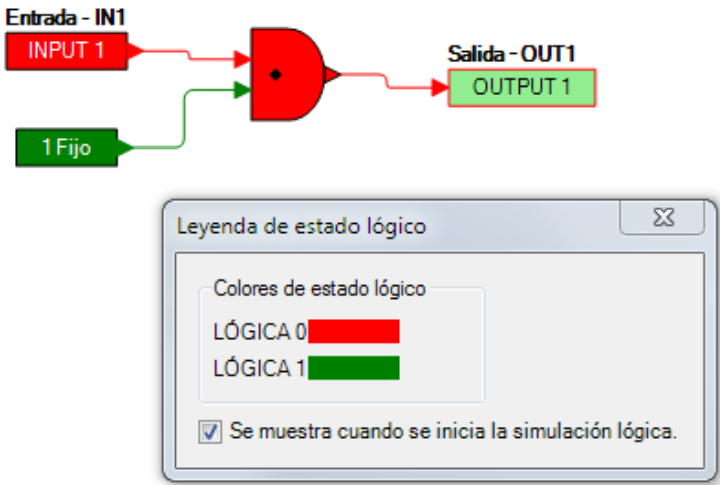


Figura 5-3. Ejemplo del simulador de lógica fuera de línea

Administración de Archivos BESTlogic™ Plus

Para gestionar los archivos BESTlogicPlus, utilizar el Explorador de Configuraciones para abrir el ramo de arborescencia *BESTlogicPlus Programmable Logic* (Lógica Programable BESTlogic). La barra de herramientas BESTlogicPlus Programmable Logic se utiliza para gestionar los archivos BESTlogicPlus. Referirse a la Figura 5-4. Para detalles sobre la administración de archivos de configuración, referirse a la Sección 4, *BESTCOMSPlus Software*.

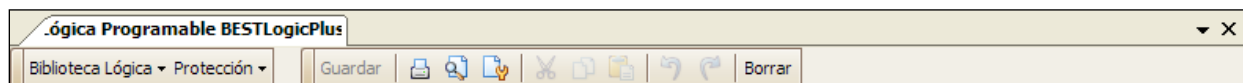


Figura 5-4. Barra de herramientas BESTlogicPlus Programmable Logic

Registro de un Archivo BESTlogicPlus

Una vez programados los ajustes BESTlogicPlus, hacer clic en el botón *Save* para guardar los ajustes en la memoria.

Antes de poder cargar los nuevos ajustes BESTlogicPlus en el DGC-2020, se deberá seleccionar *Save* del menú desplegable *File* ubicado en la parte superior del shell principal BESTCOMSPlus. Al efectuar esta operación, se guardan los ajustes BESTlogicPlus y los ajustes de funcionamiento en un archivo.

Asimismo, el usuario tiene la opción de guardar los ajustes BESTlogicPlus en un archivo único que contiene sólo ajustes BESTlogicPlus. Hacer clic en el botón desplegable y seleccionar *Save Logic Library File*. Utilizar las técnicas normales de windows para navegar por la carpeta donde se desea guardar el archivo e ingresar el nombre de archivo en *save as* (guardar como).

Apertura de un archivo BESTlogicPlus

Para abrir un archivo guardado BESTlogicPlus, hacer clic en el botón desplegable *Logic Library* en la barra Lógica Programable BESTlogicPlus y seleccionar *Open Logic Library File*. Utilizar las técnicas normales de windows para navegar por la carpeta en la que se encuentra el archivo.

Protección de un archivo BESTlogicPlus

Se pueden bloquear objetos de un diagrama lógico de manera que, cuando se protege el documento lógico, estos objetos no pueden cambiarse. El bloqueo y la protección son funciones útiles cuando se envían archivos lógicos a otro colaborador para modificación. El o los objeto(s) bloqueado(s) no pueden cambiarse. Para visualizar el estado de bloqueo de los objetos, seleccionar la opción *Ver el estatuto de bloqueo* en la lista desplegable *Protección*. Para bloquear uno o varios objeto(s), seleccionar con el ratón el/los objeto(s) deseado(s). Hacer un clic derecho en el/los objeto(s) seleccionado(s) y seleccionar la función de bloqueo (*Bloquear Objeto(s)*). El candado dorado al lado del/de los objeto(s) pasa de un estado abierto a un estado bloqueado. Para proteger un documento lógico, seleccionar la función *Proteger el documento lógico* en la lista desplegable *Protección*. La utilización de una contraseña no es obligatoria.

Carga de un archivo BESTlogicPlus

Para cargar un archivo BESTlogic en el DGC-2020, se deberá, primero, abrir el archivo mediante BESTCOMSPlus o crear el archivo utilizando BESTCOMSPlus. Luego, desplegar el menú *Communication* y seleccionar *Upload Settings*.

Descarga de un archivo BESTlogicPlus

Para descargar un archivo BESTlogic desde el DGC-2020, se deberá desplegar el menú *Communication* y seleccionar *Download Logic*. Si se ha cambiado la lógica del BESTCOMSPlus, se abrirá un cuadro de diálogo preguntado si se desea guardar los cambios actuales de la lógica. Es posible seleccionar *Yes* o *No*. Tras haber guardado o no la lógica actual, se efectúa la descarga.

Impresión de un archivo BESTlogicPlus

Para visualizar una vista previa de la impresión, hacer clic en el icono *Print Preview* ubicado en la barra de herramientas Lógica Programable BESTlogicPlus. Si se desea imprimir, seleccionar el icono printer ubicado en la parte superior izquierda de la pantalla *Print Preview*.

Es posible obviar la vista previa y proceder directamente a la impresión haciendo clic en el icono *Printer* de la barra de herramientas Lógica Programable BESTlogicPlus. Se abre el cuadro de diálogo *Select Views to Print*, que permite comprobar las vistas que se desean imprimir. Luego, se abre el cuadro de diálogo *Print* con la opción habitual de Windows® para configurar las propiedades de la impresora. Ejecutar este mando, según sea necesario, y luego seleccionar *Print*.

Asimismo, la barra Lógica Programable BESTlogicPlus dispone de un ícono *Page Setup* que permite seleccionar el Tamaño de Papel, la Fuente de Papel, la Orientación y los Márgenes (*Paper Size, Paper Source, Orientation, y Margins*).

Supresión del diagrama de lógica en la pantalla

Hacer clic en el botón *Clear* para suprimir el diagrama lógico en pantalla y reiniciar.

Ejemplos BESTlogic™ Plus

Ejemplo 1 – Conexiones del Bloque Lógico AVR

La Figura 5-5 ilustra el bloque lógico AVR y dos bloques lógicos de salida. La salida 6 está activa mientras el AVR aumenta y la Salida 9 está activa mientras el AVR baja.

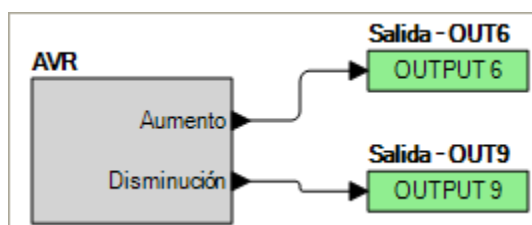


Figura 5-5. Ejemplo 1 – Conexiones del Bloque Lógico AVR

Ejemplo 2 – Conexiones del circuito AND

La Figura 5-6 ilustra una típica conexión del circuito AND. En este ejemplo, la Salida 11 se activará cuando la alarma por Bajo Combustible y la alarma por Baja Presión de Aceite es TRUE (activada).

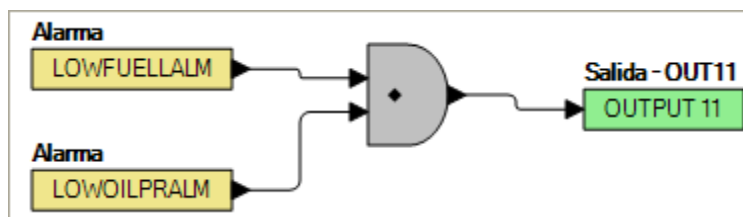


Figura 5-6. Ejemplo 2 – Conexiones del circuito AND

Ejemplo 3 – Conexiones lógicas múltiples

En este ejemplo, existen dos cuadros de comentario que pueden ubicarse en el diagrama lógico. Hacer doble clic en un cuadro de comentario para modificar su texto. La salida 5 será TRUE (activada) cuando

el 27TRIP es TRUE (activada). La salida 7 será TRUE (activada) cuando el Fallo del Transmisor de Temperatura de Enfriamiento es TRUE (activada). La salida 1 será TRUE (activada) cuando DGC-2020 está en el modo RUN (Modo RUN TRUE). Referirse a la Figura 5-7.

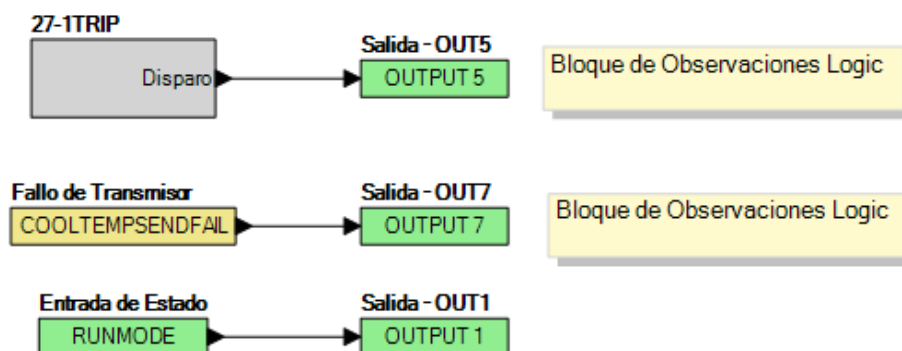


Figura 5-7. Ejemplo 3 – Conexiones Lógicas Múltiples



6 • Instalación

Los Controladores del DGC-2020 se entregan en cartones resistentes para evitar todo daño durante el transporte. Una vez recibido una unidad, comprobar que el código del artículo entregado corresponde al código de artículo presente en el pedido y en la lista de empaque. Examinar el equipo para detectar los daños eventuales y, si el equipo ha sufrido daños, presentar inmediatamente una reclamación al transportista e informar a la Agencia Comercial Regional de Basler Electric, a sus representantes comerciales o a un responsable de ventas.

Si no se instala el dispositivo inmediatamente, conservarlo en su embalaje de transporte de origen en un lugar seco y libre de polvo.

Hardware

Los controladores DGC-2020 están previstos para permitir un montaje en una caja elevada. El panel delantero resiste a la humedad, la niebla salina, el polvo, la suciedad y los contaminantes químicos. Para montar los controladores DGC-2020 se utilizan las cuatro espigas permanentemente fijadas de 10-24. El par aplicado al herraje de montaje no deberá ser superior a 25 pulg. Libra (2.8 Newton metros).

Montaje

La Figura 6-1 muestra las dimensiones de corte y perforado del panel. La medida horizontal de perforación 10.75 pulgadas tiene una tolerancia de $+0.01/-0.01$ pulgadas. La medida horizontal de corte 10.38 pulgadas tiene una tolerancia de $+0.04/-0$ pulgadas. La medida vertical de perforación de 7.25 pulgadas tiene una tolerancia de $+0.01/-0.01$ pulgadas. La medida vertical de corte de 6.88 pulgadas tiene una tolerancia de $+0.04/-0$. Las dimensiones totales se muestran en la Figura 6-2. Todas las dimensiones se indican en pulgadas, con milímetros entre paréntesis.

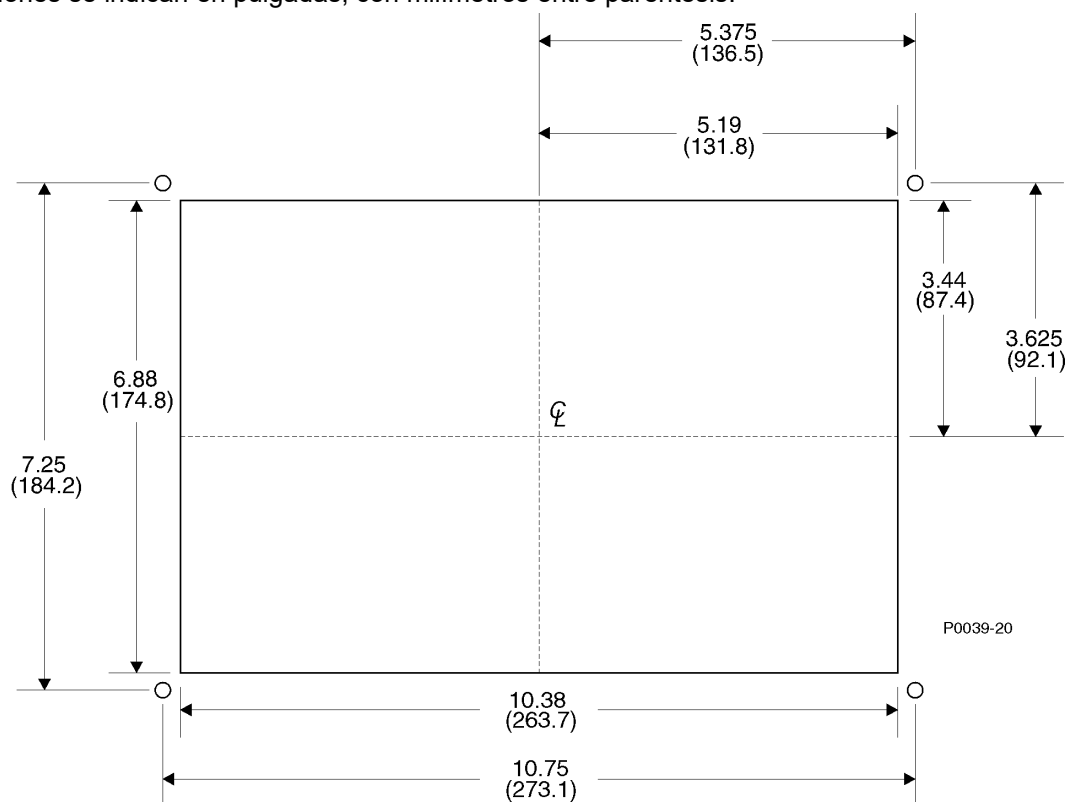


Figura 6-1. Dimensiones de Corte y Perforado del Panel

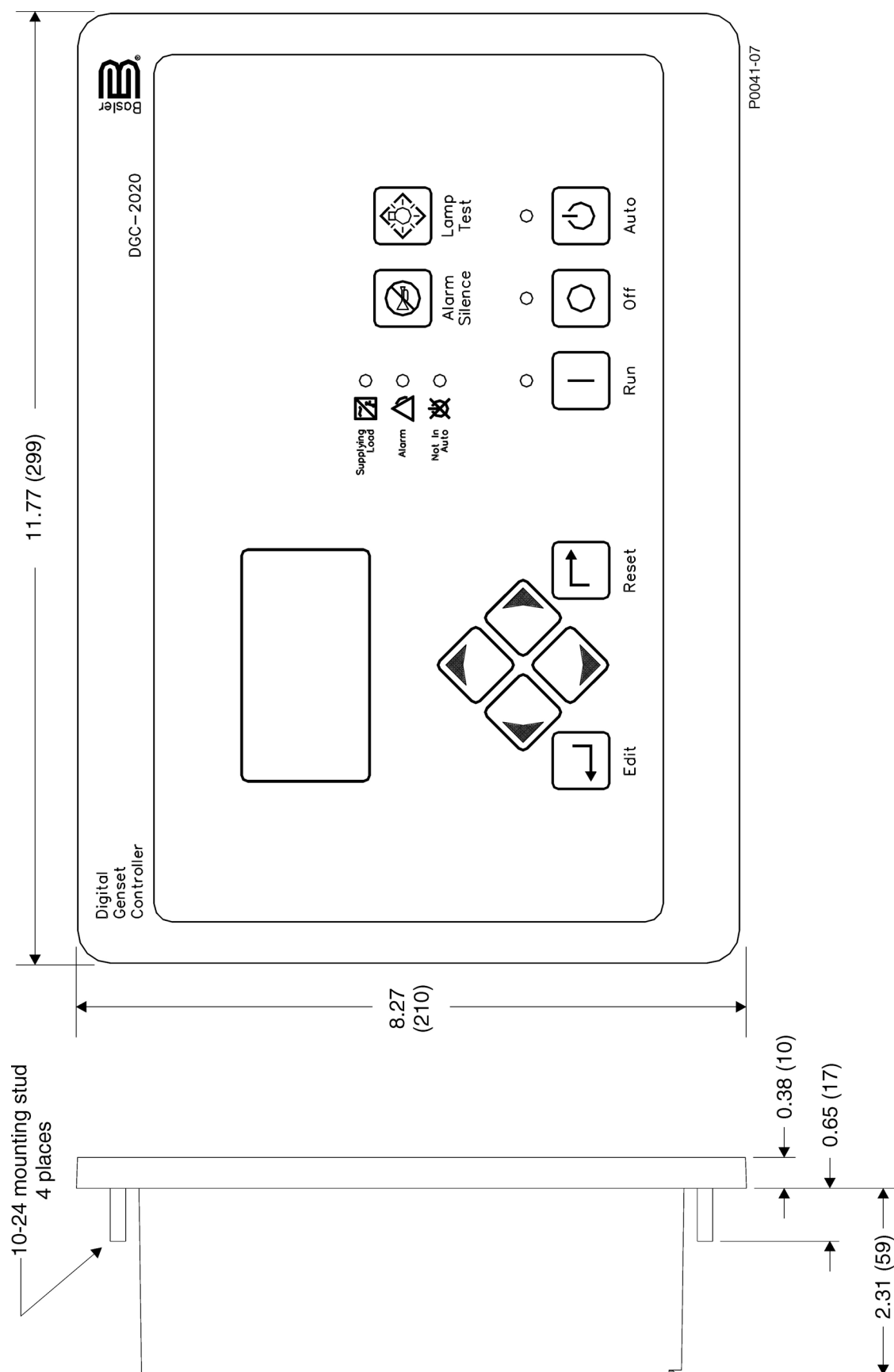


Figura 6-2. Dimensiones totales

Conexiones

Las conexiones del DEC-2020 dependen de la aplicación. Un cableado incorrecto puede provocar daños en el controlador.

NOTA

Cerciorarse de que el DGC-2020 está conectado a la tierra por medio de un cable de cobre 12 AWG como mínimo, empalmado en el borne de puesta a tierra (borne 1) en la parte posterior del controlador.

Polaridad de la potencia útil de la batería debe ser la correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el DGC-2020 no funcionará.

Para que el DGC-2020 mida correctamente el factor de potencia, el generador debe estar rotando en el sentido de las agujas del reloj (A-B-C).

Conexiones

Todos los bornes del DGC-2020 están ubicados en el panel posterior. Hay tres tipos de bornes de interfaz: una toma USB mini-B, conectores plugin con bornes de compresión tipo tornillo y bornes machos de conexión rápida de ¼". Los controladores de DGC-2020, cuyo número de estilo es xxxxxExxx, están equipados con un puerto RS-232. Este puerto permite la comunicación con un módem externo suministrado por el usuario con capacidad para aceptar llamadas entrantes y salientes.

La toma USB mini-B se acopla con un cable USB estándar y proporciona una comunicación local entre el DGC-2020 y un PC equipado con el software BESTCOMSP^{Plus}.

La mayoría de las conexiones del DGC-2020 se efectúan con conectores de 15 posiciones con bornes de compresión tipo tornillo. Estos conectores se enchufan en las cabezas del DGC-2020. Los conectores y las cabezas correspondientes tienen un extremo en cola de milano que garantiza una buena orientación del conector. Los conectores y las cabezas han sido diseñados especialmente para que un conector sólo pueda acoplarse con la cabeza correcta. Los bornes de tornillo aceptan un tamaño de cable máximo de 12 AWG. El par máximo de tornillo es de cuatro pulgadas libras (0.45 N•m).

Las conexiones con los contactos de salida arrancador, solenoide de combustible y bujía de calentamiento se efectúan directamente en cada relé por medio de bornes machos de conexión rápida con ficha de ¼". Para las conexiones a estos bornes, se recomienda utilizar los componentes con código de artículo AMP 154718-3 (conector de bloqueo automático) y 154719-1 (carcasa de nailon).

Los grupos de bornes del DGC-2020 se describen en los siguientes párrafos.

Potencia útil

La entrada de la potencia de funcionamiento del DGC-2020 acepta 12 Vcc o 24 Vcc y una tensión entre 6 y 32 Vcc. La polaridad tiene que ser correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el DGC-2020 no funcionará. Los bornes de la potencia útil se indican en Cuadro 6-1.

Se recomienda añadir un fusil para una protección adicional de los cables en la entrada de la batería del DGC-2020. Un fusil Bussmann ABC-7 o su equivalente ayudará a evitar el deterioro de los cables y los disparos inadecuados debido a la extracorrente de alimentación inicial.

Cuadro 6-1 Bornes de Potencia de funcionamiento

Borne	Descripción
1 (CHASSIS)	Conexión de masa.
2 (BATT-)	Lado negativo de la entrada de la potencia útil
3 (BATT+)	Lado positivo de la entrada de la potencia útil

Detección de corriente del generador

El DGSC-2020 dispone de entradas de detección para la corriente de fase A, B y C del generador. Conforme al número de estilo, un DGC-2020 dispondrá de una corriente de detección nominal de 1 ó 5 A_{CA} . El número de estilo de 1xxxxxxx indica una detección de corriente nominal de 1 A_{CA} y el número de estilo de 5xxxxxxx indica una detección de corriente nominal de 5 A_{CA} . Los bornes de detección de corriente del generador se muestran en el *Cuadro 6-2*.

Cuadro 6-2 Bornes de detección de corriente del generador

Borne	Descripción
68 (IA-)	Entrada de detección de corriente de la fase A
69 (IA+)	
71 (IB-)	Entrada de detección de corriente de la fase B
72 (IB+)	
74 (IC-)	Entrada de detección de corriente de la fase C
75 (IC+)	

NOTA

Las entradas de detección de corriente no utilizadas deberán cortocircuitarse para minimizar la excitación del ruido.

Detección de tensión del generador

El DGC-2020 acepta la tensión de detección del generador fase - fase o fase - neutro en un rango de 12 a 576 voltios, tensión eficaz fase a fase. Dependiendo del número de estilo, un DGC-2020 dispondrá de una frecuencia nominal del generador entre 50/60 hertz ó 400 hertz. El número de estilo de x1xxxxxx indica una tensión del generador de 50/60 hertz y el número de estilo de x2xxxxxx indica una tensión del generador de 400 hertz. Los bornes de detección de tensión del generador se muestran en el *Cuadro 6-3*.

Cuadro 6-3 Bornes de detección de tensión del generador

Borne	Descripción
35 (GEN VN)	Entrada de detección de la tensión del generador neutral
37 (GEN VC)	Entrada de detección de tensión del generador de la fase C
39 (GEN VB)	Entrada de detección de tensión del generador de la fase B
41 (GEN VA)	Entrada de detección de tensión del generador de la fase A

Instalación en una aplicación de sistema sin conexión a tierra

Cuando el DGC-2020 controla un equipo que es parte de un sistema sin conexión a tierra, se recomienda utilizar transformadores de potencial en las entradas de detección de tensión para brindar un aislamiento completo entre el DGC-2020 y las fases de tensión monitoreadas.

Detección de tensión del bus

La detección de la tensión del bus permite al DGC-2020 detectar averías en la red (de servicio). Los controladores que tienen el número de estilo xxxxxxxAx utilizan la detección de tensión del bus con el objeto de ejecutar una sincronización automática del generador con el bus (número de estilo xxxxxxxAx únicamente). El DGC-2020 detecta tensión de bus monofásica o trifásica.

La tensión sensora se aplica a las terminales 76 (fase A), 78 (fase B), and 80 (fase C). La terminal 45 está internamente enlazada a 76 y la terminal 43 está internamente enlazada a 78. Esto permite el uso

de conectores cableados para las versiones heredadas del DGC-2020. Los bornes de detección de tensión del bus se muestran en el Cuadro 6-4.

Cuadro 6-4 Bornes de detección de tensión del bus

Borne	Descripción
76, 45 (BUS VA)	Entrada de detección de tensión del bus de la fase A
78, 43 (BUS VB)	Entrada de detección de tensión del bus de la fase B
80 (BUS VC)	Entrada de detección de tensión del bus de la fase C

Instalación en una aplicación de sistema sin conexión a tierra

Cuando el DGC-2020 controla un equipo que es parte de un sistema sin conexión a tierra, se recomienda utilizar transformadores de potencial en las entradas de detección de tensión para brindar un aislamiento completo entre el DGC-2020 y las fases de tensión monitoreadas.

Entradas de los transmisores analógicos del motor

Las entradas se proporcionan para transmisores de temperatura del refrigerante, nivel de combustible y presión de aceite.

Los transmisores de presión del aceite compatibles con el DGC-2020 incluyen los modelos Datcom 02505-00, Isspro R8919 y los modelos Stewart-Warner 279BF, 279C, 411K y 411M y VDO modelos 360025 y 360811. Se pueden emplear también otros transmisores.

Los transmisores de nivel de combustible compatibles incluyen el modelo Ispro R8925. Se pueden emplear también otros transmisores.

Los transmisores de temperatura del refrigerante compatibles con el DGC-2020 incluyen los modelos Datcom 02019-00, Faria TS4042, Isspro R8959 y Stewart-Warner 334P. Se pueden emplear también otros transmisores.

Los bornes de entrada del transmisor se indican en *Cuadro 6-5*.

Cuadro 6-5 Bornes de entrada del transmisor

Borne	Descripción
8 (OIL)	Entrada del transmisor de la presión del aceite
9 (FUEL)	Entrada del transmisor del nivel de combustible
10 (COOLANT)	Entrada del transmisor de temperatura del refrigerante
11 (SENDER COM)	Borne de retorno del transmisor

Entrada para la parada emergencia

La entrada de parada de emergencia está diseñada para uso con un interruptor normalmente cerrado y reconoce una entrada de parada de emergencia cuando la conexión desde el terminal 46 (ESTOP) a tierra se elimina. Observe la Figura 6-3. El ESTOP puede estar hasta 22 m (75 pies) de distancia del DGC-2020 con una longitud de cable máxima de 45 m (150 pies). Los terminales de entrada de parada de emergencia se enumeran en la Cuadro 6-6. El Terminal 47 sólo se utiliza en el *Método de Cableado Opcional* que se muestra a continuación.

Cuadro 6-6 . Bornes de la entrada de parada emergencial

Borne	Descripción
46 (ESTOP)	Entrada por contacto de parada emergencial
47 (ESTOP)	

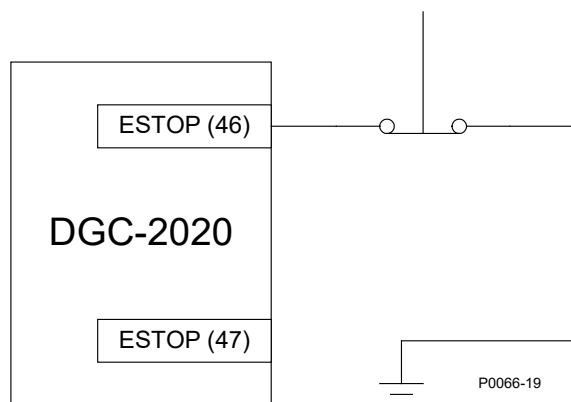


Figura 6-3. Conexiones Entrada de Parada de Emergencia

Método de Cableado ESTOP Opcional

A continuación se describe un método de cableado opcional para la entrada de parada de emergencia. Este método ya no es preferido. La entrada de parada de emergencia está diseñada para ser utilizada con un interruptor normalmente cerrado y reconoce una entrada de parada de emergencia cuando el circuito corto a través de la entrada se elimina. Consulte la Figura 6-4. El ESTOP puede estar hasta a 22m (75 pies) de distancia del DGC-2020 con una longitud de cable máximo de 45 m (150 pies). Los terminales de entrada de parada de emergencia se enumeran en la Tabla 6-6

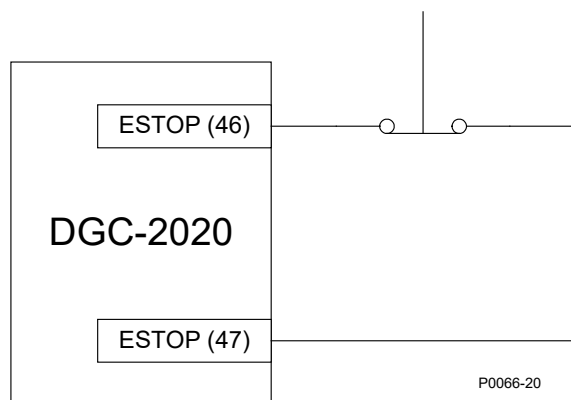


Figura 6-4. Conexiones de Entrada de Parada de Emergencia (Método de Cableado Opcional)

Entrada de excitación magnética

La entrada de excitación magnética acepta una señal de velocidad entre 3 y 35 voltios en pico y entre 32 y 10.000 hercios. Los bornes de entrada de la excitación magnética se indican en el Cuadro 6-7.

Cuadro 6-7. Bornes de entrada de excitación magnética

Borne	Descripción
31 (MPU+)	Entrada positiva de excitación magnética
32 (MPU-)	Entrada de retorno de excitación magnética

Entradas de detección por contacto

Las entradas de detección por contacto incluyen 1 entrada de parada emergencia y 16 entradas programables.

La entrada de parada emergencia tiene como fin utilizarse con un interruptor normalmente cerrado, dicha entrada de parada emergencia se identifica cuando se retira el cortocircuito de la entrada.

Las entradas programables aceptan contactos secos normalmente abiertos. El borne 2 (BATT-) sirve como la fase de retorno común para las entradas programables. Para mayores datos informativos relativos a la configuración de las entradas programables, referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPi*.

Los bornes de entrada de detección del contacto se indican en Cuadro 6-8.

Cuadro 6-8 Entradas de detección por contacto

Borne	Descripción
2 (BATT-)	Fase de retorno común para entradas por contacto programables
15 (INPUT 16)	Entradas por contacto programables 16
16 (INPUT 15)	Entradas por contacto programables 15
17 (INPUT 14)	Entradas por contacto programables 14
18 (INPUT 13)	Entradas por contacto programables 13
19 (INPUT 12)	Entradas por contacto programables 12
20 (INPUT 11)	Entradas por contacto programables 11
21 (INPUT 10)	Entradas por contacto programables 10
22 (INPUT 9)	Entradas por contacto programables 9
23 (INPUT 8)	Entradas por contacto programables 8
24 (INPUT 7)	Entradas por contacto programables 7
25 (INPUT 6)	Entradas por contacto programables 6
26 (INPUT 5)	Entradas por contacto programables 5
27 (INPUT 4)	Entradas por contacto programables 4
28 (INPUT 3)	Entradas por contacto programables 3
29 (INPUT 2)	Entradas por contacto programables 2
30 (INPUT 1)	Entradas por contacto programables 1
46 (ESTOP)	Entrada por contacto para parada emergencia
47 (ESTOP)	

Contactos de salida

El DGC-2020 cuenta con tres juegos de contactos de salida con funciones definidas: Pre, Start y Run. Los contactos Pre transmiten la alimentación de la batería a las bujías de calentamiento del motor; los contactos Start, al solenoide de arranque; y los contactos Run, al solenoide de combustible. Las conexiones a los tres juegos de contactos se efectúan directamente en cada relé mediante el uso de bornes hembras de conexión rápida con ficha de ¼". Para las conexiones a cada relé, se recomienda utilizar los componentes con código de artículo AMP 154718-3 (conector de bloqueo automático) y 154719-1 (carcasa de nailon). Para la ubicación de los relés Pre, Start y Run, referirse a la Figura 2-4.

Dependiendo del número de estilo del DGC-2020, se suministran 4 ó 12 juegos de contactos de salida programables. Los controladores DGC-2020 con un número de estilo de xxAxxxxxx disponen de cuatro salidas programables. Los controladores con un número de estilo de xxBxxxxxx 2020 disponen de doce salidas programables. Los bornes de contacto de salida programable se indican en Cuadro 6-9.

Nota

Se recomienda en todas las aplicaciones donde las salidas de contacto accionan bobinas de relé, que se implemente un diodo con orientación inversa en paralelo con la bobina de relé para supresión EMI.

Cuadro 6-9 Bornes de contactos de salida programable

Borne	Descripción
51 (COM 1, 2, 3)	Conexión común para salidas 1, 2 y 3
52 (OUT 1)	Salida programable 1
53 (OUT 2)	Salida programable 2
54 (OUT 3)	Salida programable 3
55 (COM 4, 5, 6)	Conexión común para salidas 4, 5 y 6
56 (OUT 4)	Salida programable 4
57 (OUT 5)	Salida programable 5
58 (OUT 6)	Salida programable 6
59 (COM 7, 8, 9)	Conexión común para salidas 7, 8 y 9
60 (OUT 7)	Salida programable 7
61 (OUT 8)	Salida programable 8
62 (OUT 9)	Salida programable 9
63 (COM 10, 11, 12)	Conexión común para salidas 10, 11 y 12
64 (OUT 10)	Salida programable 10
65 (OUT 11)	Salida programable 11
66 (OUT 12)	Salida programable 12

Interfaz USB

La toma USB mini-B posibilita comunicaciones locales con un PC equipado con el software BESTCOMSPPlus. El DGC-2020 se conecta al PC utilizando un cable USB estándar provisto de una bujía tipo A en un extremo (conexión PC) y una bujía mini-B en el otro extremo (conexión DGC-2020).

Puerto de comunicación RS-485

Los controladores DGC-2020 provistos del puerto de comunicación RS-485 opcional (número de estilo xxxRxxxxx) están equipados para una comunicación sondeada en una red Modbus®. Para las conexiones del puerto RS-485, se recomienda utilizar un cable blindado de par trenzado. Los bornes del puerto de comunicación se muestran en el Cuadro 6-10.

Cuadro 6-10 Borne de puerto de comunicación RS-485

Borne	Descripción
12 (485 SHIELD)	Conexión blindada para cable RS-485
13 (485B)	Conexión B enviar / recibir RS-485
14 (485 ^a)	Conexión A enviar / recibir RS-485

Interfaz CAN Bus

Estos bornes permiten la comunicación utilizando el protocolo SAE J1939 o el protocolo *mtu* y permiten una comunicación de alta velocidad entre el DGC-2020 y una ECU para motor *mtu* controlado electrónicamente. Las conexiones entre la ECU del motor *mtu* y el DGC-2020 deberán efectuarse con un cable blindado de par trenzado. Los bornes de la interfaz CAN se indican en Cuadro 6-11. Referirse a las Figura 6-5 y Figura 6-6.

Cuadro 6-11 Bornes de la Interfaz CAN

Borne	Descripción
48 (CAN L)	conexión baja CAN
49 (CAN H)	conexión alta CAN
50 (SHIELD)	conexión sumidero CAN

NOTAS

- 1.) Si el DGC-2020 constituye un extremo del bus J1939, se debe instalar una resistencia de conexión de $120\ \Omega$ $\frac{1}{2}$ vatio entre los bornes 48 (CANL) y 49 (CANH).
- 2.) Si el DGC-2020 no forma parte del bus J1939, la rama que conecta el DGC-2020 al bus no debe superar 914 milímetros (3 pies) de longitud.
- 3.) La longitud máxima del bus (ramas excluidas) es de 40 metros (131 pies).
- 4.) El sumidero J1939 (blindaje) debe estar conectado a la tierra en un punto únicamente. Si está conectado a tierra en otro punto, no se debe conectar con el DGC-2020.

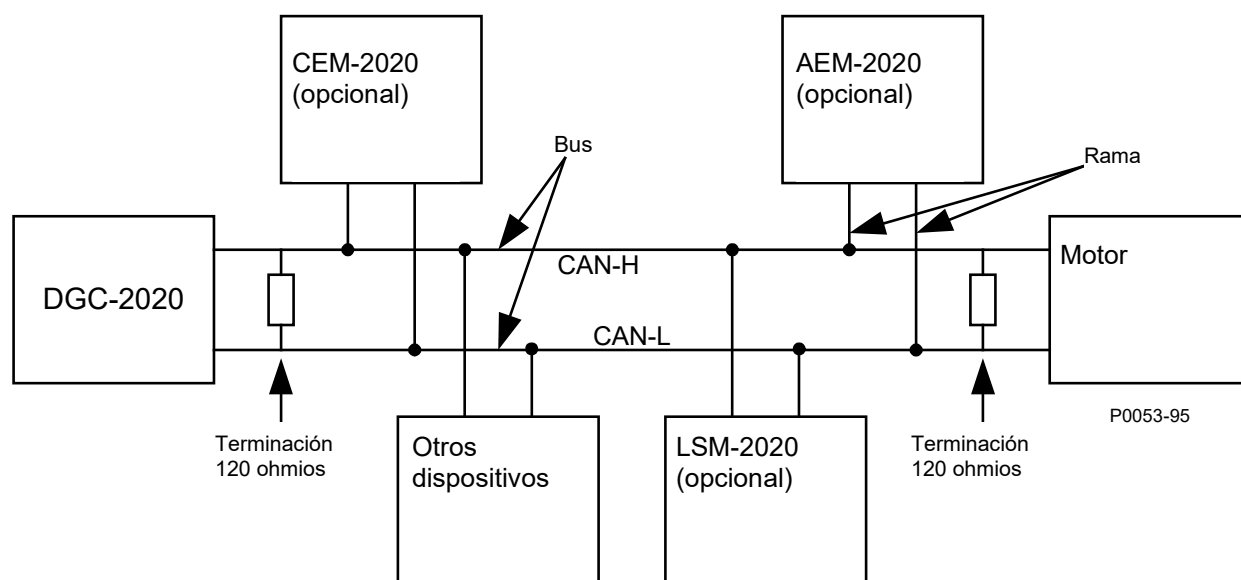


Figura 6-5. Interfaz CAN Bus -el DGC-2020 constituye un extremo del bus

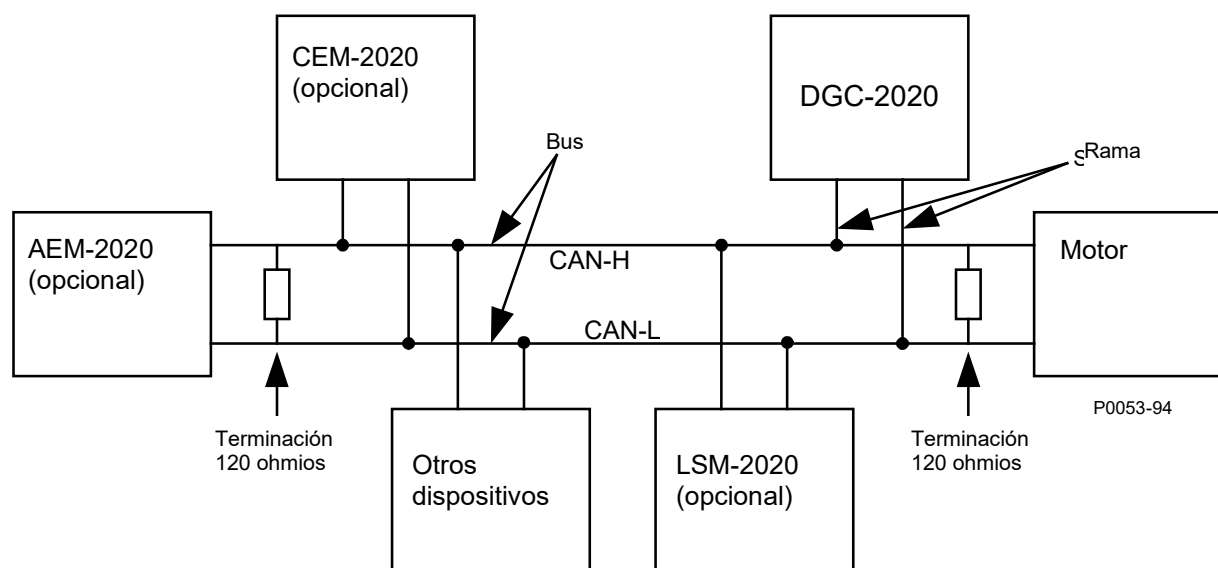


Figura 6-6. Interfaz CAN Bus -el módulo AEM-2020 opcional constituye un extremo del bus

Módem

Los controladores de DGC-2020, cuyo número de estilo es xxxxxExxx, están equipados con un puerto RS-232. Este puerto permite la comunicación con un módem externo suministrado por el usuario con capacidad para aceptar llamadas entrantes y salientes. El módem se conecta a una línea telefónica con dispositivo estándar a través de un enchufe hembra RJ-11C USOC.

Conexiones RDP-110

Los bornes pueden conectarse con el panel de visualización a distancia opcional RDP-110. Estos bornes brindan una potencia útil cc al RDP-110 y permite la comunicación entre el DGC-2020 y el RDP-110. Para la conexión de los bornes de comunicación del DGC-2020 y RDP-110, se recomienda utilizar los conductores de par trenzado. La comunicación puede volverse inestable si los cables de conexión exceden los 4000 pies

El Cuadro 6-12 muestra los bornes del DGC-2020 que se conectan al RDP-110.

Cuadro 6-12. Bornes de la Interfaz RDP-110

Borne	Conexión a:
4 (RDP BATT+)	Borne 12/24 del RDP-110
5 (RDP BATT-)	Borne DC COM del RDP-110
6 (RDP TXD-)	Borne 485- del RDP-110
7 (RDP TXD+)	RDP-110 485+

Conexiones para las aplicaciones típicas

Aplicaciones de control de disyuntores de generadores

Las conexiones de detección de voltaje del generador, detección de corriente del generador y detección de voltaje del bus en configuraciones trifásicas en estrella, triángulo trifásico, triángulo conectado a tierra, monofásico AB y monofásico de CA para aplicaciones de control de interruptor de generador se muestran en las Figuras 6-9 a 6-13.

Aplicaciones de control de generadores y disyuntores de red

En la Figura 6-14 se muestran las conexiones de detección de voltaje del generador, detección de corriente del generador y detección de voltaje del bus en una configuración de estrella trifásica para aplicaciones de control de generador y disyuntor de red.

Aunque las conexiones de detección en estrella trifásicas se muestran en el diagrama de control del generador y del interruptor principal, en su lugar se pueden usar otras configuraciones de detección de voltaje del generador y del bus.

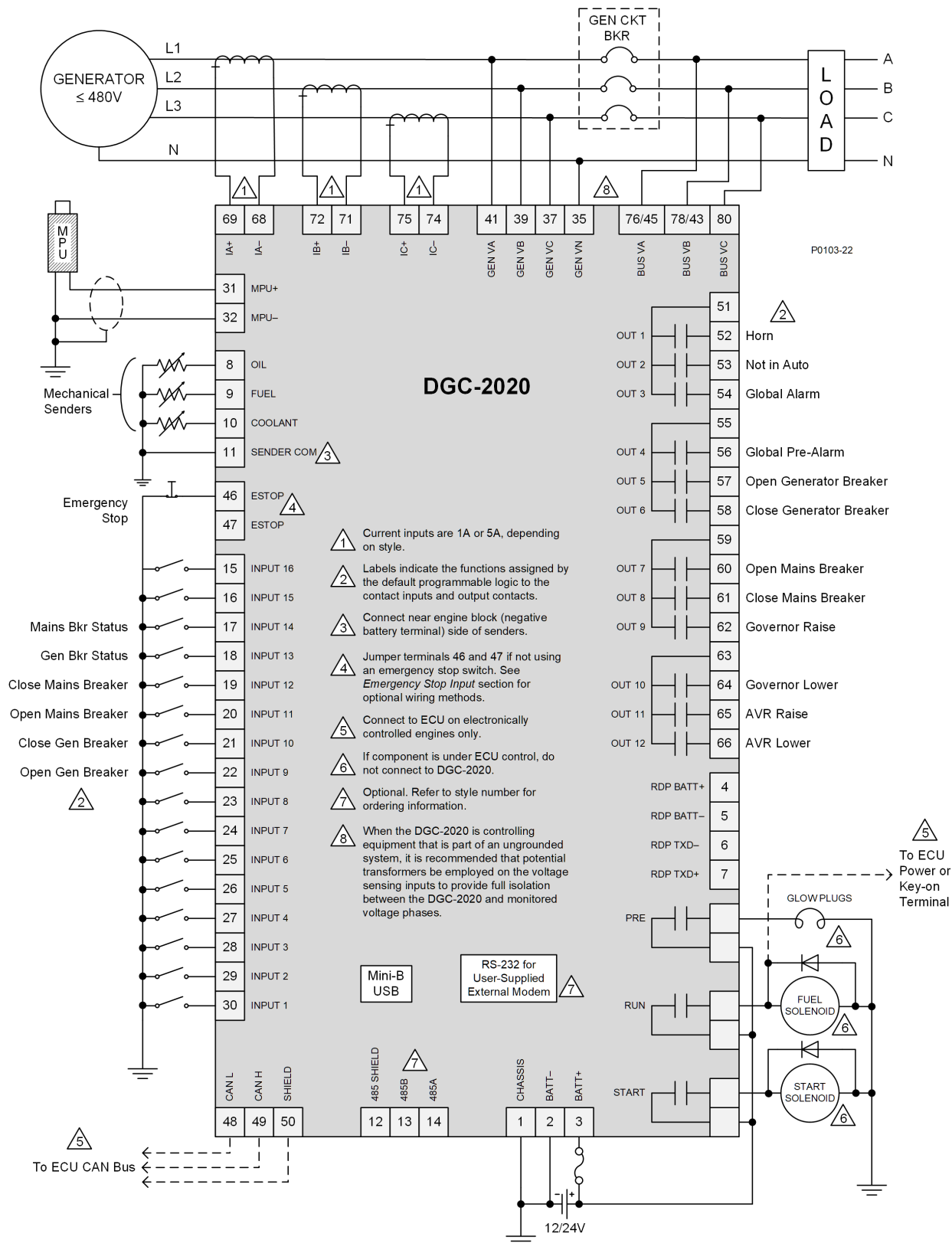


Figure 6-7. Conexiones en estrella trifásicas para aplicaciones de control de disyuntores de generadores

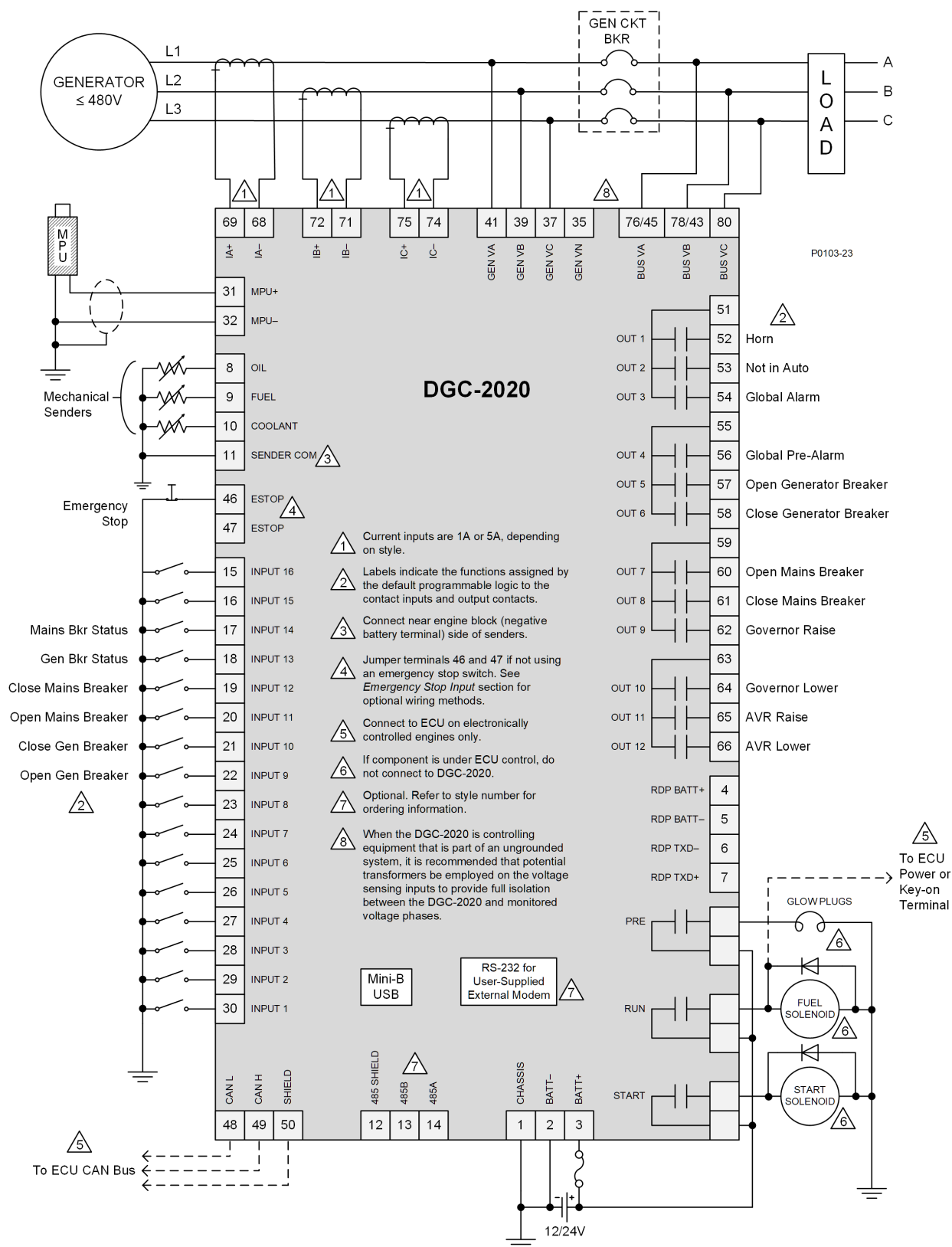


Figure 6-8. Conexiones delta trifásicas para aplicaciones de control de disyuntores de generadores

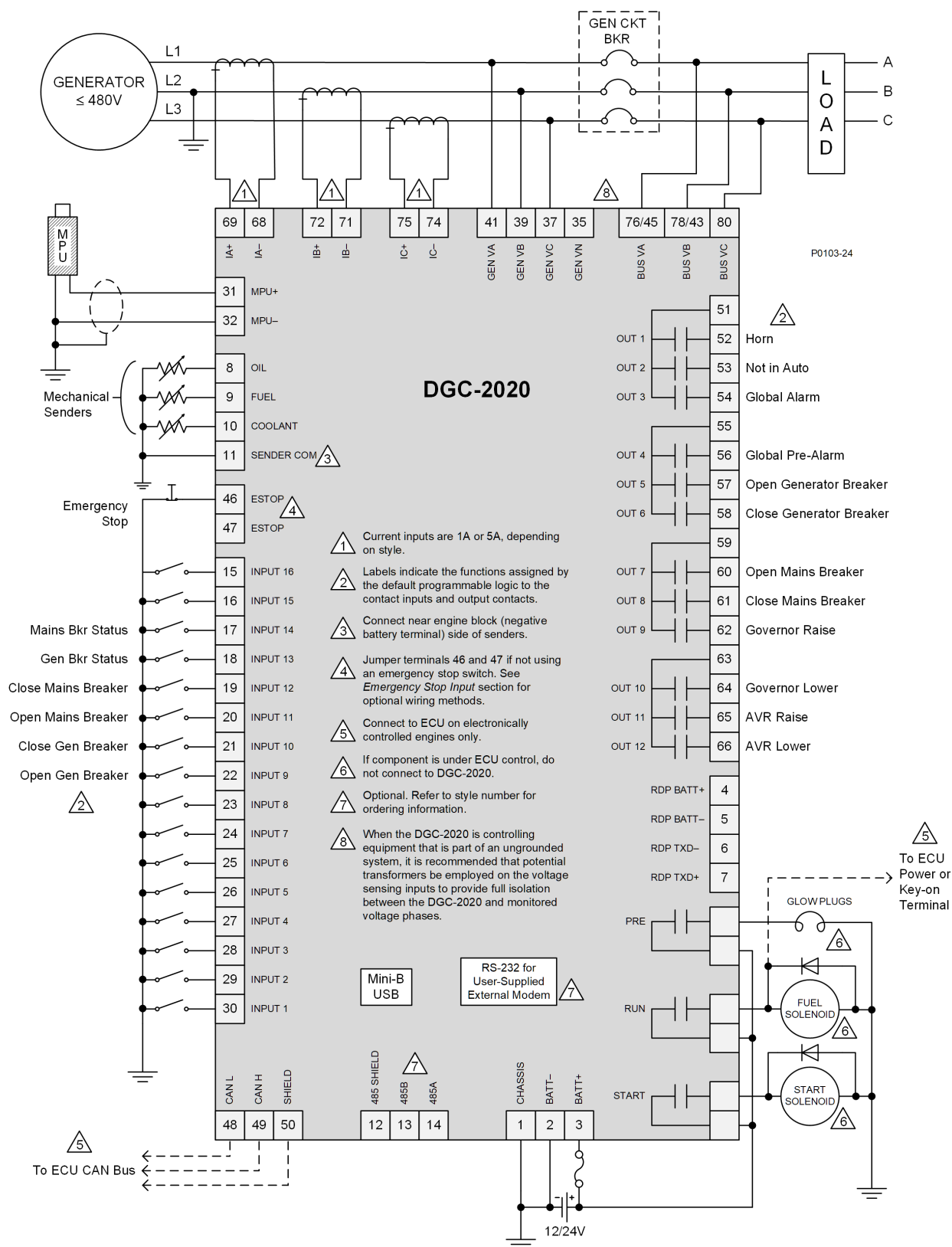


Figure 6-9. Conexiones delta con conexión a tierra para aplicaciones de control de disyuntores de generadores

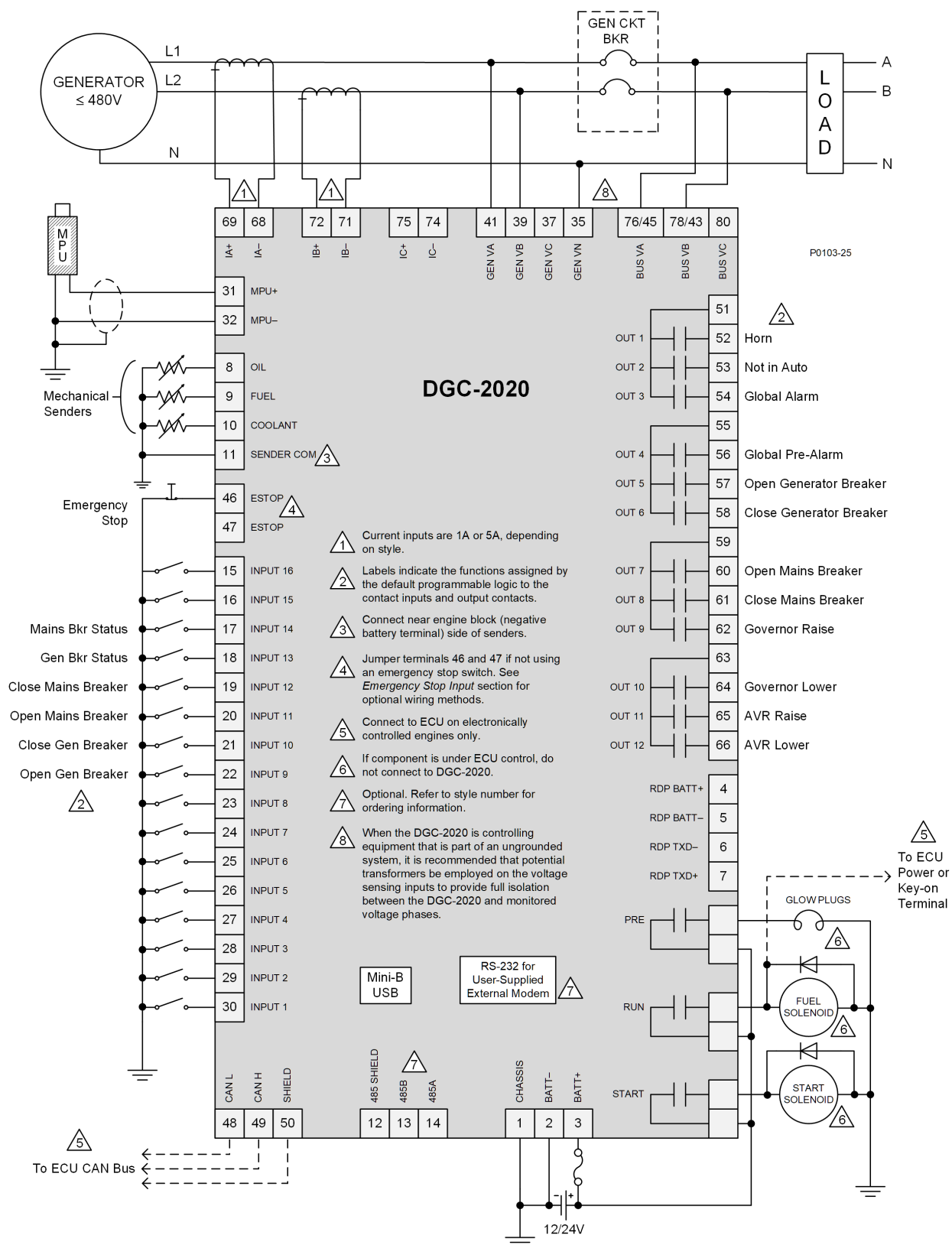


Figure 6-10. Conexiones monofásicas A-B para aplicaciones de control de disyuntores de generadores

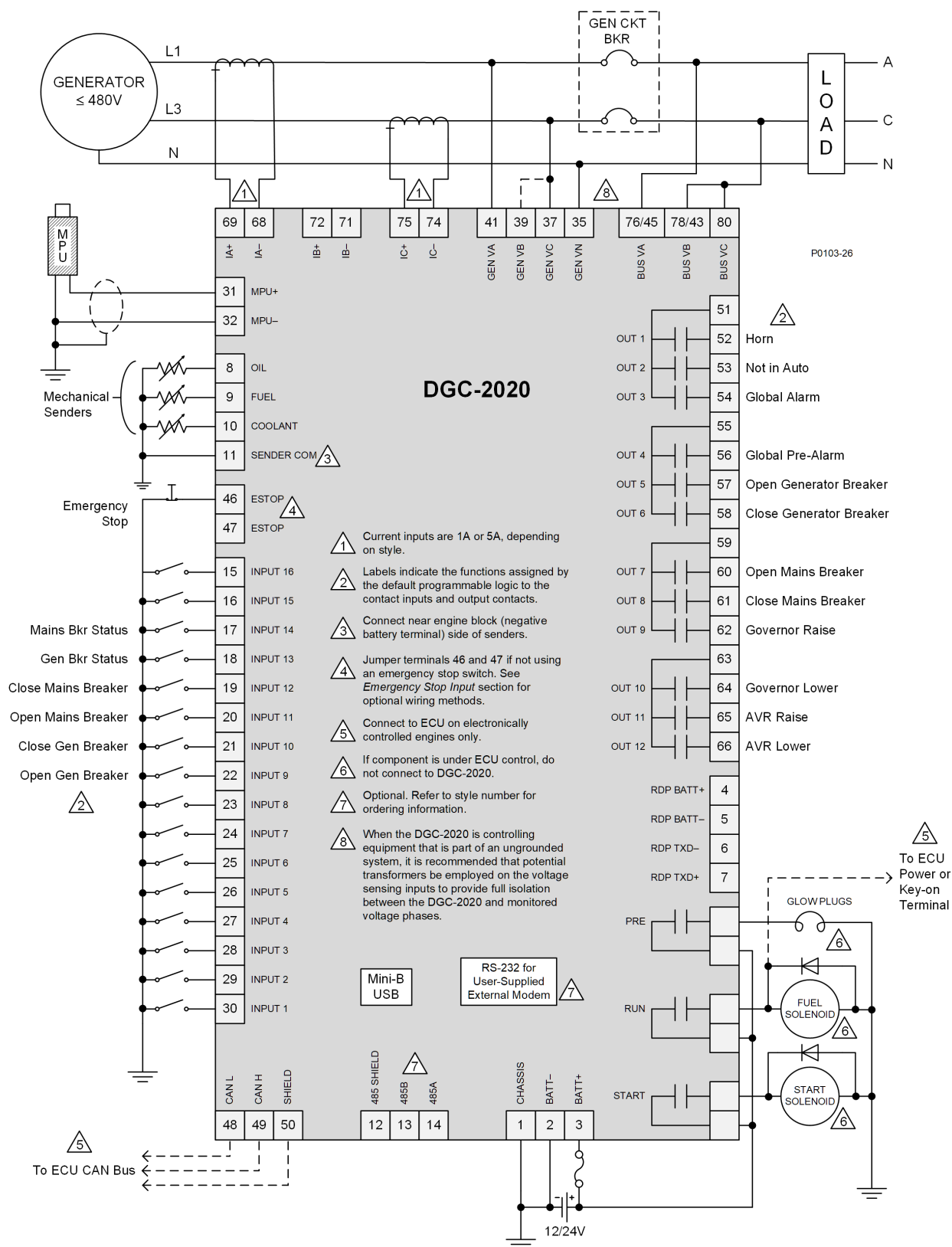


Figure 6-11. Conexiones A-C monofásicas para aplicaciones de control de disyuntores de generadores

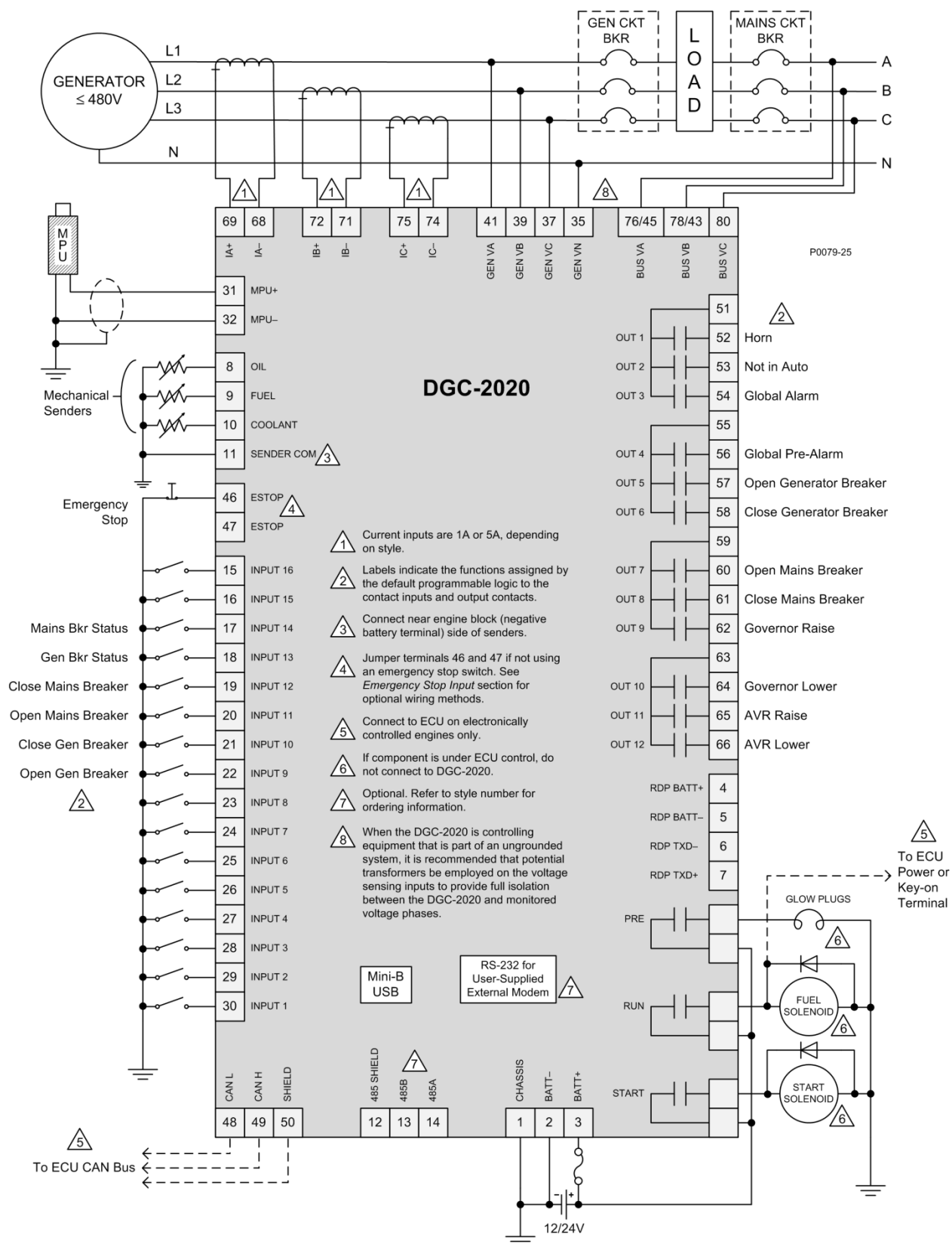


Figura 6-12. Conexiones en estrella trifásicas para aplicaciones de control de generadores y disyuntores de red

Inglés	Español
Generator < 480 V	Generador < 480 V
Gen CKT BKR	CKT BKR de generador
LOAD	CARGA
Mains CKT BKR	CKT BKR de red principal
Mechanical Senders	Emisores mecánicos
Emergency stop	Parada de emergencia
Mains Bkr Status	Estado de disyuntor de red principal
Gen BKR Status	Estado de disyuntor de generador
Close Mains Breaker	Cerrar disyuntor de red principal
Open Mains Breaker	Abrir disyuntor de red principal
Close Gen Breaker	Cerrar disyuntor de generador
Open Gen Breaker	Abrir disyuntor de generador
To ECU Can Bus	A bus de la CAN de ECU
MPU	MPU
Oil	Aceite
Fuel	Combustible
Coolant	Refrigerante
Sender com	Comunicación de emisor
ESTOP	PARADA DE EMERGENCIA
INPUT	ENTRADA
1. Current Inputs are 1A or 5A, depending on style	1. Las entradas de corriente son de 1 A o 5 A, según el estilo
2. Labels indicate the functions assigned by the default programmable logic to the contact inputs and output contacts.	2. Las etiquetas indican las funciones que la lógica programable predeterminada asigna a las entradas de contacto y a los contactos de salida.
3. Connect near engine block (negative battery terminal) side of senders.	3. Conecte el lado de bloque de motor cercano (terminal negativo de la batería) de los emisores.
4. Jumper terminals 46 and 47 if not using an emergency stop switch. See <i>Emergency Stop Input</i> section for optional wiring methods.	4. Los terminales del puente 46 y 47 si no se utiliza un interruptor de parada de emergencia. Para obtener los métodos opcionales de cableado, consulte la sección <i>Entrada de parada de emergencia</i> .
5. Connect to ECU on electronically controlled engines only.	5. Conecte a ECU solo en motores controlados electrónicamente.
6. If component is under ECU control, do not connect to DGC-2020.	6. Si el componente está bajo el control de la ECU, no lo conecte al DGC-2020.
7. Optional. Refer to style number for ordering information.	7. Opcional. Para obtener información para efectuar pedidos, consulte el número de estilo.

8. When the DGC-2020 is controlling equipment that is part of an ungrounded system, it is recommended that potential transformers be employed on the voltage sensing inputs to provide full isolation between the DGC-2020 and monitored voltage phases.	8. Cuando el DGC-2020 controla un equipo que es parte de un sistema sin conexión a tierra, se recomienda utilizar transformadores de potencial en las entradas de detección de tensión para brindar un aislamiento completo entre el DGC-2020 y las fases de tensión monitoreadas.
Mini-B USB	USB Mini-B
RS-232 for USER-Supplied External Modem	RS-232 para módem externo suministrado por el USUARIO
CAN L	CAN L
CAN H	CAN H
SHIELD	BLINDAJE
BATT	BAT
START	ARRANQUE
CHASIS	CHASIS
Run	Marcha
PRE	PRE
Horn	Bocina
Not in auto	No en auto
Global alarm	Alarma global
Global pre-alarm	Prealarma global
Open generator breaker	Abrir disyuntor de generador
Close generator breaker	Cerrar disyuntor de generador
Open mains breaker	Abrir disyuntor de red principal
Close mains breaker	Cerrar disyuntor de red principal
Governor raise	Aumento de regulador
Governor lower	Disminución de regulador
AVR raise	Aumento de AVR
AVR lower	Disminución de AVR
To ECU Power or Key-on Terminal	A potencia de la ECU o terminal de conexión
FUEL SOLENOID	SOLENOIDE DE COMBUSTIBLE
START SOLENOID	SOLENOIDE DE ARRANQUE
OUT	SAL
Glow plugs	Bujías incandescentes
RPD BATT	RPD BATT
RPD TXD	RPD TXD

Conexiones con un AEM-2020, un CEM-2020 y un LSM-2020

El AEM-2020 (módulo de expansión analógica), el CEM-2020 (módulo de expansión de contacto) y el LSM-2020 (módulo de reparto de carga) son módulos opcionales que pueden instalarse con el DGC-2020. La interfaz entre el DGC-2020 y estos módulos se efectúa mediante CAN Bus. Por consiguientes, los terminales CAN Bus son las únicas conexiones comunes (Figura 6-13) entre el DGC-2020, el AEM-2020, el CEM-2020 y el LSM-2020. Para las conexiones independientes del LSM-2020, referirse a la sección 9 *Módulo de reparto de carga*. Para las conexiones independientes del CEM-2020, referirse a la Sección 10 *Módulo de expansión de contacto*. Para las conexiones independientes del AEM-2020, referirse a la Sección 11 *Módulo de expansión analógica*. Para más detalles sobre las conexiones CAN Bus del DGC-2020, referirse al capítulo *Conexiones > Interfaz CAN Bus* de este documento.

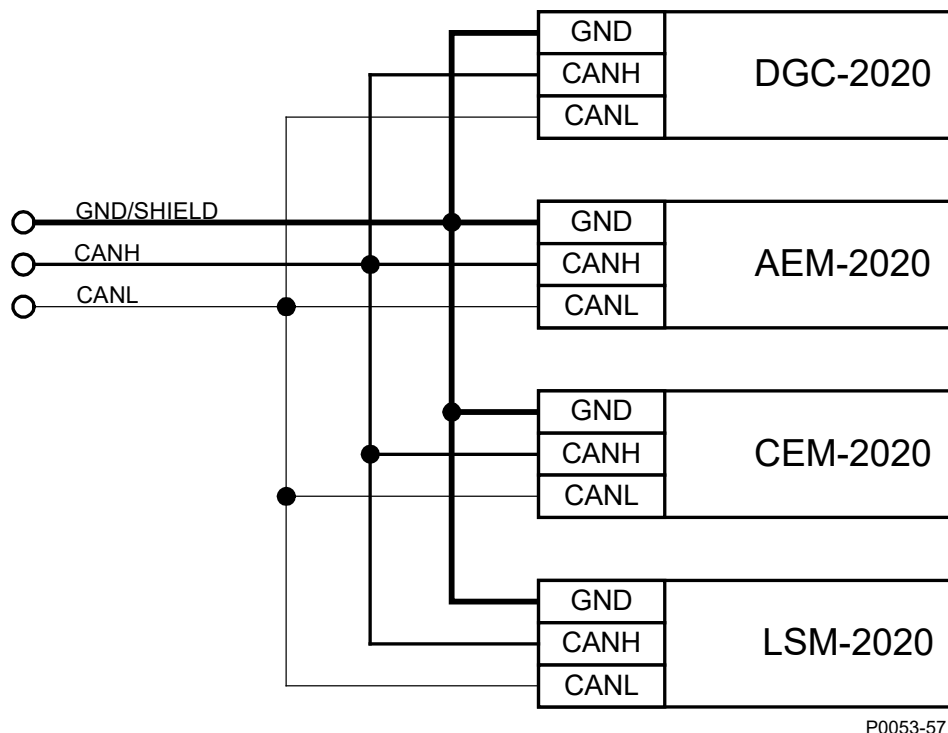


Figura 6-13. Conexiones CAN Bus DGC-2020, AEM-2020, CEM-2020 y LSM-2020

Instalación Para los Sistemas CE

Para los sistemas CE, es posible que sea necesario ubicar los cables de detección de corriente y tensión alterna separadamente de los otros cables.

Instalación Bajo Condiciones de Niebla Salina

Se recomienda quitar la batería para el reloj de tiempo real, si el DGC-2020 se instalará en condiciones de niebla salina. La niebla salina es conocida por ser conductora, por consiguiente, existe un riesgo de cortocircuito para la batería.

La sección 8, *Mantenimiento y Detección de Averías*, proporciona detalles sobre el desmontaje de la batería para el reloj de tiempo real.

Instalación en Una Aplicación de Sistema sin Conexión a Tierra

Cuando el DGC-2020 controla un equipo que es parte de un sistema sin conexión a tierra, se recomienda utilizar transformadores de potencial en las entradas de detección de tensión para brindar un aislamiento completo entre el DGC-2020 y las fases de tensión monitoreadas.

7 • Configuración

Los párrafos siguientes proveen información para una configuración inicial del DGC-2020, control del interruptor del generador y transferencias fallas alimentación.

Configuración Inicial del DGC-2020

El DGC-2020 debe ser configurado con parámetros específicos a la máquina que está controlando, para poder proveer el correcto control y protección de la máquina. Los siguientes parámetros deben ser configurados antes de arrancar la máquina. Éstos están listados de acuerdo a como van apareciendo en BESTCOMS*Plus* en el Explorador de Configuración. Estos parámetros pueden también ser cargados a través del panel frontal del DGC-2020, pero generalmente BESTCOMS*Plus* es más conveniente.

En BESTCOMS*Plus*, si está conectado con el DGC-2020 y teniendo comunicación con él, después de cambiar los ajustes deberá presionar el botón *Send Settings* (Enviar Ajustes) en BESTCOMS*Plus* para enviar los ajustes al DGC-2020. Si no realizara esto, o no guarda los ajustes modificados a un archivo de ajustes, la información de los ajustes puede perderse.

Configuración Inicial Requerida Para Operar la Unidad

Una vez que los parámetros siguientes sean configurados en el DGC-2020, debería ser posible arrancar la máquina. Sólo los parámetros necesarios se presentan en este debate.

Ajustes Generales

Número de Estilo

Conectar el BESTCOMS*Plus* al DGC-2020. Verificar el número de estilo de la unidad DGC-2020 y verificar que posee todas las características necesarias para la máquina que está siendo configurada. Por ejemplo, si se espera que la máquina realice la opción de sincronización, la opción sincronizador debe existir en el número de estilo. Ver Figura 7-1.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > AJUSTES GENERALES > INFORMACIÓN SOBRE VERSIÓN > DGC-2020 > CODIGO ESTILO

Número de Estilo

DGC-2020 Número de Estilo

DGC-2020- 5 1 B R B X E A H

DGC-2020 Opciones Número de Estilo

5	Tipo de Entrada de Detección de Corriente	5)	5A CTs
		1)	1A CTs
1	Frecuencia del Generador	1)	50/60 Hz
		2)	400 Hz
B	Contactos de Salida	A)	7 Contactos de Salida
		B)	15 Contactos de Salida
R	Puerto RS-485 Interno	N)	Sin Puerto RS-485 Interno
		R)	Con Puerto RS-485 Interno
B	Batería Auxiliar para RTC	N)	Sin Batería
		B)	Con Batería
X	Modem con iniciación de llamada	X)	Excluir Modem
		R)	RS-232
E	Protección del Generador	S)	Protección del Generador Estándar
		E)	Protección Mejorada del Generador
A	Sincronizador Automático	N)	Sin Sinc. Autom.
		A)	Con Sinc. Autom.
H	Calentador LCD	H)	Con Calentador LCD

Figura 7-1. Explorador de Configuración, Ajustes Generales, Numero de Estilo

Comunicaciones

Si el motor tiene un ECU (Por sus siglas en inglés de Unidad de Control Electrónico) y el DGC-2020 se va a comunicar con él, la comunicación deberá configurarse.

Configuración CANbus (Figura 7-2)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > COMUNICACIONES > CONFIG CANBUS

1. Habilitar Soporte ECU - Establecer en Habilitado (Enabled) para que el DGC-2020 pueda comunicarse con el ECU.
2. Habilitar el Soporte DTC (Por sus siglas en inglés de Código de Diagnostico de Problemas) -Si el ECU es un J1939 ECU, Habilitar Soporte DTC. Si el ECU del motor no lo soporta entonces no habrá un Código de Diagnóstico de Problemas iniciado en el DGC-2020.
3. Método de Conversión SPN- Cuando este bit es un cero, el método de conversión se indica como versión 4. El DGC-2020 ajusta automáticamente el método de conversión a 4 cuando el bit CM es igual a cero. Esto ocurre para la mayoría de tipos de motores. Sin embargo, si el bit CM es 1, lo que indica el método de conversión SPN no es 4, el usuario tendrá que consultar al fabricante del motor para conocer el método correcto de la conversión de SPN, y establecer la configuración del Método de Conversión de SPN en el DGC-2020.
4. Dirección CANBus - Este parámetro establece un número de dirección único para el DGC-2020 funcionando en una red CANBus. La Dirección de CANBus es establecida internamente por el DGC-2020 cuando ciertos tipos de ECU se seleccionan en la de Configuración ECU, y en este caso, el valor ingresado por el usuario no se aplica.
5. Dirección de la ECU del motor: Establezca la dirección de la ECU del motor, reclamada por la ECU de Motor que funcione en la red de comunicaciones de J1939. En determinados casos, hay más de una ECU que transmite datos en la red J1939. Este ajuste especifica la ECU en la red a la cual el DGC-2020 debe transmitir datos.
6. Fuente de temperatura del refrigerante: Seleccione desde la ECU para recibir datos de temperatura de la ECU o seleccione desde DGC para recibir datos de temperatura de la entrada de emisor de temperatura de refrigerante del motor.

7. Fuente de presión del aceite: Seleccione desde la ECU para recibir datos de presión de aceite de la ECU o seleccione desde DGC para recibir datos de presión de aceite de la entrada de emisor de presión de aceite del motor.
8. Fuente de tiempo de funcionamiento del motor: seleccione ECU o DGC. Con la ECU seleccionada, el DGC-2020 acepta datos de horas del motor de la ECU en CAN 2 (ECU). Con DGC seleccionado, el DGC-2020 usa horas de motor rastreadas internamente.
9. Control de Contactos ECU – Selección Salida: Seleccione si el relé de salida RUN o el relé de salida PRE (Prestart) se cerrará para dar al ECU su señal “energizado para arrancar”. En algunas aplicaciones, este relé puede dar alimentación al ECU.
10. Control de Contactos ECU – Habilitar Pulso: Seleccionar este si el ECU no va a estar en línea todo el tiempo. A menudo los ECU tienen permitido cambiar a fuera de línea para conservar el drenaje de la batería cuando el motor no está en marcha. El DGC-2020 “pulsará” periódicamente para forzarlo a estar activo para permitir al DGC-2020 leer datos tales como temperatura de refrigerante y nivel de refrigerante. Esto es necesario si el DGC-2020 es para reportar condiciones de baja temperatura de refrigerante (lo cual puede indicar una falla en el bloque calentador), o una condición de bajo nivel de refrigerante (si se produce una fuga cuando la máquina no está en marcha). Pulsar es también utilizado para verificar la integridad de la comunicación CANbus cuando la máquina no está en marcha.
11. Valores Tiempo Relacionado al ECU – Apagar el motor: Establezca este parámetro en un valor mayor que la duración requerida para detener al motor después de ser apagado. El ECU pulsado expira después de este tiempo. Si el tiempo es demasiado corto, el pulso puede ocurrir mientras el motor sigue girando, que podría causar un breve re-arranque y posiblemente dañar el sistema de bobinado y arrancador.
12. Valores Tiempo Relacionado al ECU – Tiempo de Ciclo de Pulso: Establecer este parámetro para el tiempo deseado entre los ciclos de pulso del ECU.
13. Valores Tiempo Relacionado al ECU – Tiempo de Establecimiento: Éste parámetro es la duración del tiempo “en línea” de los ciclos de pulso durante los cuales el DGC-2020 lee datos del ECU. Este ajuste de tiempo debería ser lo suficientemente más largo así cualquier parámetros del ECU que requiera de tiempo para “establecer” después de que el ECU está en línea puede hacerlo. Dado que el DGC-2020 puede utilizar algunos de los datos del ECU para la anunciación de alarma o PRE-alarma, es importante tenga el dato tengan tiempo de establecerse.
14. Valores Tiempo Relacionado al ECU – Tiempo de Respuesta de Espera: Este ajuste define la cantidad de tiempo que el DGC-2020 espera para recibir los datos del ECU durante un ciclo de pulso o intento de arranque. Si no se reciben datos durante este tiempo en un ciclo de pulso, una pre-alarma de PERDIDA DE COM ECU es anunciada. Si no se reciben datos en este tiempo durante un intento de arrancar el motor de una PERDIDA DE COM ECU una alarma es anunciada.

Configuración del CAN bus

Interfaz CAN bus
 Asistencia ECU

 Asistencia DTC

 Método de Conversión SPN

 Dirección de CAN bus

 Dirección de ECU del motor

 Fuente temp refrigerante

 Fuente pres aceite

 Fuente del tiempo de marcha de máquina

Control de Contacto de ECU
Seleccionar Salida
☒ Contacto de Combustible
☐ Contacto de Preamaque

Impulsos
☐ Desactivar
☒ Activar

Valores de Tiempo Relacionados con la ECU
 Parada del Motor (s)

 Duración de Ciclo de Impulso (min)

 Tiempo de Estabilización (ms)

 Temporización de Respuesta (s)

Figura 7-2. Explorador de Configuración, Comunicaciones, Configuración CANbus

Configuración del ECU (Figura 7-3)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > COMUNICACIONES > CONFIG CANBUS > CONFIG ECU

1. Tipo de ECU - Para la mayoría de los motores, seleccione Estándar. Sin embargo, hay excepciones. Si su motor es un Volvo, seleccione Volvo-Penta. Si usted tiene un GM/Doosan, Cummins, *mtu* MDEC, *mtu* ADEC, *mtu* ECU7/ECU8, *mtu* Smart Connect, Scania, John Deere Isuzu, Daimler CPC4, Yanmar o Deutz, hacer la selección adecuada. Dependiendo del tipo de ECU seleccionados, algunos parámetros pueden convertirse en habilitados permitiendo configurar para el motor específico. Ninguna modificación de estos parámetros es necesaria para la configuración inicial. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPi*, para obtener información adicional.

Configuración ECU

Tipo de ECU

Parámetros Transmisión Gen

Transmisión de Parámetros del Motor

Modo de inicio

Filtro Diesel de Partículas (DPF)

Volvo Penta
 Seleccionar Velocidad

 Posición del Acelerador (%)

John Deere
 Regeneración de Enclavarse

Configuración de la ECU Cummins
 Configuración de comunicaciones del control del generador

Configuración de la ECU Yanmar
 Cantidad de cilindros

MTU (MDEC, ADEC, ECU7/ECU8)
 Tipo de Módulo MTU ECU7/ECU8

 Tipo módulo MDEC

Configuración velocidad
 Interruptor demanda de velocidad

 Prueba de sobrevelocidad

 Solicitud Ralentí

 Aumento de ralentí

 Selector Ajuste MTU 50 Hz 60 Hz

Tasa de Transmisión NMT Activa (ms)

Configuración ECU

Figura 7-3. Explorador de Configuración, Comunicaciones, pantalla Configuración ECU.

Parámetros del Sistema

Configuración del Sistema (Figura 7-4)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > CONFIGURACIÓN SISTEMA

1. Tipo de Sistema- Este ajuste es usado por el arbitraje de cierre de interruptor de bus muerto. Para más información, referirse a la Sección 3, *Descripción Funcional, Arbitraje de Cierre de Interruptor de Bus Muerto*.
2. Función Nivel de Combustible - Este parámetro selecciona el tipo de combustible de la máquina. Si un transmisor de nivel de combustible está disponible en un tanque, seleccione NIVEL COMBUSTIBLE. Si propano líquido o de gas natural es usado establecerlos en consecuencia. En caso contrario, seleccione *Deshabilitar*. Esto al DGC-2020 a mostrar en la N/A para el nivel de combustible. Cuando se selecciona Desactivar, el DGC-2020 mostrará las RPM en lugar del nivel de combustible en la pantalla Descripción general del panel frontal.
3. Sistema de Unidades- Seleccione Ingles o Métrico.
4. Unidades de Presión Métricas - Seleccione *Bar* o *kPa*.
5. Número de Dientes de la Rueda Dentada- Este ajuste define el número de dientes de la rueda dentada para motores equipados con sensor magnético (MPU) para detección de velocidad del motor.
6. Fuente Señal Velocidad - Seleccione si la fuente de las rpm para el DGC-2020 es magnético (MPU), un generador de frecuencia, o ambos (MPU-GEN). Si es seleccionado MPU o frecuencia generador como la fuente de las rpm y el DGC-2020 no puede detectar las RPM del motor, una alarma se anunciará como FALLA MPU. Si es seleccionado MPU-GEN como fuente de rpm, si la entrada del MPU no provee u información de velocidad válida, el DGC-2020 cambiará a frecuencia de generador como la fuente de rpm anuncia una pre-alarma de MPU-FAIL pero seguirá marchando.
7. Nivel NFPA- Define esto si cumplimientos de nivel NFPA 1 o 2 es requerido para esta máquina.

Figura 7-4. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Ajustes de Sistema.

Datos Nominales (Figura 7-5) Note: Haga clic en el botón *Editar* para cambiar los ajustes.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > CONFIGURACIÓN SISTEMA

1. Conexiones Generador- Seleccione WYE (estrella), DELTA (delta), 1 PHASE A-B (1 fase A-B), 1 PHASE A-C (1 fase A-C), o GROUNDED DELTA (delta aterrado) etc. basado en la configuración del generador.

2. Clasificación kW Grupo: Este parámetro define el kW nominal de la máquina.
3. Tensión Nominal: Este parámetro define los valores nominales de tensión de la máquina.
4. Frecuencia Nominal de la Unidad: Este parámetro define los valores nominales de frecuencia de la máquina
5. Velocidad Nominal RPM: Este parámetro define los valores nominales de rpm de la máquina
6. Factor de Potencia Nominal: Este parámetro define los valores nominales de factor de potencia nominal de la máquina
7. Tensión Batería - Seleccione 12 o 24.

Figura 7-5. Explorador de Configuración, Parámetros de Sistema, Datos Nominales

Módulo de Configuración Remota (Figura 7-6)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > AJUSTE MÓDULO REMOTO

Esta es usada para habilitar todos los módulos de E/S que se van a utilizar con el DGC-2020. Referirse a las secciones correspondientes en el manual del DGC-2020 para obtener más detalles sobre cada uno de módulos de E/S. Desactivar todo, si no están presentes.

Figura 7-6. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Configuración Módulo Remoto

Parámetros Crank (Figura 7-7)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > PARÁMETR LANZAMIENTO

1. Desconectar Limite de Crank – Este parámetro define el umbral de rpm del motor en porcentaje de rpm nominales al valor donde la desconexión de crank deba ocurrir.
2. Retardo de Pre-Crank - Este ajuste especificar la cantidad de tiempo que debe estar el pre-cranking. El relé PRE estará cerrado durante este tiempo. Esto es normalmente utilizado para precalentado de maquinas y/o pre-lubricación.
3. Configurar Contacto de Pre-arranque - Seleccionar si el relé PRE debe permanecer cerrado luego que la máquina arranque, o si debe abrirse.
4. Configuración del Resto de Pre-arranque: Puede haber situaciones en las que es deseable tener el relé PRE cerrado durante el cranking del motor, pero que se abra para todo o parte del ciclo de crank. Configurar esto acorde a las necesidades. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPPlus*, para obtener información adicional.
5. Desconecte Crank de Presión de Aceite – Este ajuste proporciona un método alternativo de determinar las condiciones en las que desconectar crank deba ocurrir. Si la máquina no tiene sensores magnéticos (MPU) para la detección de rpm o un falla, MPU, y el DGC-2020 no puede leer la frecuencia del generador para obtener información de rpm, va a utilizar la presión del aceite como criterio para desconectar crank. Esto evitará un compromiso de largo arranque si el motor arranca pero la DGC-2020 no puede determinar la velocidad del motor con el fin de desconectar el crank.
6. Estilo de Cranking –Selecione Ciclo de Cranking o Cranking Continuo
 - a. Ciclo
 - i. Número de Ciclos de Crank - Este parámetro define el número de ciclos de crank, si *Ciclos* es seleccionado como el estilo de crank. Notar que si nivel NFPA 1 o 2 ha sido elegido en PARÁMETROS DEL SISTEMA > NIVEL NFPA, esto no puede ser programado, es fijado en un valor fijo para satisfacer el cumplimiento de la NFPA.
 - ii. Tiempo de Ciclo de Crank: Este parámetro define la longitud del ciclo de crank, si *Ciclos* es seleccionado como el estilo de crank. Notar que si nivel NFPA 1 o 2 ha sido elegido en PARÁMETROS DEL SISTEMA > NIVEL NFPA, esto no puede ser programado, es fijado en un valor fijo para satisfacer el cumplimiento de la NFPA.
 - iii. Tiempo de descanso: Este parámetro define la duración del tiempo de descanso si se seleccionó Ciclo como estilo de arranque. Notar que si nivel NFPA 1 o 2 ha sido elegido en PARÁMETROS DEL SISTEMA > NIVEL NFPA; esto no puede ser programado, es fijado en un valor fijo para satisfacer el cumplimiento de la NFPA
 - b. Continuo
 - i. Tiempo de Crank Continuo – Este parámetro define la longitud del ciclo de crank si *Cracking Continuo* es seleccionado como estilo de crank.
7. Tiempo mínimo de arranque: esta configuración ayuda a evitar desconexiones prematuras del arranque al ignorar los datos de transmisión de rpm del motor hasta que haya transcurrido el tiempo mínimo de arranque.
8. Habilitar Enfriamiento de Modo Off – Cuando este ajuste está deshabilitado, presionando el botón OFF detiene la unidad inmediatamente. Cuando está habilitado, presionando el botón OFF una vez comenzará un ciclo de enfriamiento y el LED RUN destellará. La unidad completará el ciclo de enfriamiento y se detendrá en modo OFF. Si el botón OFF es apretado un segunda vez, la unidad se detiene inmediatamente.
9. Restart Delay - This setting specifies the amount of time to delay restarting an engine after a normal shutdown. This setting is used to prevent stress from attempting to start while the engine is still spinning down.

Configuración del Lanzamiento		
Pre-Arranque Temporización de Prelanzamiento (s) 0	Lanzador Estilo de Lanzamiento ☒ Ciclo ☐ Continuo	Lanzador Desconectado Límite de Desconexión de Lanzamiento (%) 30
Configuración del Contacto de Prearranque ☒ Abierto Tras Desconexión ☐ Cerrado Durante el Funcionamiento	Ciclo Número de Ciclos de Lanzamiento 2	Desconexión proceso lanzamiento presión de aceite habilitada ☒ Desactivar ☐ Activar
Configuración reposo prearranque ☐ Off durante reposo ☒ On durante reposo ☐ Precalentamiento antes del lanzamiento	Duración de Ciclo de Lanzamiento (s) 5	Presión desconexión proceso de lanzamiento (psi) 35.0
Re arranque Retraso Re arranque (s) 0	Continuo Tiempo de Lanzamiento Continuo (s) 10	Enfriamiento Activación enfriamiento modo Off Desactivar
	Mínimo Tiempo mínimo de marcha de arranque (s) 0.0	Configuración de enfriamiento Solo cuando está cargado
		Duración de Refrigeración Sin Carga (min) 0

Figura 7-7. Explorador de Configuración, Parámetros de Sistema, pantalla Configuración de Lanzamiento

Transformadores de Censado (Figura 7-8).Note: Haga clic en el botón Datos Nominales para hace cambios.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > DETECCIÓN TRANS

1. Voltios Primarios TP Generador – Este parámetro define la tensión primaria de los transformadores de potencial (TP). Si no se utiliza TP, deje este como su valor por defecto.
2. Voltios Secundarios TP Generador – Este ajuste define la tensión secundaria de los transformadores de potencial (TP). Este parámetro debe ser inferior a 576 Vac porque esa es la tensión máxima de entrada que puede ser medida por el DGC-2020. Si no es usado PT, deje este como su valor por defecto.
3. Voltios Primarios TP Barra: Definir la tensión primaria de los transformadores de potencial (TP). Si no se utiliza TP, esto puede dejarse como su valor por defecto.
4. Voltios Secundarios TP Barra - Este parámetro define la tensión secundaria de los transformadores de potencial (TP). Ésta debe ser inferior a 576 Vac porque esa es la tensión máxima de entrada que puede ser medida por el DGC-2020. Si no se utiliza TP, esto puede dejarse como su valor por defecto.
5. Amperios Primarios TC Generador: Este parámetro define la corriente primaria del transformador de corriente (TC) en Amperios. El secundario deberá ser de 1ª o 5ª, y se determina por la configuración del DGC-2020 por el código de estilo indicado en el DGC-2020.
6. Factor de Escala de Línea Baja del CT del Generador – Este ajuste es usado para automáticamente ajustar el ajuste de Amps del Primario del CT del Gen en aplicaciones que pueden utilizar más de un tipo de conexión de grupo electrógeno.

Detección de Transformadores

Datos Nominales

Detección de Transformadores

TP del Generador

Tensión Primaria del TP del Generador (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Generador (V)
480

TP del Bus

Tensión Primaria del TP del Bus (V)
480

Tensión Secundaria del TP del Bus (V)
480

TC del Generador

Tipo de Entrada de Detección de Corriente
5A CTs

Corriente Primaria del TC del Generador (A)
500

Factor de Escala TC Gen de Línea Baja
1.000

Figura 7-8. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Transformadores de Sensado

Control de Relé

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > CONTROL RELÉ

Esto selecciona el modo de operación para los relés de PRE, START, y RUN en la parte trasera del DGC-2020. En general, la mayoría de las máquinas usarán la funcionalidad preconfigurada; usuarios más avanzados pueden seleccionar lógica usable. Referirse a los párrafos en la Sección 4, *BESTCOMSPPlus Software*, para información adicional. Ver Figura 7-9.

Control relé

Control relé

Arranque
Predefinido

Ejecutar
Predefinido

Prearranque
Predefinido

Figura 7-9. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Control Relé

Configuración Detección Automática

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > DETEC CONFIG AUTOM

Si la máquina no es el tipo de conexión reconfigurables, ignorar esta opción. Sin embargo, si una máquina es una máquina reconfigurable, estos parámetros define como la dirección automática de la conexión para algunas máquinas es alcanzada. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPPlus*, para obtener información adicional. Ver la Figura 7-10.

Detección config autom

Detección config autom

Activar

Desactivar

Límite de detección monofásica (V)

40 V L-L

Límite de detección de valor mínimo (V)

200 V L-L

Conexión del generador de detección monofásica

A-B

Figura 7-10. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Detección Auto Config.

Configuración Alarma

Configuración de Bocina (Figura 7-11)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CONFIGURACIÓN ALARMAS > CONFIGUR BOCINA

1. Habilitar Bocina – Este ajuste habilita o deshabilita la salida para al bocina de alarma externa
2. No Habilitar Bocina - Este ajuste habilita o deshabilita la bocina cuando no está en modo auto.

Configuración Bocina

Bocina

Desactivar

Activar

No en Bocina Auto Habilitada

Desactivar

Activar

Figura 7-11. Explorador de Configuración, Configuración de Alarma, Configuración Bocina

Pre-Alarmas

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CONFIGURACIÓN ALARMAS > PREALARMAS

Examine cada una de las configuración de Pre-alarmas no se requiere para operar la máquina, pero es probable que se desea colocar señales de advertencia para la protección de la máquina. Habilite cualquier pre-alarmas, ingrese un umbral apropiado. Ajuste el retardo de activación y la histéresis cuando sea posible. Este retardo de activación la duración que una condición permanece en efecto antes de que se anuncie una prealarma. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPPlus*, para obtener información adicional sobre la configuración de pre-alarma. Ver Figura 7-12.

Prealarmas				
Fallo de Com. ECU ☐ Desactivar ☒ Activar	Fallo com AEM ☐ Desactivar ☒ Activar	Fallo de comm. del CEM ☐ Desactivar ☒ Activar	Fallo comunicaciones LSM ☐ Desactivar ☒ Activar	Fallo comunicaciones entre generadores ☐ Desactivar ☒ Activar
Fallo suma de control ☐ Desactivar ☒ Activar	DTC Activo ☐ Desactivar ☒ Activar	Rotación Inversa ☐ Desactivar ☒ Activar	Falta de ID ☐ Desactivar ☒ Activar	Repetición de ID ☐ Desactivar ☒ Activar
Nivel Bajo del Refrigerante ☐ Desactivar ☒ Activar	Temperatura Baja del Refrigerante ☒ Desactivar ☐ Activar	Temp. Alta del Refrigerante ☐ Desactivar ☒ Activar	Límite salida AVR ☐ Desactivar ☒ Activar	Límite salida GOV ☐ Desactivar ☒ Activar
Baja Presión de Aceite ☐ Desactivar ☒ Activar	Nivel Bajo de Combustible ☒ Desactivar ☐ Activar	Nivel Alto de Combustible ☒ Desactivar ☐ Activar	Falla Apertura del Interruptor ☐ Desactivar ☒ Activar	Falla Cierre del Interruptor ☐ Desactivar ☒ Activar
Tensión de Batería Débil ☐ Desactivar ☒ Activar	Tensión de Batería Baja ☒ Desactivar ☐ Activar	Sobretensión de la Batería ☒ Desactivar ☐ Activar	Intervalo de Mantenimiento ☒ Desactivar ☐ Activar	Falla del Sincronizador ☐ Desactivar ☒ Activar
Prealarmas Def ☐ Desactivar ☒ Activar				
Sobrecarga kW del motor - 1 ☒ Desactivar ☐ Activar	Límite trifásico (%) 105 Histéresis trifásica (%) 1 Límite monofásico (%) 105 Histéresis monofásica (%) 1 Factor de Escala de Valor Mínimo 1.000			
Sobrecarga kW del motor - 2 ☒ Desactivar ☐ Activar	Límite trifásico (%) 105 Histéresis trifásica (%) 1 Límite monofásico (%) 105 Histéresis monofásica (%) 1 Factor de Escala de Valor Mínimo 1.000			
Sobrecarga kW del motor - 3 ☒ Desactivar ☐ Activar	Límite trifásico (%) 105 Histéresis trifásica (%) 1 Límite monofásico (%) 105 Histéresis monofásica (%) 1 Factor de Escala de Valor Mínimo 1.000			

Figura 7-12. Explorador de Configuración, Configuración de Alarma, Prealarmas

Alarmas

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CONFIGURACIÓN ALARMAS > ALARMAS

Examine cada una de las configuración de Alarmas no se requiere para operar la máquina, pero es probable que se desea colocar señales de advertencia para la protección de la máquina. Habilite cualquier alarmas e ingrese un umbral apropiado. Ajuste el Retraso de activación, siempre que sea posible. Este retardo de activación la duración que una condición permanece en efecto antes de que se anuncie una prealarma. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPPlus*, para obtener información adicional sobre la configuración de alarma. Ver la Figura 7-13.

Alarmas			
Temp. Alta del Refrigerante ☐ Desactivar ☒ Activar			
Límite (°F)	Temporización de Armado (s)		
275	60		
Baja Presión de Aceite ☐ Desactivar ☒ Activar			
Límite (psi)	Temporización de Armado (s)		
15.0	10		
Sobrevelocidad ☐ Desactivar ☒ Activar			
Límite (%)	Temporización de Activación (ms)		
110	50		
Nivel Bajo de Combustible ☐ Desactivar ☒ Activar			
Límite (%)	Temporización de Activación (s)	Histéresis (%)	
2	30	1	
Nivel Bajo del Refrigerante ☒ Desactivar ☐ Activar			
Límite (%)			
25			
Nivel bajo de refrigerante de bus de la CAN ☐ Desactivar ☒ Activar			

Figura 7-13. Explorador de Configuración, Configuración de Alarma, Alarmas

Falla Transmisores

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CONFIGURACIÓN ALARMAS > FALLO TRANSMISOR

Habilitar cada tipo de de falla de transmisores, como se desee configurándolas como una alarma o pre-alarma. Ajustar el reconocimiento de contacto a 'Siempre' o a 'Solo con el motor en marcha'. Ajuste el retraso de activación. El retaso de activación es el tiempo de duración que una condición permanece antes de que se anuncie una alarma o prealarma. Ajustar la resistencia mínima y máxima. Cuando el ajuste de Pantalla SF se ajusta a Habilitada, se despliega "SF" en vez del parámetro medido, cuando el valor de resistencia del emisor excede el rango especificado por los valores de Resistencia Mínimo y Máximo. Referirse a los párrafos correspondientes en la sección 4, *Software BESTCOMSPlus*, para obtener información adicional sobre la configuración de falla de transmisores. Si un DGC-2020 está recibiendo información del motor de un ECU de un motor, la falla de transmisor para temperatura del refrigerante y presión de aceite no necesita ser configurado porque no tiene ningún efecto. Son apropiados solo para transmisores resistivos solamente. Ver la Figura 7-14.

Fallo de Transmisor					
Fallo del Transmisor de Temperatura de Refrigerante					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (min)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	5	5	3,100	Desactivar
Fallo del Transmisor de Presión de Aceite					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (s)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	10	5	280	Desactivar
Fallo del Transmisor de Nivel de Combustible					
Configuración de Alarmas	Reconocimiento del contacto	Temporización de Activación (s)	Resistencia mínima (ohm)	Resistencia máxima (ohm)	Pantalla de SF
No hay	Siempre	10	5	280	Desactivar
Fallo de Detección de Tensión					
Configuración de Alarmas	Temporización de Activación (s)				
No hay	10				
Fallo del Transmisor de Velocidad					
Temporización de Activación (s)					
10					

Figura 7-14. Explorador de Configuración, Configuración de Alarma, Fallo de Transmisor

Transmisores Programables

Si un DGC-2020 está recibiendo información del motor de un ECU de un motor, la falla de transmisor para temperatura del refrigerante y presión de aceite no necesita ser configurado porque no tiene ningún efecto. Son apropiados solo para transmisores resistivos solamente.

Temperatura Refrigerante (Figura 7-15)

1. El transmisor de temperatura del refrigerante puede ser configurado mediante la selección de uno de los tipos que viene como parte de la biblioteca de transmisores de BESTCOMSPlus haciendo clic en *Cargar Archivo Ajustes Refrig* y seleccionando el transmisor correspondiente.
2. Si ningún archivo de transmisores coincide con el transmisor utilizado, cada uno de los puntos de resistencia con la temperatura del refrigerante puede ser modificada mediante el establecimiento de valores numéricos en la tabla, o arrastrando los puntos de la gráfica de la característica deseada. Información sobre las características del transmisor debería obtenerse del fabricante del transmisor.
3. Seleccione pendiente del transmisor *Positivo o Negativo* necesarias para que el gráfico del transmisor.
4. Haga clic en *Guardar Datos de Refrig* para guardar los datos en el archivo de configuración actual.
5. Si desea guardar datos nuevos de transmisores como archivo de la biblioteca, haga clic en *Crear Archivo Ajustes Refrig* y escriba un nombre de archivo y ubicación para guardar el archivo.
6. Presione en el botón *Enviar Ajustes* en BESTCOMSPlus para enviar los ajustes del transmisor al DGC-2020.

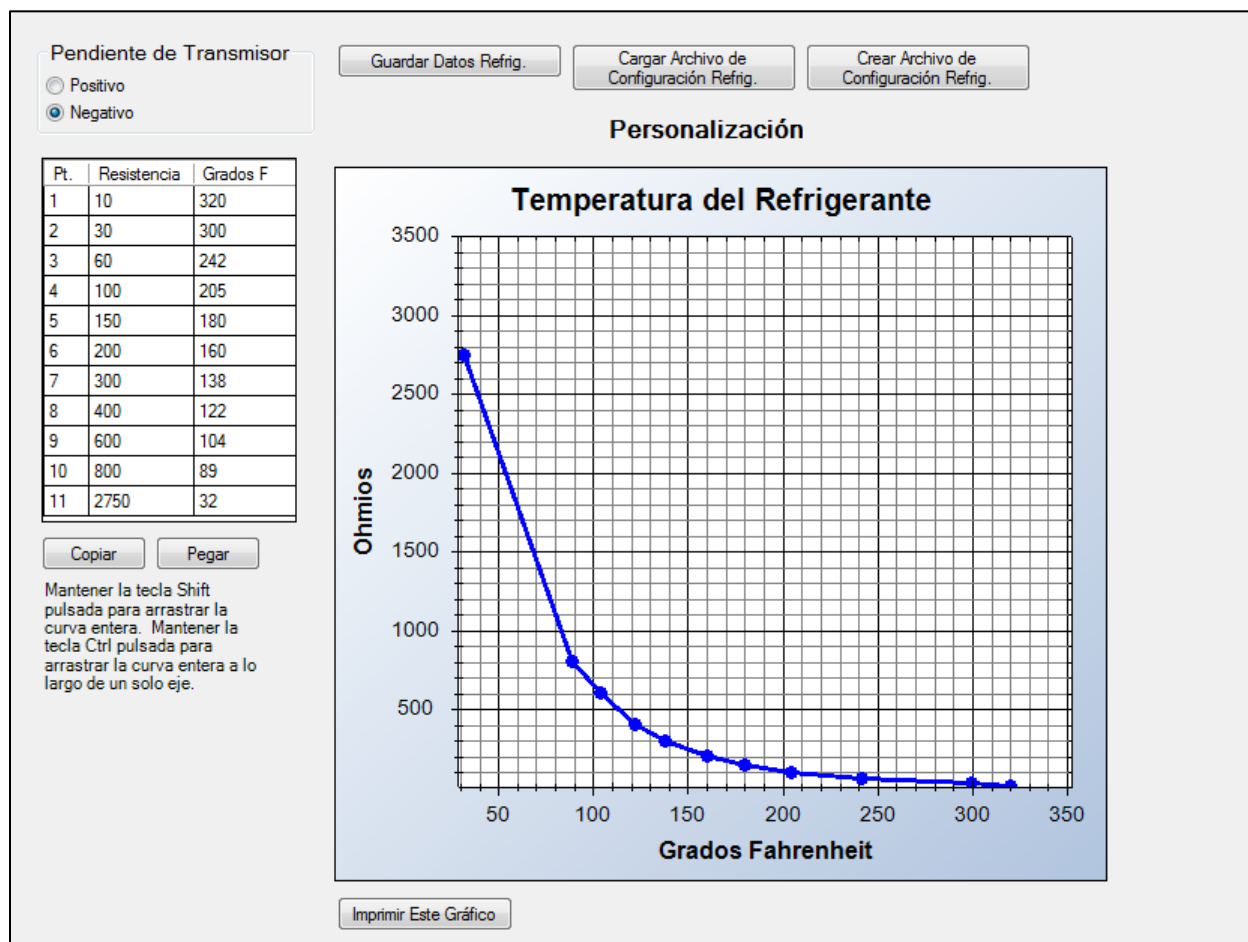


Figura 7-15. Explorador de Configuración, Transmisores Programables, Temperatura del Refrigerante

Presión de Aceite (Figura 7-16)

1. El transmisor de presión de aceite puede ser configurado mediante la selección de uno de los tipos que viene como parte de la biblioteca de transmisores de BESTCOMSP^{Plus} haciendo clic en *Cargar Archivo Ajustes Aceite* y seleccionando el transmisor correspondiente.
2. Si ningún archivo de transmisores coincide con el transmisor utilizado, cada uno de los puntos de resistencia con la presión de aceite puede ser modificada mediante el establecimiento de valores numéricos en la tabla, o arrastrando los puntos de la gráfica de la característica deseada. Información sobre las características del transmisor debería obtenerse del fabricante del transmisor.
3. Seleccione la pendiente del transmisor *Positivo* o *Negativo* necesarias para que el gráfico del transmisor.
4. Haga clic en *Guardar Datos de Aceite* para guardar los datos en el archivo de configuración actual.
5. Si desea guardar datos nuevos de transmisores como archivo de la biblioteca, haga clic en *Crear Archivo Ajustes de Aceite* y escriba un nombre de archivo y ubicación para guardar el archivo.
6. Presione en *Enviar Ajustes* en BESTCOMSP^{Plus} para enviar los ajustes del transmisor al DGC-2020.

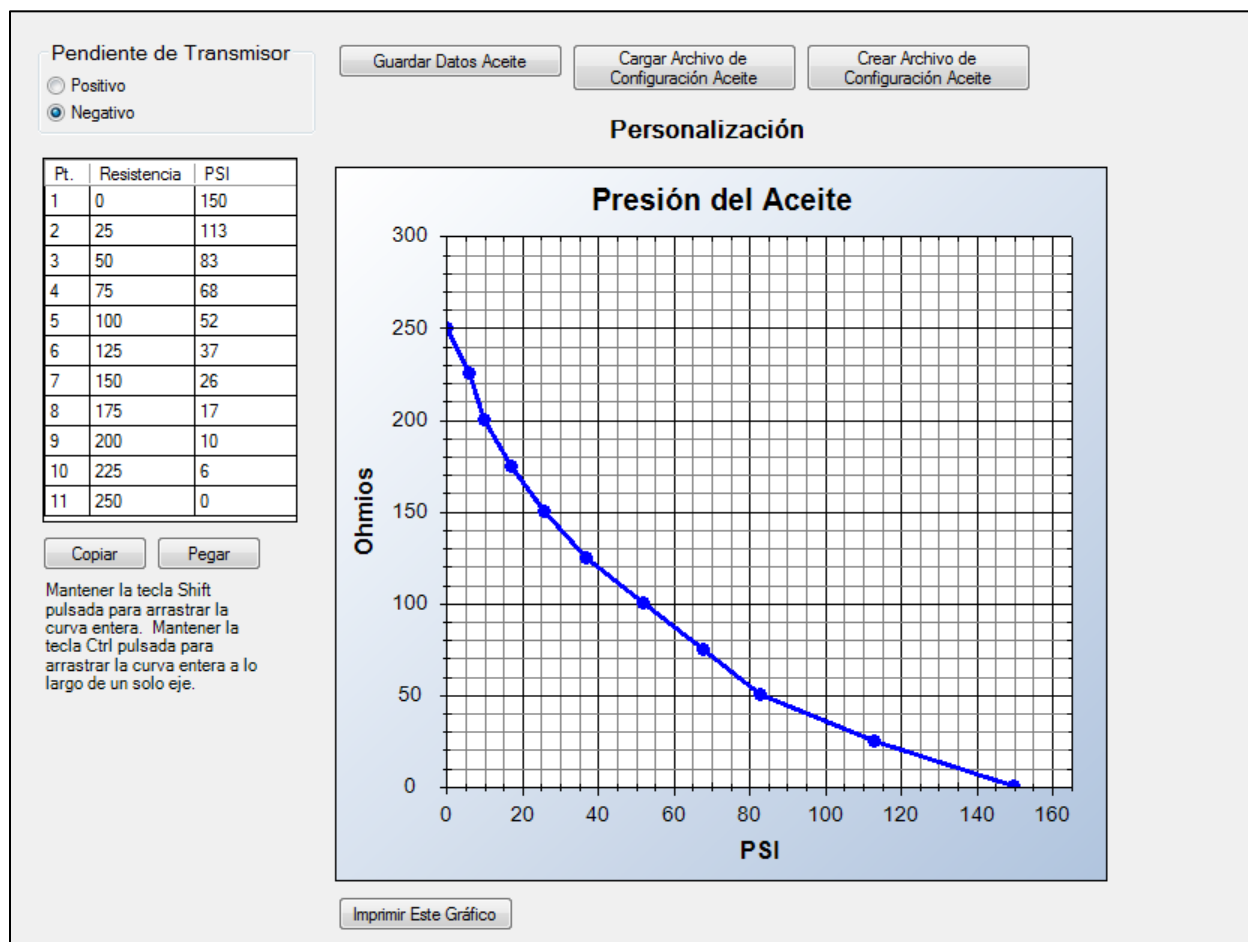


Figura 7-16. Explorador de Configuración, Transmisores Programables, Presión de Aceite

Nivel Porcentual de Combustible (Figura 7-17)

1. El transmisor de porcentaje de nivel de combustible es configurado mediante la selección de uno de los tipos que viene como parte de la biblioteca de transmisores de BESTCOMSPlus haciendo clic en *Cargar Archivo Ajustes Combustible* y seleccionando el transmisor correspondiente.
2. Si ningún archivo de transmisores coincide con el transmisor utilizado, cada uno de los puntos de resistencia con el nivel de combustible puede ser modificado mediante el establecimiento de valores numéricos en la tabla, o arrastrando los puntos de la gráfica de la característica deseada. Información sobre las características del transmisor debería obtenerse del fabricante del transmisor.
3. Seleccione la pendiente del transmisor *Positivo* o *Negativo* necesarias para que el gráfico del transmisor.
4. Haga clic en *Guardar Datos de Combustible* para guardar los datos en el archivo de configuración actual.
5. Si desea guardar datos nuevos de transmisores como archivo de la biblioteca, haga clic en *Crear Archivo Ajustes de Combustible* y escriba un nombre de archivo y ubicación para guardar el archivo.
6. Presione en *Enviar Ajustes* en BESTCOMSPlus para enviar los ajustes del transmisor al DGC-2020.

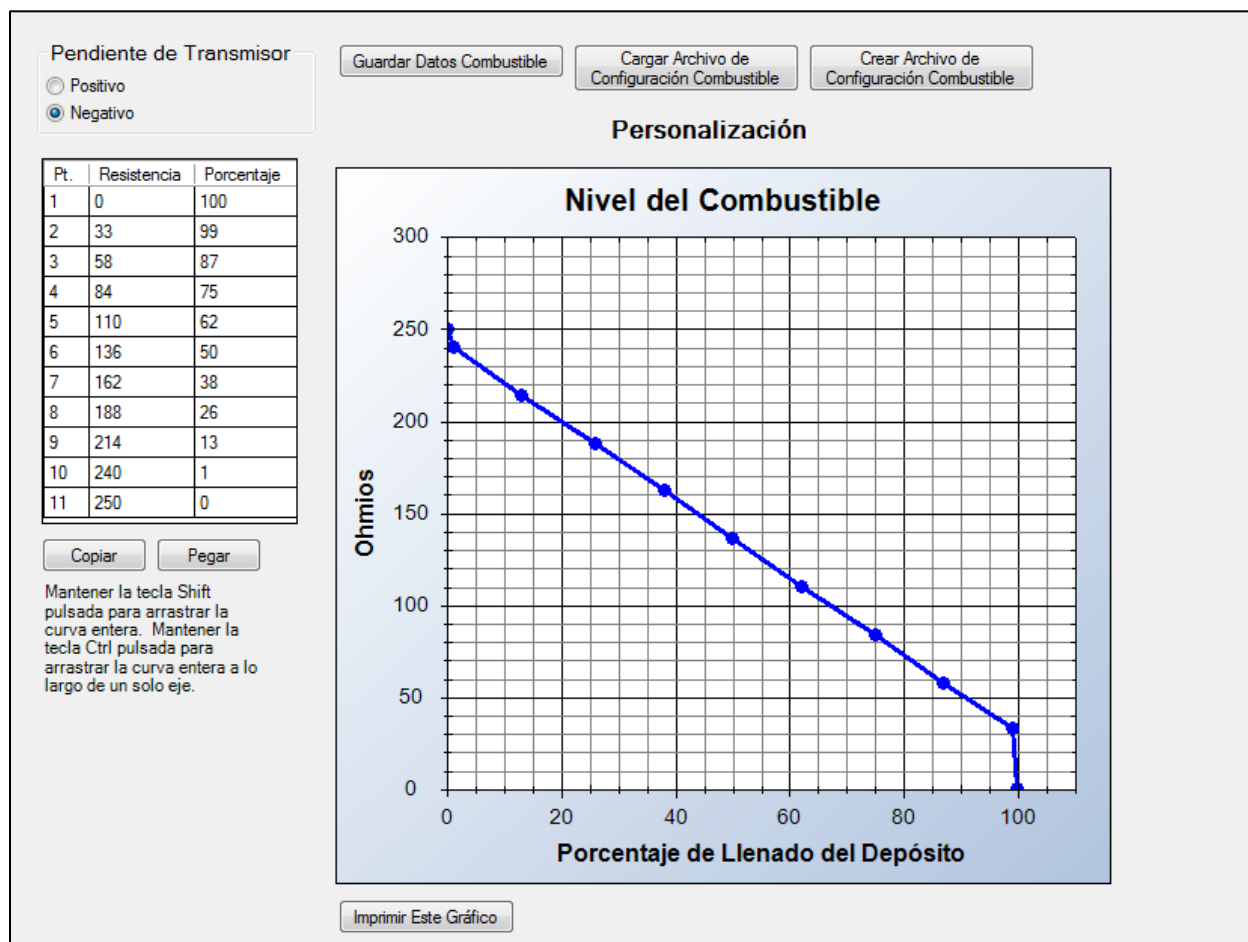


Figura 7-17. Explorador de Configuración, Transmisores Programables, Porcentaje de Nivel de Combustible

Esto completa la discusión de la configuración inicial del DGC-2020 que se requieren antes de arrancar la unidad.

Configuración Inicial (Opcional)

En esta sección se examinan algunos de los parámetros de configuración básica que no son requeridos para poner en marcha la unidad, pero pueden ser cargados para personalizar aún más el DGC-2020 a la aplicación. Esta discusión no es exhaustiva, sino que presenta algunos de los parámetros de configuración más básica. Usuarios avanzados pueden personalizar el DGC-2020 a través de la Lógica Programable del BESTlogicPlus, entradas configurables, protecciones configurables, elementos configurables, y numerosas otras características diseñadas para la configurabilidad DGC-2020.

Los parámetros se muestran de acuerdo cómo se encuentran listados en el Explorador de Configuración del BESTCOMSPlus en el. Estos parámetros también se pueden configurar desde el panel frontal del DGC-2020.

Ajustes Generales

Panel Frontal HMI (Figura 7-18)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > AJUSTES GENERALES > INTERFAZ PANEL FRONT

1. Contraste LCD – Cambie este ajuste si el contraste diferente necesita ser ajustado.
2. Modo Dormir del Panel Frontal – Seleccione activado si se desea. En modo dormir los LED y la iluminación de fondo del LCD se apagan después de 15 minutos de inactividad en el panel frontal para reducir al mínimo el drenaje de la batería.
3. Selección de Idioma - Seleccione el idioma deseado.

4. Despliegue de horas de marcha del motor: Seleccionar Habilitar para desplegar las horas de funcionamiento del motor en la pantalla de Resumen del panel frontal.
5. Pantalla tipo Resumen: se ajusta a texto para desplegar los parámetros en la pantalla de Resumen en texto, o se selecciona Simbólica para desplegar parámetros como símbolos.
6. Despliegue de escape: cuando se ajusta a Invertido, el fondo de la pantalla LCD en la parte baja de la pantalla, donde se despliega el estado del escape, se ve oscuro con texto claro cuando esté en efecto el anuncio de la condición del sistema de escape.
7. Pantalla de despliegue de estado de escape: Seleccione Pantalla de Resumen para mostrar el nivel DEF y la pantalla del estado de escape solo en la pantalla de Resumen o seleccione Todas las pantallas operativas para mostrar el nivel DEF y pantalla de estado de escape, en todas las pantallas que aparecen automáticamente durante la operación normal.
8. Pantalla de Cargador de Batería: está habilitada para desplegar la tensión y la corriente de salida del cargador de la batería en la pantalla de Resumen del panel frontal. Esto alternará con la pantalla de Tensión de batería.
9. Mostrar nivel de combustible por debajo: el nivel de combustible se mostrará en la pantalla de descripción general del panel frontal cuando el nivel descienda por debajo del porcentaje establecido. Tenga en cuenta que la función de nivel de combustible debe establecerse en nivel de combustible para que el porcentaje del nivel de combustible se muestre en la pantalla de descripción general del panel frontal.
10. Habilitar pantalla DEF: esta configuración habilita o deshabilita la visualización de los niveles de DEF en la pantalla de descripción general del panel frontal. Algunos motores que en realidad no emplean tratamiento de escape basado en DEF todavía transmiten un nivel de DEF. Dado que el nivel no tiene sentido, esta configuración permite al usuario eliminar la visualización del nivel DEF del panel frontal.
11. Pantalla de batería y RPM: esta configuración selecciona si el voltaje de la batería y / o las rpm se muestran en la pantalla de descripción general del panel frontal. Si se selecciona la opción Alternativa, la pantalla alternará entre el voltaje de la batería y las rpm.
12. s de Desplazamiento – Estos ajustes no son accesibles vía el panel frontal. Si una de visión diferente para el LCD del panel frontal se desea, especifique la s de desplazamiento en la cuales el parámetro está configurado para aparecer en la LCD del panel frontal
 - a. Configurar el *Resumen Ajustes Configurables HMI*.
 - b. Fijar el *Desplazamiento de s* en *Habilitado*.
 - c. Fijar el parámetro *Retardo del Desplazamiento de s* en el valor deseado.
13. Retardo Cambio de Fase - Ajuste el retardo de cambio de fase a un valor distinto de cero si desplace automáticamente a través de la información de fase en la en el panel frontal es deseado. Si se deja en cero, el desplazamiento a través de la fase de información se realiza usando los botones con las flechas arriba y abajo.
14. Mensaje Inicialización 1 – Este parámetro define la primera línea de texto que aparecen en el panel frontal del DGC-2020 durante el arranque a medida que se encuentra en su secuencia de inicializado.
15. Mensaje Inicialización 2 - Este parámetro define la segunda de línea de texto que aparecen en el panel frontal del DGC-2020 durante el arranque a medida que se encuentra en su secuencia de inicializado.

Interfaz del Panel Frontal

Valor de Contraste del LCD

80

Modo Reserva del Panel Frontal

Desactivar

Activar

Esquema Unifilar

Desactivar

Activar

Mostrar horas del motor

Activar

Tipo de pantalla de información general

Texto

Pantalla de escape

Normal

Pantalla de estado de escape

Todas las pantallas

Pantalla del cargador de batería

Activar

Mostrar nivel de combustible al ser inferior (%)

100

Monitor Def

Activar

Visor De Batería E Rpm

Batería

Selección de Idioma

Sistema Británico

Activación pantalla de desfile (Scrolling)

Desactivar

Temporización Pantalla de desfile (s)

5

Retardo fase palanca (s)

0

Mensaje de inicialización 1

DGC-2020

Mensaje de inicialización 2

0

Ajustes configurables Índice interfaz HMI

Item 1 Pantalla de desfile

Presión del Aceite

Item 2 Pantalla de desfile

Temp. del Refrigerante

Item 3 Pantalla de desfile

Tensión de la Batería

Item 4 Pantalla de desfile

RPM

Item 5 Pantalla de desfile

Fuente RPM

Item 6 Pantalla de desfile

Nivel del Combustible

Item 7 Pantalla de desfile

Tiempo de funcionamiento

Item 8 Pantalla de desfile

VAB Gen

Item 9 Pantalla de desfile

VBC Gen

Item 10 Pantalla de desfile

VCA Gen

Item 11 Pantalla de desfile

VAN Gen

Item 12 Pantalla de desfile

VBN Gen

Item 13 Pantalla de desfile

VCN Gen

Item 14 Pantalla de desfile

Frec Bus

Item 15 Pantalla de desfile

Tensión Bus

Item 16 Pantalla de desfile

Frec. Gen.

Item 17 Pantalla de desfile

KwH Gen

Item 18 Pantalla de desfile

IA Gen

Item 19 Pantalla de desfile

IB Gen

Item 20 Pantalla de desfile

IC Gen

Figura 7-18. Explorador de Configuración, Ajustes Generales,,HMI del Panel Frontal

Configuración Seguridad Dispositivo

Si contraseñas que no sean predeterminadas se deseeas, después use BESTCOMSPPlus para conectarse y cambia las contraseñas. Haga clic en *Cargar Seguridad* desde *Comunicaciones* en el menú desplegable para cargar las nuevas contraseñas. Ver la Figura 7-19.

Configuración de la Seguridad del Dispositivo

Nivel de Acceso	Contraseña
OEM (Fabricante)	OEM
Operario	OP
Parámetros	SET

Información sobre el Usuario Seleccionado

Nivel de Acceso

OEM (Fabricante)

Contraseña

OEM

Guardar Contraseña

Figura 7-19. Explorador de Configuración, Ajustes Generales, Configuración de la Seguridad del Dispositivo

Configuración Reloj

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > AJUSTES GENERALES > CONFIGUR FECHA/HORA

Configurar la fecha y la hora del DGC-2020. Los parámetros de horario de verano son también configurados en esta . Ver Figura 7-20.

Ajuste del Reloj

Configuración de diferencia horaria
Desvío TUC (min)
0

Configuración de hora de verano
Configuración de DST
Deshabilitar

Referencia de tiempo Start/End (inicio/final)
☒ Con Relación a la Hora Local
☐ Con Relación a la Hora Universal (TUC)

Día Inicial
 Mes: Marzo
 Ocurrencia del día: Segundo
 Día de la semana: Domingo
 Hora (h): 2
 Minuto (min): 0

Día Final
 Mes: Noviembre
 Ocurrencia del día: Primero
 Día de la semana: Domingo
 Hora (h): 2
 Minuto (min): 0

Configuración Sesgo
 Hora (h): 1
 Minuto (min): 0

Advertencia Reloj no Fijado
☐ Desactivar
☒ Activar

Figura 7-20. Explorador de Configuración, Ajustes Generales, Ajuste del Reloj

Esto completa la discusión de la configuración opcional del DGC-2020 que se requieren antes de arrancar la unidad. Esta discusión no es exhaustiva, sino que presenta algunos de los más elementales parámetros de configuración. Usuarios avanzados pueden personalizar el DGC-2020 a través de la Lógica Programable del BESTlogicPlus, entradas configurables, protecciones configurables, elementos configurables, y numerosas otras características diseñadas para la configurabilidad DGC-2020.

Configurando las Entradas y Salidas Programables del DGC-2020

El DGC-2020 junto con el CEM-2020 (Modulo de Expansión de Contacto) y el AEM-2020 (Modulo de Expansión Analógico) provee una variedad de capacidades de entradas y salidas configurables. El DGC-2020 y el CEM-2020 incluye entradas de contacto que pueden ser configuradas como prealarmas o alarmas y están disponible como entradas a la Lógica Programable del BESTlogicPlus. También contienen relé de salidas de contacto seco los cuales son manejados por la Lógica Programable del BESTlogicPlus.

El AEM-2020 tiene ocho entradas analógicas, ocho entradas resistivas de temperatura (RTD) al dispositivo, dos entradas de termocupla, y cuatro entradas analógicas. Cada entrada analógica puede ser configurada para una corriente de entrada de 4 a 20 mA o una tensión de entrada de 0 a 10 Vdc para acomodarse a los transductores más legibles de la industria; las entradas de RTD y termocupla pueden ser preconfiguradas para medición de temperatura. Cada entrada analógica, RTD y/o termocupla puede ser programada con un rango ajustable por el usuario y asignada con una etiqueta junto con hasta cuatro umbrales para implementar esquemas de protección o programar Lógica Programable del BESTlogicPlus utilizando el parámetro medido. Esto permite para protección mejorada del motor y protección de dispositivos externos.

Las salidas analógicas pueden ser configuradas como salidas de corriente 4 a 20 mA o como salidas de tensión de 0 a 10 Vdc. Cada salida puede ser mapeada a parámetros medidos en el DGC-2020 para implementar la funcionalidad de manejador de medición o proveer señales para entradas analógicas de otro equipo.

Instrucciones sobre configuración y arranque de cada uno de los tipos de entradas y salidas programables son presentas más abajo, junto con instrucciones para habilitar los módulos de expansión.

Habilitación del LSM-2020, CEM-2020, y AEM-2020

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > AJUSTE MÓDULO REMOTO

Los parámetros de las entradas remotas y salidas remotas son deshabilitados y no pueden ser configurados en BESTCOMSP^{Plus} a menos que el modulo apropiado haya sido seleccionado. Así, los módulos de expansión conectados al DGC-2020 deben ser habilitados antes que los parámetros asociados con ellos puedan ser modificados. Ver la Figura 7-21.

Figura 7-21. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Configuración de Módulo Remoto

Configure los siguientes parámetros:

1. Módulo de Reparto de Carga Activar/Desactivar – Seleccione habilitar si un modulo de reparto de carga está presente en el sistema.
2. Dirección J1939 LSM – Ingrese la dirección J1939 a ser usada por el LSM-2020. Normalmente esta dirección no tendrá que ser cambiada a menos que esté ya en uso por otro dispositivo en la red CANBus.
3. Modulo de Expansión de Contacto Activar/Desactivar – Seleccione Habilitado si un modulo de expansión de contactos está presente en el sistema.
4. Dirección J1939 CEM – Ajuste la dirección J1939 a ser usada por el CEM-2020. Normalmente esta dirección no tendrá que ser cambiada a menos que esté ya en uso por otro dispositivo en la red CANBus.
5. Salidas CEM – Este parámetro define el numero de relé de salidas en el CEM-2020. Seleccione 18 o 24. Referirse a la carta de estilo de la Sección 1, *Información General*, del manual de instrucción del DGC-2020 para determinar si 18 o 24 relé de salidas están presentes en el CEM-2020.

Entradas Programables

Las entradas programables consisten de:

- Entradas de contacto en el DGC-2020.
- Funciones Programables en el DGC-2020. Las funciones programables permiten el mapeo de entradas particulares a funciones certeras. Por ejemplo, uno puede seleccionar una entrada para la función de entrada ATS (Cambio de Transferencia Automática), o una función de indicación de nivel de combustible bajo.
- Entradas LSM en el LSM-2020. El LSM-2020 tienen una entrada analógica.
- Entrada de contactos remotas en el CEM-2020.
- Entrada de contactos remotas en el AEM-2020.
- Entradas remotas RTD en el AEM-2020.
- Entradas remotas de termocupla en el AEM-2020.

Instrucciones de Configuración:

Configurar entradas de contacto en el DGC-2020. Ver Figura 7-22.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS CONFIGURABLES

Figura 7-22. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas por Contacto

Por cada entrada de contacto, configure los siguientes parámetros:

1. Configuración de Alarma – Seleccione *No Hay*, *Alarma*, o *Prealarma*. Cuando una alarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip constante y el motor se detiene. Cuando una prealarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip alternado encendido y apagado y el motor puede permanecer corriendo. Si *No Hay* es seleccionado, la entrada es estado únicamente. El estado está disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus sin importar el ajuste de la *Configuración de Alarma*.
2. Temporización de Activación – Este parámetro define la duración que la entrada permanece encendida antes de la anunciación ocurre.
3. Texto de la Etiqueta – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto a la entrada en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si la entrada está configurada como una alarma o prealarma.
4. Reconocimiento del Contacto – Seleccione si el entrada de contacto debería ser reconocida siempre, o solo mientras el motor está corriendo. Por ejemplo, un cierre de interruptor cuando la presión de aceite es baja debería ser monitoreada solo mientras el motor está corriendo. Este interruptor debería estar cerrado cuando el motor no está corriendo pero una alarma de baja presión de aceite o prealarma no debería ser anunciada a menos que el interruptor esté cerrado mientras el motor está corriendo. Una selección de *Mientras El Motor Corriendo Únicamente* evita anunciación espuria cuando el motor no está corriendo.

Funciones Programables Configurables en el DGC-2020. Ver Figura 7-23.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > FUNCIONES PROG

Las funciones programables son funciones predefinidas en el DGC-2020 y son iniciadas por una entrada de contacto. Una entrada debe ser mapeada a una función programable para esa función para operar. Además, algunas de las funciones programables pueden ser configuradas como alarmas o prealarmas y causar que la anunciación ocurra en el RDP-110 (Panel Remoto de)

Funciones Programables

Interruptor de Transferencia Automática Modo de entrada Simple Entrada de "Normalmente abierto" No hay N. Entrada C. No hay Retraso por Error del circuito (s) 2.0 Acción por Error del circuito No hay Reconocimiento del contacto Siempre	Priorización Delta Puesta a Tierra entrada No hay Reconocimiento del contacto Siempre	Priorización Battle entrada No hay Reconocimiento del contacto Siempre
Priorización de Valor Mínimo entrada No hay Reconocimiento del contacto Siempre	Priorización Monofásica entrada No hay Reconocimiento del contacto Siempre Detección de la Priorización Monofásica ☒ A-B ☐ A-C	Priorización AC Monofásica entrada No hay Reconocimiento del contacto Siempre
Fallo Cargador de Batería entrada No hay Configuración de Alarmas No hay Temporización de Activación (s) 0 Reconocimiento del contacto Siempre	Nivel Bajo del Refrigerante entrada No hay Configuración de Alarmas No hay Temporización de Activación (s) 0 Reconocimiento del contacto Siempre	Detección Fuga de Combustible entrada No hay Configuración de Alarmas No hay Temporización de Activación (s) 0 Reconocimiento del contacto Siempre

Figura 7-23. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Funciones Programables

Configure los siguientes parámetros:

1. Autoarranque

- Modo de entrada: cuando el modo de entrada se establece en simple, la función ATS inicia y hace funcionar el generador mientras la entrada ATS es verdadera y el DGC-2020 está en modo automático. Cuando el modo de entrada se establece en complementario, se debe seleccionar una entrada normalmente abierta y una entrada normalmente cerrada.
- NO. / N.C. Input: cuando el modo de entrada se establece en complementario, se debe seleccionar una entrada normalmente abierta y una entrada normalmente cerrada. Mientras la entrada normalmente abierta está cerrada, la entrada normalmente cerrada está abierta y el DGC-2020 está en modo automático, la función ATS inicia y hace funcionar el generador.
- Retardo de error de circuito: si la entrada normalmente abierta y las entradas normalmente cerradas están en estados no opuestos durante un intervalo de tiempo mayor que la duración del retardo de error de circuito, se producirá una prealarma de error de circuito ATS.
- Acción de error de circuito: la configuración de Acción de error de circuito dicta si el generador debe arrancar o no cuando se produce un error de circuito ATS.

- e. Reconocimiento de contactos: seleccione Siempre.

2. Priorización Delta Aterrada

- a. Entrada – Si una maquina configurable operará a veces en una configuración delta aterrada y a veces en otras configuraciones, seleccione una entrada para esta función para indicar al DGC-2020 cuando la máquina está en una configuración delta aterrada. Cuando la máquina está en la configuración delta, el DGC-2020 mostrará las tensiones línea-a-neutro así como también línea-a-línea. En delta normal, la tensión de línea-a-neutro no son mostradas. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función.
- b. Reconocimiento de Contacto – Seleccione *Siempre*.

3. Priorización Battle

- a. Entrada – Seleccione una entrada para esta función si una priorización battle iniciada desde una entrada de contacto es requerida. Para algunas aplicaciones muy críticas, la habilitada para remover todas las paradas del sistema puede ser un requerimiento. Seleccionando priorización battle evitará que todas las alarmas de la parada del motor. Precaución debería ser tomada antes de seleccionar esta opción ya que la garantía de maquina puede ser anulada. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función programable.
- b. Reconocimiento de Contacto - Seleccione *Siempre*.

4. Priorización de Línea Baja

- a. Entrada – Si una maquina reconfigurable operará a veces en una configuración de línea baja y a veces en otras como línea alta, seleccione una entrada para esta función para indicar al DGC-2020 cuando la máquina está en una configuración línea baja. Cuando esto está en efecto, el ajuste de *Factor de Escala de Línea Baja* (encontrados en varios elementos de protección, y elementos de protección de bus estable/falla) será aplicado al parámetro medido usado para la protección. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función
- b. Reconocimiento de Contacto - Seleccione *Siempre*.

5. Priorización Monofásica

- a. Entrada – Si una máquina reconfigurable operará a veces en una configuración monofásica y a veces en otras como trifásica, seleccione una entrada para esta función para indicar al DGC-2020 cuando la máquina está en operación monofásica. Cuando esto está en efecto, ajustes monofásicos aplicados en los elementos de protección del generador y sólo tensiones monofásicas y corrientes son mostradas en el panel frontal. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función
- b. Reconocimiento de Contacto - Seleccione *Siempre*.
- c. Sensado de Priorización Monofásico – Si el tipo con conexión de la maquina no es reconfigurable, descarte este ajuste. De todos modos, si una máquina es una máquina reconfigurable, este ajuste define como interpretar la contacto de entrada de priorización monofásica. Referirse a los párrafos apropiadas en Sección 4, *BESTCOMSPlus Software*, para información adicional.

6. Priorización AC Monofásica

- a. Entrada – Si una máquina reconfigurable opera a veces en una configuración monofásica AC (como opuesta AB) y a veces trifásica o monofásica AB, seleccione una entrada para esta función para indicar al DGC-2020 cuando la máquina está en operación monofásica AC. Cuando esto está en efecto, ajustes monofásicos aplicados en los elementos de protección del generador y medición usa la corriente e la fase C y la tensión de la fase AC para el calculo del factor de potencia. De otro modo, la corriente de la fase A y la tensión de la fase AB son usados para el calculo del factor de potencia. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función.
- b. Reconocimiento de Contacto - Seleccione *Siempre*.

7. Fallo del Cargador de Batería

- a. Entrada – Seleccione una entrada para esta función para indicar una falla en el cargador de batería. Cuando esta entrada es verdadera, una alarma o prealarma será anunciada basada en la configuración de alarma, y el indicador de *Falla en el Cargador de Batería* en el RDP-110 (Panel Remoto de) se iluminará. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función programable.
- b. Configuración de Alarma – Selecciones *No hay*, o *Prealarma* para el comportamiento deseado de esta función. Sin importar la selección, el indicador en el RDP-110 se iluminará si una entrada ha sido asignada y la entrada está encendida.
- c. Temporización de Activación – Establece el retardo para el cual la entrada debe ser verdadera antes que la alarma o la prealarma será anunciada. Esto puede ser usado para evitar “irregularidad” en la entrada que causen anunciación espuria.

8. Nivel Bajo del Refrigerante

- a. Entrada – Seleccione una entrada para esta función para indicar una nivel bajo del refrigerante. Cuando esta entrada es verdadera, una alarma o prealarma será anunciada basada en la configuración de alarma, y el indicador de *Nivel Bajo del Refrigerante* en el RDP-110 (Panel Remoto de) se iluminará. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función programable.
- b. Configuración de Alarma – Selecciones *No hay*, o *Prealarma* para el comportamiento deseado de esta función. Sin importar la selección, el indicador en el RDP-110 se iluminará si una entrada ha sido asignada y la entrada está encendida.
- c. Temporización de Activación – Establece el retardo para el cual la entrada debe ser verdadera antes que la alarma o la prealarma será anunciada. Esto puede ser usado para evitar “irregularidad” en la entrada que causen anunciación espuria.

9. Detección Fuga de Combustible

- a. Entrada – Seleccione una entrada para esta función para indicar una fuga de combustible ha sido detectada. Cuando esta entrada es verdadera, una alarma o prealarma será anunciada basada en la configuración de alarma, y el indicador de *Fuga de Combustible* en el RDP-110 (Panel Remoto de) se iluminará. Seleccione *No hay* para deshabilitar la función programable.
- b. Configuración de Alarma – Selecciones *No hay*, o *Prealarma* para el comportamiento deseado de esta función. Sin importar la selección, el indicador en el RDP-110 se iluminará si una entrada ha sido asignada y la entrada está encendida.
- c. Temporización de Activación – Establece el retardo para el cual la entrada debe ser verdadera antes que la alarma o la prealarma será anunciada. Esto puede ser usado para evitar “irregularidad” en la entrada que causen anunciación espuria.

Configurando Entradas Remotas LSM en el LSM-2020 (Modulo de Reparto de Carga).

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS LSM

El LSM-2020 tiene una entrada analógica. Está reservado para el uso con kW y/o control kvar y puede ser usado como una fuente para *Carga Base de kW (%)*, el ajuste de *Condigna kvar (%)* o la consigna de PF. El tipo de entrada (4-20 mA o 0-10 Vdc) y el rango de entrada debe ser establecido en la *Entradas Remotas LSM* en BESTCOMSPlus. Ver la Figura 7-24.

Entradas remotas LSM

Entrada n°1

Tipo de entrada

Tensión

Tensión mín Entrada (V)

0.0

Tensión máx entrada (V)

10.0

Corriente mín Entrada (mA)

4.0

Corriente máx Entrada (mA)

20.0

Figura 7-24. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas Remotas LSM

Estos parámetros a ser configurados son:

1. Tipo de Entrada – Seleccione *Tensión* para entradas de 0-10 Vdc o *Corriente* para entradas de 4-20 mA.
2. Tensión de Entrada Min (V) – Este ajuste define la mínima tensión válida esperada desde el transductor o dispositivo conectado a esta entrada. Tensión por debajo de este será limitado a este valor. La tensión de entrada mínima puede ser únicamente establecida cuando el parámetro *Tipo de Entrada* está configurado a *Tensión*.
3. Tensión de Entrada Max (V) – Este ajuste define la máxima tensión válida esperada desde el transductor o dispositivo conectado a esta entrada. Tensión por encima de este será limitado a este valor. La tensión de entrada máxima puede ser únicamente establecida cuando el parámetro *Tipo de Entrada* está configurado a *Tensión*.
4. Corriente de Entrada Min (mA) – Este ajuste define la mínima corriente válida esperada desde el transductor o dispositivo conectado a esta entrada. Corriente por debajo de este será limitado a este valor. La corriente de entrada mínima puede ser únicamente establecida cuando el parámetro *Tipo de Entrada* está configurado a *Corriente*.
5. Corriente de Entrada Max (mA) – Este ajuste define la máxima corriente válida esperada desde el transductor o dispositivo conectado a esta entrada. Corriente por encima de este será limitado a este valor. La corriente de entrada máxima puede ser únicamente establecida cuando el parámetro *Tipo de Entrada* está configurado a *Corriente*.

Configurando Entradas de Contacto Remotas en el CEM-2020. Ver la Figura 7-25.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS CONFIGURABLES

Los ajustes de esta son deshabilitados a menos que el CEM-2020 (Modulo de Expansión de Contactos) haya sido habilitado como se explicó previamente

The screenshot displays a configuration interface titled "Entradas de contacto remotas". It shows six input channels (17-22) arranged in two rows. Each channel has a "Configuración de Alarmas" dropdown set to "No hay", a "Temporización de Activación (s)" field set to 0, a "Texto de la Etiqueta" field containing the input name (e.g., "INPUT 17"), and a "Reconocimiento del contacto" dropdown set to "Siempre".

Figura 7-25. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas de Contacto Remotas

Para cada entrada de contacto, configure los siguientes parámetros:

1. Configuración de Alarma – seleccione la configuración de alarma de *No Hay*, *Alarma*, o *Prealarma*. Cuando una alarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip constante y el motor se detiene. Cuando una prealarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip alternado encendido y apagado y el motor puede permanecer corriendo. Si *No Hay* es seleccionado, la entrada es estado únicamente. El estado está disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus si importar el ajuste de la *Configuración de Alarma*.
2. Temporización de Activación – Este ajuste define la duración que la entrada permanece encendida antes de la anunciación ocurre.
3. Texto de la Etiqueta – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto a la entrada en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si la entrada está configurada como una *Alarma* o *Prealarma*.
4. Reconocimiento del Contacto – Seleccione si el entrada de contacto debería ser reconocida siempre, o solo mientras el motor está corriendo. Por ejemplo, un interruptor cierra cuando la presión de aceite es baja y el motor está corriendo. Este tipo de interruptor estará cerrado cuando el motor no está corriendo y debería estar bloqueado. De todos modos una alarma de baja presión de aceite o prealarma no debería ser anunciada a menos que el interruptor esté cerrado mientras el motor está corriendo. Una selección de *Mientras El Motor Corriendo Únicamente* evita anunciación espuria cuando el motor no está corriendo.

[Configurando Entradas Analógicas Remotas en el AEM-2020.](#)

Ruta de Navegación HMI: [CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS ANALÓGICAS](#)

Cada entrada es configurada con una cadena asignable y rango de parámetro para mapear el rango de la señal analógica entrada para un rango de parámetro definido por el usuario. Así, condiciones externas pueden ser medidas y mostradas en el DGC-2020. Cada entrada puede ser configurada con hasta cuatro umbrales (dos sobre umbrales y dos sub. umbrales) los cuales hacen sus estados disponibles a la Lógica Programables del BESTlogicPlus. Además, cada umbral puede disparar alarmas o prealarmas para proteger el motor y equipamiento asociado basado en estas condiciones externas de medición. Ver Figura 7-26.

Entrada analógica remota #1

Texto de la Etiqueta ALG IN 1	Temporización de Armado (s) 0
Histéresis (%) 2.0	Tipo de alarma Fuera de gama No hay
Tipo de entrada Tensión	

Gamas		
Parám mín -999,999.00	Corriente mín Entrada (mA) 4.0	Tensión mín Entrada (V) 0.0
Parám máx 999,999.00	Corriente máx Entrada (mA) 20.0	Tensión máx entrada (V) 10.0

Límite #1

Inferior Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Superior a Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Temporización de Activación (s) 0

Límite #2

Inferior Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Superior a Límite 0.00 Configuración de Alarmas No hay	Temporización de Activación (s) 0

Figura 7-26. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas Analógicas

Configure los siguientes parámetros:

1. Texto de la Etiqueta – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto a la entrada y el estado de alarma y prealarma asociado en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si cualquiera de los umbrales de entrada están configurados como una *Alarma* o *Prealarma*.
2. Histéresis (%) – Ingrese un valor para la histéresis deseada para detección de umbral. Esto ayudará a evitar detección intermitente de umbrales.
3. Tipo de Entrada – Establezca a *Tensión* para entradas de 0-10 Vdc o *Corriente* para entradas de 4-20 mA.
4. Temporización de Armado – La *Temporización de Armado* es el tiempo de espera después del arranque del motor y antes de que el monitoreo de entrada comienza. Establezca el retardo de armado a 0 si monitoreo constante es deseado, incluyendo mientras el motor no está corriendo. Valores distintos de cero causará que la entrada sea monitoreada después del tiempo programable ha terminado luego del arranque del motor.
5. Tipo de Alarma Fuera de Rango – Cuando la entrada analógica sale fuera del rango programable (como se determina en los ajustes de entrada de tensión y corriente *Min* y *Max*) una indicación de fuera de rango es anunciada. Si *Alarma* o *Prealarma* es seleccionada, una anunciación ocurrirá. Si *Solo Estado* es seleccionada, el estado estará disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus pero ninguna anunciación ocurrirá.
6. Parámetro Mínimo (Parám Mín) – Este ajuste define el valor del parámetro medido cuando la entrada analógica está a su nivel mínimo programado. Si la entrada analógica está por debajo de su nivel mínimo programado, el parámetro medido será limitado al valor del ajuste *Parámetro Mínimo*. De

todos modos, el valor de la entrada analógico crudo mostrará la tensión o corriente real medida en la entrada analógica si está dentro del rango de tensión o corriente que puede ser detectado por el circuito de entrada.

7. **Parámetro Máximo (Parám Max)** – Este ajuste define el valor del parámetro medido cuando la entrada analógica está a su nivel máximo programado. Si la entrada analógica está por encima de su nivel máximo programado, el parámetro medido será limitado al valor del ajuste *Parámetro Máximo*. De todos modos, el valor de la entrada analógico crudo mostrará la tensión o corriente real medida en la entrada analógica si está dentro del rango de tensión o corriente que puede ser detectado por el circuito de entrada.
8. **Corriente Mín de Entrada (mA)** – Este ajuste define el nivel de corriente de entrada mínima esperado por la entrada. Cuando la corriente de entrada está por debajo de este nivel, la condición de salida de rango será anunciada si está configurada como alarma o prealarma. Si el *Tipo de Entrada* está configurado para *Tensión*, este ajuste es deshabilitado.
9. **Corriente máx. de Entrada (mA)** – Este ajuste define el nivel de corriente de entrada máxima esperada por la entrada. Cuando la corriente de entrada está por encima de este nivel, la condición de salida de rango será anunciada si está configurada como alarma o prealarma. Si el *Tipo de Entrada* está configurado para *Tensión*, este ajuste es deshabilitado.
10. **Tensión Mín de Entrada (V)** – Este ajuste define el nivel de tensión de entrada mínima esperado por la entrada. Cuando la entrada está por debajo de este nivel, la condición de salida de rango será anunciada si está configurada como alarma o prealarma. Si el *Tipo de Entrada* está configurado para *Corriente*, este ajuste es deshabilitado.
11. **Tensión Máx de Entrada (V)** – Este ajuste define el nivel de tensión de entrada máxima esperado por la entrada. Cuando la entrada está por encima de este nivel, la condición de salida de rango será anunciada si está configurada como alarma o prealarma. Si el *Tipo de Entrada* está configurado para *Corriente*, este ajuste es deshabilitado.

Hasta cuatro umbrales pueden ser establecidos para cada entrada analógica. Puede haber dos “sobre” umbrales y dos “Sub” umbrales. Cada umbral puede ser configurado como una *Alarma*, *Prealarma* o *Solo Estado*. Si cualquier tipo distinto de *No hay* es seleccionado, el estado de umbral es disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus. Esto permite al usuario configurar umbrales de sobre y sub prealarmas, y umbrales de sobre y sub alarmas.

Una *Temporización de Activación* puede ser configurada para los umbrales. El Limite Superior 1 y el Limite Inferior 1 comparten una temporización de activación. Similarmente el Limite Superior 2 y el Limite Inferior 2 comparten una segunda temporización de activación.

12. Límite 1

- a. **Límite Inferior** – Establece un umbral por debajo del cual una anunciación de Estado, Alarma o Prealarma es deseada.
- b. **Configuración del Límite Inferior de Alarma** – Seleccione *No hay* para deshabilitar, *Solo Estado*, para hacer el estado del umbral disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus, *Prealarma* para anunciar una prealarma, o *Alarma* para anunciar una alarma.
- c. **Límite Superior** – Este parámetro define el estado de Estado, Alarma o Prealarma es anunciado
- d. **Configuración del Límite Superior de Alarma** – Seleccione *No hay* para deshabilitar, *Solo Estado*, para hacer el estado del umbral disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus, *Prealarma* para anunciar una prealarma, o *Alarma* para anunciar una alarma.
- e. **Temporización de Activación (s)** – Este ajuste define la duración que una condición de Límite 1 debe ser verdadera antes de que una alarma o prealarma es anunciada. Este tiempo es compartido por la detección de ambos Límite Superior 1 y Límite Inferior 1.

13. Límite 2

- Limite Inferior – Establece un umbral por debajo del cual una anunciación de Estado, Alarma o Prealarma es deseada.
- Configuración del Limite Inferior de Alarma – Seleccione *No hay* para deshabilitar, *Solo Estado*, para hacer el estado del umbral disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus, *Prealarma* para anunciar una prealarma, o *Alarma* para anunciar una alarma.
- Limite Superior – Este parámetro define el estado de Estado, Alarma o Prealarma es anunciado.
- Configuración del Limite Superior de Alarma – Seleccione *No hay* para deshabilitar, *Solo Estado*, para hacer el estado del umbral disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus, *Prealarma* para anunciar una prealarma, o *Alarma* para anunciar una alarma.
- Temporización de Activación (s) – Este ajuste define la duración que una condición de Limite 2 debe ser excedida antes de que una alarma o prealarma es anunciada. Este tiempo es compartido por la detección de ambos Limite Superior 2 y Limite Inferior 2.

Configurando Entradas RTD Remotas en el AEM-2020.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS TÉRMICAS > RTD IN 1 to 8

Muchos de los ajustes para Entradas RTD Remotas son similares a los ajustes de las Entradas Analógicas Remotas Ver Figura 7-27

Entrada RTD remota #1

Texto de la Etiqueta: RTD IN 1

Histéresis (%): 2.0

Tipo RTD: 100 ohmios Platino

Temporización de Armado (s): 0

Tipo de alarma Fuera de gama: No hay

Límite #1

Inferior: Limite (°F): 0, Configuración de Alarmas: No hay

Superior a: Limite (°F): 0, Configuración de Alarmas: No hay

Temporización de Activación (s): 0

Límite #2

Inferior: Limite (°F): 0, Configuración de Alarmas: No hay

Superior a: Limite (°F): 0, Configuración de Alarmas: No hay

Temporización de Activación (s): 0

Figura 7-27. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas RTD Remotas

Configure los siguientes parámetros:

- Texto de la Etiqueta – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto a la entrada y el estado de alarma y prealarma asociado en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si cualquiera de los umbrales de entrada de umbrales están configurados como una *Alarma* o *Prealarma*.
- Histéresis (%) – Ingrese un valor para la histéresis deseada para detección de umbral. Esto ayudará a evitar detección intermitente de umbrales.

3. Tipo de RTD – Seleccione *100 ohmios Platino* o *10 ohmios Cobre* para coincidir el RTD que está manejando la entrada.
4. Temporización de Armado – La *Temporización de Armado* es el tiempo de espera después del arranque del motor y antes de que el monitoreo de entrada comienza. Establezca el retardo de armado a 0 si monitoreo constante es deseado, incluyendo mientras el motor no está corriendo. Valores distintos de cero causará que la entrada sea monitoreada después del tiempo programable ha terminado luego del arranque del motor.
5. Tipo de Alarma Fuera de Rango – Una condición de fuera de rango ocurre cuando el DGC-2020 detecta que la entrada está fuera del rango normal del que sería detectado por el tipo de RTD. Primariamente esto provee indicación el circuito del RTD esta abierto o en corto. Si *Solo Estado* es seleccionado, el estado estará disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus pero ninguna anunciación ocurrirá.
6. Ajustes del Limite 1 y Limite 2 – Los ajustes de umbrales son idénticos que par alas entradas analógicas remotas. Referirse a las instrucciones de configuración para las entradas analógicas remotas para configurar estos límites.

Configurando Entradas de Termopar Remota en el AEM-2020.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS TÉRMICAS > THRM CPL 1 and 2

Muchos de los ajustes para Entradas de Termopar Remotas son similares a los ajustes de las Entradas Analógicas Remotas. Ver Figura 7-28.

Entrada termopar remota #1

Texto de la Etiqueta: THRM CPL 1

Temporización de Armado (s): 0

Histéresis (%): 2.0

Límite #1

Inferior: Límite (°F): 32

Superior a: Límite (°F): 32

Temporización de Activación (s): 0

Configuración de Alarmas: No hay

Límite #2

Inferior: Límite (°F): 32

Superior a: Límite (°F): 32

Temporización de Activación (s): 0

Configuración de Alarmas: No hay

Figura 7-28. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas Termopar

Configure los siguientes parámetros:

1. Texto de la Etiqueta – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto a la entrada y el estado de alarma y prealarma asociado en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si cualquiera de los umbrales de entrada están configurados como una *Alarma* o *Prealarma*
2. Histéresis (%) – Ingrese un valor para la histéresis deseada para detección de umbral. Esto ayudará a evitar detección intermitente de umbrales.
3. Temporización de Armado – La *Temporización de Armado* es el tiempo de espera después del arranque del motor y antes de que el monitoreo de entrada comienza. Establezca el retardo de

armado a 0 si monitoreo constante es deseado, incluyendo mientras el motor no está corriendo. Valores distintos de cero causará que la entrada sea monitoreada después del tiempo programable ha terminado luego del arranque del motor.

Ajustes del Limite 1 y Limite 2 – Los ajustes de umbrales son idénticos que para las entradas analógicas remotas. Referirse a las instrucciones de configuración para las entradas analógicas remotas para configurar estos límites.

Salidas Programables

Las salidas programables consisten de:

- Contactos de salida internos al DGC-2020
 - Contactos de Salida Programables
 - Salidas a Relé de Ejecutar, Relé de Prearranque, y Relé de Arranque
- Contactos de Salida Remotos en el CEM-2020
- Salidas Analógicas Remotas en el AEM-2020
- Elementos Configurables en el DGC-2020. Los elementos configurables hacen posible tomar una salida desde la Lógica Programable del BESTlogicPlus y configurarla como una condición de alarma o prealarma, así como una entrada para subsecuente lógica en el programa del PLC.

Instrucciones de Configuraciones de Salidas Programables:

[Configurando Contactos de Salidas en el DGC-2020.](#)

[Salidas de Contactos Programables.](#) Ver Figura 7-29.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > SALIDAS PROGRAMABLES > SALIDAS

Salida n°1	Salida n°2	Salida n°3
Texto de la Etiqueta OUTPUT 1	Texto de la Etiqueta OUTPUT 2	Texto de la Etiqueta OUTPUT 3
Salida n°4	Salida n°5	Salida n°6
Texto de la Etiqueta OUTPUT 4	Texto de la Etiqueta OUTPUT 5	Texto de la Etiqueta OUTPUT 6
Salida n°7	Salida n°8	Salida n°9
Texto de la Etiqueta OUTPUT 7	Texto de la Etiqueta OUTPUT 8	Texto de la Etiqueta OUTPUT 9
Salida n°10	Salida n°11	Salida n°12
Texto de la Etiqueta OUTPUT 10	Texto de la Etiqueta OUTPUT 11	Texto de la Etiqueta OUTPUT 12

Figura 7-29. Explorador de Configuración, Salidas Programables, Salidas de Contacto

Cada salida puede ser programada con un texto describiendo su uso; esta etiqueta aparecerá en la Lógica Programable del BESTlogicPlus donde la salida es usada para ayudar en la claridad del programa y fácil de programar.

[Relé de Ejecutar, Relé de Prearranque, y Relé de Arranque](#)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > CONTROL RELÉ

En algunos sistemas puede ser beneficioso modificar la funcionalidad estándar implementada por el DGC-2020 para los relés de Ejecutar, Prearranque y Arranque. Si su motor no requiere una función de Prearranque, puede ser deseado usar el relé de 30ª asignado a esto para otros propósitos. Estos relés pueden ser configurados en una de dos formas. La primera es operar bajo su funcionalidad predefinida, haciéndolas una salida dedicada. La segunda forma es seleccionarlos para se programables, en cuyo

caso de vuelven disponibles a la Lógica Programable del BESTlogicPlus para ser usada en la misma manera como las salidas de relés programable.

La Figura 7-30 muestra en la *Control Relé de Configuración del Sistema* usada para configurar la operación de estos relés a operación predefinida o programable.

Figura 7-30. Explorador de Configuración, Parámetro de Sistema, Control Relé

Para cada relé (Arranque, Ejecutar, y Prearranque), seleccione si usaría su funcionalidad predefinida o será programable.

Cuando *Programable* es seleccionado para un relé, se vuelve disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus como un elemento de lógica. Los elementos son titulados *Start Output*, *PreStart Out*, y *Run Output*. La funcionalidad predefinida está disponible como una entrada a la lógica. Si *Programable* es seleccionado como el relé de modo control, conecte la función de entrada predefinida correspondiente a ella. Esto debería comportarse exactamente como si *Predefinido* fuese seleccionado como su tipo de control de relé. De todos modos, otra lógica puede ser combinada con ello para crear más versátiles operación. Si *Programable* es seleccionado para un relé, pero no es usado en la lógica, ese relé nunca cerrará

Un ejemplo lógico conectando la entrada predefinida directamente a la salidas de relé “programable” para todos los tres relés es mostrada en la Figura 7-31.

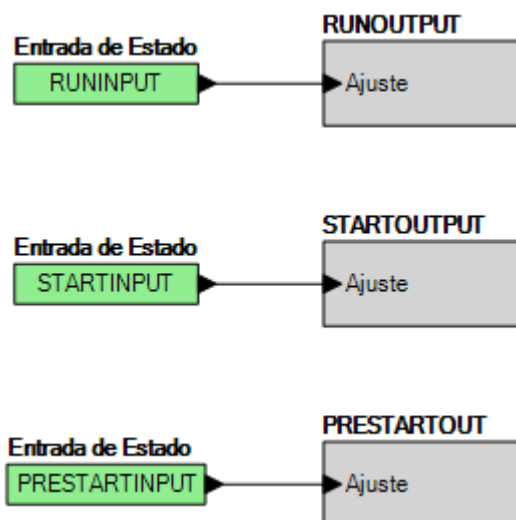


Figura 7-31. Ejemplo Lógico de Relés Programables

Configurando Elementos Configurables en el DGC-2020.

Elementos configurables son usados con la Lógica Configurable del BESTlogicPlus para permitir a un usuario implementar lógica para causar una alarma o prealarma. Esto puede ser usado para construir protección que no es parte de la protección estándar en el DGC-2020. Ver Figura 7-32.

The screenshot displays a configuration interface titled 'Elementos configurables'. It contains six columns, each representing a configurable element (Elemento #1 through Elemento #6). Each column has the following fields:

- Configuración de Alarmas:** A dropdown menu with 'No hay' selected.
- Temporización de Activación (s):** A text input field with '0'.
- Texto de la Etiqueta:** A text input field containing 'CONFIG ELEMENT 1' (for Elemento #1), 'CONFIG ELEMENT 2', and 'CONFIG ELEMENT 3' respectively.
- Reconocimiento del contacto:** A dropdown menu with 'Siempre' selected.
- Temporización de Armado (s):** A text input field with '0'.

Below the main configuration area, the headers for 'Elemento #4', 'Elemento #5', and 'Elemento #6' are visible, but their details are partially cut off.

Figura 7-32. Explorador de Configuración, Salidas Programables, Elementos Configurables

Los parámetros de cada elemento configurable son similares a los de una entrada programable. Establezca los siguientes parámetros para cada elemento configurable:

1. **Configuración de Alarma** – seleccione la configuración de alarma de *No Hay*, *Alarma*, o *Prealarma*. Cuando una alarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip constante y el motor se detiene. Cuando una prealarma ocurre, la salida de bocina anuncia con un bip alternado encendido y apagado y el motor puede permanecer corriendo. Si *No Hay* es seleccionado, la entrada es estado únicamente. El estado está disponible a la Lógica Programable del BESTlogicPlus sin importar el ajuste de la *Configuración de Alarma*.
2. **Temporización de Activación** – Este ajuste define la duración que la entrada permanece encendida antes de la anunciación ocurre.
3. **Texto de la Etiqueta** – Ingrese texto descriptivo que signifique el uso de la entrada. Este texto aparecerá junto al estado del elemento en la Lógica Programable del BESTlogicPlus y en el grabador de eventos si la entrada está configurada como una *Alarma* o *Prealarma*.
4. **Reconocimiento del Contacto** – Seleccione si el entrada de contacto debería ser reconocida siempre, o solo mientras el motor está corriendo. Una selección de *Mientras El Motor Corriendo Únicamente* evita anunciación espuria cuando el motor no está corriendo.
5. **Retardo de armado:** ajuste el retardo de armado para inhabilitar al elemento configurable durante el arranque del motor. Si el retardo de armado se establece en cero, el elemento configurable está activo en todo momento, incluso cuando el motor no está en marcha. Si el retardo de armado se establece en un valor diferente a cero, el elemento configurable estará inactivo cuando el motor no esté en marcha y no se activará hasta después de que el motor arranque y el retardo de armado haya transcurrido.

Por ejemplo, un elemento configurable podría ser usado cuando es deseado tener una alarma o prealarma ocurra cuando el puerta del cuarto del motor es abierta para alertar al cuarto de control que alguien está dentro del cuarto del motor. Además, por supuestas razones de seguridad cualquier maquina debería pararse cuando alguien entra al cuarto del motor. Asuma que la entrada 5 está etiquetada para indicar "DOOR OPEN" y es configurada como Prealarma. En la Lógica Programable del BESTlogicPlus, la entrada 5 podría ser sumada lógicamente con ENGINE RUNNING para manejar el Elemento Configurable 1, el cual es configurado como una alarma. El diagrama es mostrado en la Figura 7-33.

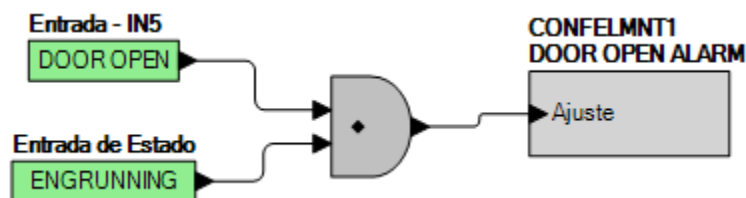


Figura 7-33. Diagrama Lógico del Uso de un Elemento Configurable

Cuando la entrada 5 es configurada como una Prealarma, dispara una prealarma si la puerta es abierta si el motor está corriendo o no. Cuando el Elemento Configurable 1 es configurado como una *Alarma*, dispara una alarma si la puerta fue abierta mientras el motor estaba corriendo.

Configurando la Salida de Contacto Remotas en el CEM-2020. Ver la Figura 7-34.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > SALIDAS PROGRAMABLES > SALIDAS

Cada salida puede ser programada con un texto describiendo la función de la salida. Esta etiqueta aparece en la Lógica Programable del BESTlogicPlus donde la salida es usada para ayudar en la claridad del programa y fácil de programar.

Salida n°	Texto de la Etiqueta	Salida n°	Texto de la Etiqueta	Salida n°	Texto de la Etiqueta
Salida n°13	OUTPUT 13	Salida n°14	OUTPUT 14	Salida n°15	OUTPUT 15
Salida n°16	OUTPUT 16	Salida n°17	OUTPUT 17	Salida n°18	OUTPUT 18
Salida n°19	OUTPUT 19	Salida n°20	OUTPUT 20	Salida n°21	OUTPUT 21
Salida n°22	OUTPUT 22	Salida n°23	OUTPUT 23	Salida n°24	OUTPUT 24

Figura 7-34. Explorador de Configuración, Salidas Programables, Salida de Contactos Remotos

Configurando las Salidas Analógicas Remotas en el AEM-2020.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > SALIDAS PROGRAMABLES > SALIDAS ANALÓGICAS

Hay cuatro salidas analógicas remotas que son configuradas en s separadas en el BESTlogicPlus. Parámetros medidos por el DGC-2020 son mapeados a estas salidas, habilitándolas para ser usadas como manejadores de medición o pueden manejar entradas analógicas de equipos externos. Rangos para los parámetros medidos y la salida analógica son configurados así cuando el parámetro medido está al mínimo del rango, la salida analógica está al mínimo de su rango de salida. Similarmente, cuando el parámetro medido está al máximo del rango, la salida analógica está al máximo de su rango de salida. Los parámetros sobre la Salida Analógica Remota 1 son mostrados en la Figura 7-35.

Salida analógica remota #1

Selección parám
Presión del Aceite

Tipo de alarma Fuera de gama
No hay

Tipo salida
Tensión

Temporización de activación Fuera de gama (s)
0

Gamas

Parám mín	Corriente de salida mín. (mA)	Tensión de salida mín. (V)
-999,999.00	4.0	0.0
Parám máx	Corriente de salida máx. (mA)	Tensión salida máx. (V)
999,999.00	20.0	10.0

Figura 7-35. Explorador de Configuración, Salidas Programables, Salidas Analógicas Remotas

Configure los siguientes parámetros:

1. Selección de Parámetros – Estos ajustes define el parámetro medido dentro del DGC-2020 (por ejemplo presión del aceite, temperatura del refrigerante, etc.) que es asignado para manejar a salida analógica. El rango del parámetro y el rango de salida son configurados para que el rango del parámetro medido sea escalado al rango de la salida analógica. Así, cuando el parámetro medido está al máximo del rango del programa, la salida analógica está al máximo de su rango de salida.
2. Tipo de Salida – Seleccione *Tensión* o *Corriente* para tipo de salida.
3. Tipo de Alarma Fuera de Rango – Seleccione para anunciar una alarma o prealarma si el parámetro medido está fuera del rango asignado por el ajuste de parámetro mínimo y máximo.
4. Temporización de Activación de Alarma Fuera de Rango – Este ajuste define la duración que una condición de fuera de rango debe ser verdadera antes de que una sea anunciada.
5. Mínimo Parámetro – Este ajuste define el valor mínimo que será mostrado para el parámetro que está siendo medido.
6. Máximo Parámetro – Este ajuste define el valor máximo que será mostrado para el parámetro que está siendo medido.
7. Corriente de Salida Min (mA) – Si el *Tipo de Salida Analógica* está configurado para *Corriente*, establezca esto para el nivel de corriente de salida a ser suministrada cuando el parámetro medido está al mínimo. Este ajuste es deshabilitado cuando el tipo de salida es puesta a *Tensión*.
8. Corriente de Salida Máx (mA) – Si el *Tipo de Salida Analógica* está configurado para *Corriente*, establezca esto para el nivel de corriente de salida a ser suministrada cuando el parámetro medido está al máximo. Este ajuste es deshabilitado cuando el tipo de salida es puesta a *Tensión*.
9. Tensión de Salida Min (V) – Si el *Tipo de Salida Analógica* está configurado para *Tensión*, establezca esto para la tensión de salida a ser suministrada cuando el parámetro medido está al mínimo. Este ajuste es deshabilitado cuando el tipo de salida es puesta a *Corriente*.
10. Tensión de Salida Máx (V) – Si el *Tipo de Salida Analógica* está configurado para *Tensión*, establezca esto para la tensión de salida a ser suministrada cuando el parámetro medido está al máximo. Este ajuste es deshabilitado cuando el tipo de salida es puesta a *Corriente*.

Control del Interruptor del Generador y Bus

El DGC-2020 tiene la capacidad de controlar automáticamente el interruptor del generador. El usuario tiene la capacidad de controlar el interruptor a través de las entradas físicas mediante el uso de lógica programable del BESTlogicPlus. Entradas físicas también pueden ser configuradas a través de la lógica para la implementación de comandos de abrir y cerrar el interruptor del generador.

El DGC-2020 puede controlar automáticamente el interruptor del generador mediante las siguientes condiciones.

- La unidad esta en AUTO y uno de lo siguiente es verdad:
 1. El elemento lógico MARCHA CON CARGA esta implementado en la lógica y es verdadero.
 2. Una sesión de Marcha ha sido iniciada por el temporizador de ejercicio y el casillero de *Marcha con Carga* esta seleccionado en parámetros de ejercicio del temporizador del generador.
 3. Falla en Transferencia de Alimentación está habilitado y la utilidad de energía ha falladoLa Falla en Transferencia de Alimentación es discutida en detalle bajo *Falla en Transferencia de Alimentación*.
- Cuando el DGC-2020 controla un interruptor, los siguientes criterios deben cumplirse para el cambio de estado del interruptor del generador:
 1. El interruptor no puede ser cerrado a menos que la tensión del generador sea estable, y la tensión de la barra este estable o muerta. Un interruptor no cerrará con barra muerta a menos que el parámetro de Habilitar Cerrar con Barra Muerta este habilitado en el BESTCOMSPlus en EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN→MANEJO INTERRUPTOR→HARDWARE INTERRUPTOR.
[Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > MATERIAL DISYUNTORES > DISY GEN](#)
 2. Un interruptor no cambiara de estado si recibe comandos conflictivos. En otras palabras, si una entrada está indicando un comando de apertura al mismo tiempo que otra indica un comando de cierre, el interruptor no cambiará de estado.

El estado del Interruptor es comunicado al DGC-2020 solo teniendo el elemento interruptor (ya sea interruptor del generador o de alimentación) el diagrama lógico y una entrada física (contacto desde el interruptor indicando el estado del interruptor) debe estar conectada a la entrada de *Estado* del bloque de interruptor

Pasos Necesarios para Configurar al DGC-2020 para Control de Interruptor de Generador

1. Conectar al DGC-2020 de acuerdo a la figura correspondiente en la sección *Conexiones* para el tipo de conexión de generador deseada (ESTRELLA, DELTA, etc.).
2. Configurar los parámetros básicos que controlarán la operación del motor y anunciarán las alarmas y pre-alarmas. Detalles pueden ser encontrados en los párrafos titulados *Configuración Inicial de DGC-2020*, bajo *Configuración* en la Sección 6, *Instalación*, Detalles adicionales de ajustes individuales pueden ser encontrados en Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.
3. Configurar los parámetros del interruptor de generador en EXPLORADOR AJUSTES > MANEJO INTERRUPTOR > HARDWARE INTERRUPTOR. Ver Figura 7-36.

[Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > MATERIAL DISYUNTORES > DISY GEN](#)

Figura 7-36. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Material de Disyuntores

- a. Tiempo de Espera de Cierre del Interruptor. Este es un intervalo de tiempo en el cual se espera que el interruptor cambie de abierto a cerrado o de cerrado a abierto. Si no cambia de estado dentro ese tiempo, cualquiera Falla Cierre Interruptor generador o Falla Apertura Interruptor Generador se anunciará para fallas de interruptor de Generador, y/o Falla Cierre Interruptor Alimentación o Falla Apertura Interruptor Alimentación se anunciará para fallas de interruptor de Alimentación.
 - b. Interruptor del Generador:
 - i. Habilitar Cierre con Barra Muerta si se desea cerrar contra una barra muerta.
 - ii. Configurar el tipo de contacto y el tiempo del pulso si contacto de pulsos son usados.
 - iii. Configurar el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo utilizado por el sincronizador anticipado para calcular el ángulo de avance antes de 0 grados de resbalamiento en el que será enviando el comando cierre al interruptor.
 - c. Interruptor de Alimentación.
 - d. Ajustar el interruptor de alimentación *Configurado* como si se utiliza, de lo contrario, no configure este ajuste.
 - i. Si el interruptor de alimentación es configurado, definir el tipo de contacto y tiempo de pulso, si contacto por pulsos es utilizado.
 - ii. Si el interruptor de alimentación es configurado, definir el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo utilizado por el sincronizador anticipado para calcular el ángulo de avance antes de 0 grados de resbalamiento en el que debe será enviado el comando cierre al interruptor.
4. Configurar el Interruptor del Generador en la Lógica Programable del BESTlogicPlus en EXPLORADOR AJUSTES > LÓGICA PROGRAMABLE BESTLOGICPLUS. Ver Figura 7-37

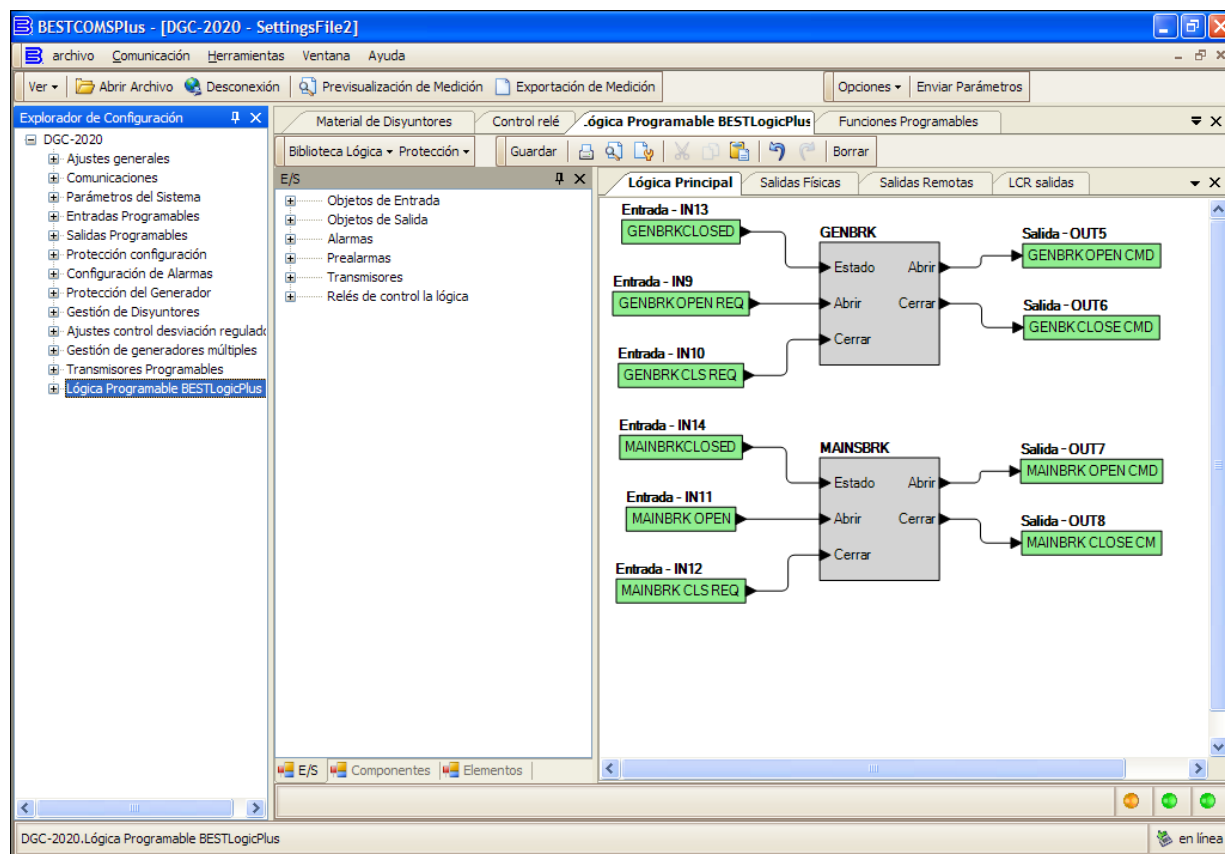


Figura 7-37. Explorador de Configuración, Ajustes de Lógica Programable del BESTlogicPlus

a. Interruptor Generador

- i. Arrastrar el elemento Interruptor Generador dentro del diagrama de lógica.
- ii. Conectar las salidas de abrir y cerrar del elemento interruptor al contacto de salida que maneja el interruptor.
- iii. Conectar la entrada física o entrada remota que tiene el estado del interruptor (cerrado si el interruptor está cerrado, abierto si el interruptor está abierto) a la entrada de *Estado* del elemento interruptor. Esta es la única manera de indicar el estado del interruptor en el DGC-2020.
- iv. Si es deseable tener entradas físicas que puedan requerir comandos de abrir y cerrar, conectar las entradas deseadas a los comandos de entrada de abrir y cerrar del elemento interruptor. Estas entradas deberían ser pulsadas; si ambas cierran al mismo tiempo, el interruptor no cambiará de estado. Si no es deseable tener entradas para comando de interruptor, solo conectar un objeto de entrada "Lógica 0" en los comandos de abrir y cerrar en el bloque interruptor.

b. Interruptor Alimentación (si está configurado):

- i. Arrastrar el elemento Interruptor Alimentación dentro del diagrama de lógica.
- ii. Conectar las salidas de abrir y cerrar del elemento interruptor al contacto de salida que maneja el interruptor.
- iii. Conectar la entrada física o entrada remota que tiene el estado del interruptor (cerrado si el interruptor está cerrado, abierto si el interruptor está abierto) a la entrada de *Estado* del elemento interruptor. Esta es la única manera de indicar el estado del interruptor en el DGC-2020.
- iv. Si es deseable tener entradas físicas que puedan requerir comandos de abrir y cerrar, conectar las entradas deseadas a los comandos de entrada de abrir y cerrar

del elemento interruptor. Notar que deben ser entradas pulsadas; si ambas cierran al mismo tiempo, el interruptor no cambiará de estado. Si no es deseable tener entradas para comando de interruptor, solo conectar un objeto de entrada “Lógica 0” en los comandos de abrir y cerrar en el bloque interruptor.

- c. Presionar el botón de *Salvar* cuando la lógica este completa.
 - d. Del menú desplegable de *Comunicación*, seleccionar *Subir lógica* para cargar la lógica en el DGC-2020 si está conectado a él, o guardar el archivo de configuración si está trabajando fuera de línea.
5. Configurar los parámetros para detectar generador y barra estable o en falla en EXPLORADOR AJUSTES > MANEJO INTERRUPTOR > DETECCIÓN DE CONDICIÓN DE BARRA.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > DETEC ESTADO BUS

- a. Sensado del Generador. Ver Figura 7-38

Detección de la Condición del Bus					
Detección del Generador					
Ajuste Condiciones del Generador					
Umbral de Gen Muerto	Retardo Activado Gen Muerto (s)	Retardo Activación Gen Muerto (s)			
30 V	0.1	0.1			
0.063 Per Unit					
Generador estable					
Ajuste Sobretensión		Ajuste Subtensión			
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia		Ajuste Subfrecuencia			
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Retardo Activación Gen Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	
Detección del Bus					
Configuración de las Condiciones del Bus					
Límite de Bus Inactivo	Temporización de Activación por Bus Inactivo (s)	Temporización de Activación por Fallo del Bus (s)			
30 V	0.1	0.1			
0.063 Per Unit					
Bus estable					
Ajuste Sobretensión		Ajuste Subtensión			
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia		Ajuste Subfrecuencia			
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Temporización de Activación por Bus Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	

Figura 7-38. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Detección de la Condición del Bus

- i. Umbral de Tensión de Barra Muerta y Retardo en la Activación. Cuando la tensión de ambos generador o barra está por debajo de este umbral por un tiempo igual al de retardo en activación, el generador o la barra se consideran que están “Muertos”.
 - ii. Umbrales de Sobre y Sub Tensión Estable del Generador y Umbrales de Sobre y Sub Frecuencia y el tiempo de Retardo de Activación de Barra Estable y Barra Falla. Cuando la tensión y frecuencia del generador están entre los rangos especificados por un tiempo igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el generador se considera “Estable”. De lo contrario se considera “En Falla”.
- b. Sensado del Bus. Ver Figura 7-38.
- i. Umbral de Bus Muerto y Retardo de Activación. Cuando la tensión del bus está por debajo de este umbral por la duración igual al retardo de activación el bus es considerado “Muerto”.
 - ii. Umbrales de Sobre y Sub Tensión Estable de la Barra y Umbrales de Sobre y Sub Frecuencia y tiempos Retardo de Activación de Falla del Bus de Cuando la tensión y frecuencia de la barra están entre los rangos especificados por un tiempo igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el generador se considera “Estable”. De lo contrario se considera “En Falla”.

PRECUACIÓN

La condición de los parámetros son críticos debido a que ellos determinan cuando un interruptor puede ser cerrado. El interruptor del generador puede ser cerrado cuando algo de lo siguiente es verdadero:

- El generador está estable y ambos interruptores están abiertos.
- El generador está estable y el bus está estable
- El generador está estable, el bus está muerto, y el ajuste de cierre del interruptor de bus muerto está habilitado.
- El generador está muerto, el ajuste de cierre del interruptor de gen muerto está habilitado, bus está muerto, y el ajuste de cierre del interruptor de bus muerto está habilitado.

EL interruptor de red puede ser cerrado únicamente cuando el generador está estable y ambos interruptores están abiertos, o el generador está estable y el bus está estable.

6. Poner la unidad en AUTO. La unidad está ahora configurada para control de interruptor del generador. Puede ser probado conduciendo a verdadero al elemento lógico MARCHA CON CARGA, o configurando los ejercicios de tiempo para una prueba de carga, o arrancando la unidad en modo MARCHA o AUTO y dándole un comando de CERRAR y ABRIR desde las entradas físicas, si están disponibles para control de interruptor.

Sincronizador

Algunas aplicaciones requieren un conjunto de generadores que está en paralelo con otros generadores o bus Para paralelar el generador, la velocidad y la tensión del generador debe ser apropiadamente coincidente a la fuente al que el generador está siendo puesto en paralelo. Esto es hecho a través del ajuste apropiado del regulador de velocidad del generador y regulador automático de tensión. La sincronización puede ser alcanzada manualmente por un operador o por el uso de un sincronizador automático.

El controlador de grupo electrógeno digital DGC-2020 tiene un sincronizador automático como una opción para realizar la sincronización. El controlador monitorea las tensiones, frecuencias y relaciones de fases de ambos generador y bus. Entonces envía una señal al regulador para subir o bajar la velocidad del motor para coincidir la frecuencia y el ángulo de fase del generador al ángulo de fase del bus. También envía una señal al regulador de tensión para coincidir los niveles de tensión. Una vez que todas estas condiciones son alcanzadas, el controlador enviará una orden de cierre al interruptor de generador.

Existen dos tipos de sincronizadores disponibles. Un sincronizador del tipo fase enganchada controla la frecuencia del generador y la lleva dentro de una predeterminada ventana de ángulo de fase. Luego de que un retardo de tiempo expire mientras está en la ventana, la señal de cierre es dada al interruptor del generador. El tipo anticipador de sincronizador controla el deslizamiento de frecuencia entre el generador y el bus. El sincronizador calcula el tiempo de la señal de cierre para permitir al interruptor del generador ser cerrado cuando el ángulo de fase entre las dos fuentes es cero grados. Este calculo toma en cuenta la tasa de deslizamiento, el tiempo de cierre del interruptor y las diferencias de ángulos de fase.

Para minimizar los efectos de retardos de comunicaciones I/O en sincronización, se recomienda que I/O locales en el DGC-2020, más que las I/O remotas del CEM-2020, sean usadas para comandos de apertura y cierre del interruptor del generador, estado del interruptor del generador, contactos de subir y bajar tensión, y contactos de subir y bajar velocidad.

Pasos Requeridos para Configurar un Sincronizador Automático de un DGC-2020

Los siguientes pasos describen cómo configurar el sincronizador automático del DGC-2020 usando:

1. Bajo Explorador de Configuración, haga clic en *Ajustes Generales* y luego en *Número de Estilo*. Verifique que la unidad con la que se está comunicando tenga la opción *Sincronizador Automático* presente. Ver Figura 7-39

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > AJUSTES GENERALES > INFRMAC SOBRE VERSIÓN > DGC-2020 > CODIGO ESTILO

DGC-2020 Opciones Número de Estilo		
5	Tipo de Entrada de Detección de Corriente	5) 5A CTs 1) 1A CTs
1	Frecuencia del Generador	1) 50/60 Hz 2) 400 Hz
B	Contactos de Salida	A) 7 Contactos de Salida B) 15 Contactos de Salida
R	Puerto RS-485 Interno	N) Sin Puerto RS-485 Interno R) Con Puerto RS-485 Interno
B	Batería Auxiliar para RTC	N) Sin Batería B) Con Batería
X	Modem con iniciación de llamada	X) Excluir Modem R) RS-232
E	Protección del Generador	S) Protección del Generador Estándar E) Protección Mejorada del Generador
A	Sincronizador Automático	N) Sin Sinc. Autom. A) Con Sinc. Autom.
H	Calentador LCD	H) Con Calentador LCD

Figura 7-39. Explorador de Configuración, Ajustes Generales, Sensado del Bus, Número de Estilo

2. Si se usa un modulo remoto para controlar al gobernador o regulador de tensión ej. LSM-2020 o CEM-2020, haga clic en *Parámetros de Sistema* luego en *Configuración de Módulo Remoto*. Habilite el modulo aplicable. Este paso no es necesario si usted está usando la salida de contacto del DGC-2020 para control de AVR y gobernador. Ver Figura 7-40

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > AJUSTE MÓDULO REMOTO

Configuración módulo remoto

Módulo de reparto de carga	Modulo de extension de contactos	Modulo de expansión analógica (AEM)
☐ Desactivar ☒ Activar	☐ Desactivar ☒ Activar	☐ Desactivar ☒ Activar
Dirección J1939 LSM 235	Dirección J1939 CEM 236	Dirección J1939 AEM 237
Fuente Auxiliar Entrada LSM Local	Salidas CEM 18 Salidas	

Figura 7-40. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Configuración Módulo Remoto

- Luego, haga clic en, *Entradas Programables*, entonces en *Entradas de Contacto* para etiquetar la entrada de Estado del Interruptor (Entrada 13 es por defecto). Ver Figura 7-41.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > ENTRADAS PROGRAMABLES > ENTRADAS CONFIGURABLES

Explorador de Configuración - [DGC-2020 - SettingsFile2]

Ver - Abrir Archivo - Desconexión - Previsualización de Medición - Exportación de Medición - Opciones - Enviar Parámetros

Explorador de Configuración

- DGC-2020
 - Ajustes generales
 - Comunicaciones
 - Parámetros del Sistema
 - Entradas Programables
 - Entradas por contacto**
 - Funciones Programables
 - Entradas remotas LSM
 - Entradas de contacto remotas
 - Entradas analógicas remotas
 - Entradas RTD remotas
 - Entradas temporizables remotas
 - Salidas Programables
 - Protección configuración
 - Configuración de Alarmas
 - Protección del Generador
 - Gestión de Disyuntores
 - Ajustes control desviación regulador
 - Gestión de generadores múltiples
 - Transmisores Programables
 - Lógica Programable BESTLogicPlus

Configuración módulo remoto

Entrada n°13	Entrada n°14	Entrada n°15
Configuración de Alarmas No hay	Configuración de Alarmas No hay	Configuración de Alarmas No hay
Temporización de Activación (s) 0	Temporización de Activación (s) 0	Temporización de Activación (s) 0
Texto de la Etiqueta Breaker Status	Texto de la Etiqueta MAINBRKCLOSED	Texto de la Etiqueta INPUT 15
Reconocimiento del contacto Siempre	Reconocimiento del contacto Siempre	Reconocimiento del contacto Siempre

DGC-2020, Entradas Programables, Entradas por contacto

Figura 7-41. Explorador de Configuración, Entradas Programables, Entradas por Contacto

- Haga clic en *Salidas Programables* luego en *Salidas de Contacto*. Seleccione y etiqueta las salidas apropiadas para Cierre de Interruptor (Salidas 5 es por defecto) Abrir Interruptor (Salidas 6 es por defecto). Se está usando salidas de contacto en el DGC-2020 para el control del Gobernador y Regulador de Tensión, la salida de contacto puede ser etiquetada también. La lógica por defecto es Salida 9 =GOV Raise, Salida 10 = GOV Lower, Salida 11 = AVR Raise, y Salida 12 = AVR Lower. Ver Figura 7-42.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > SALIDAS PROGRAMABLES > SALIDAS

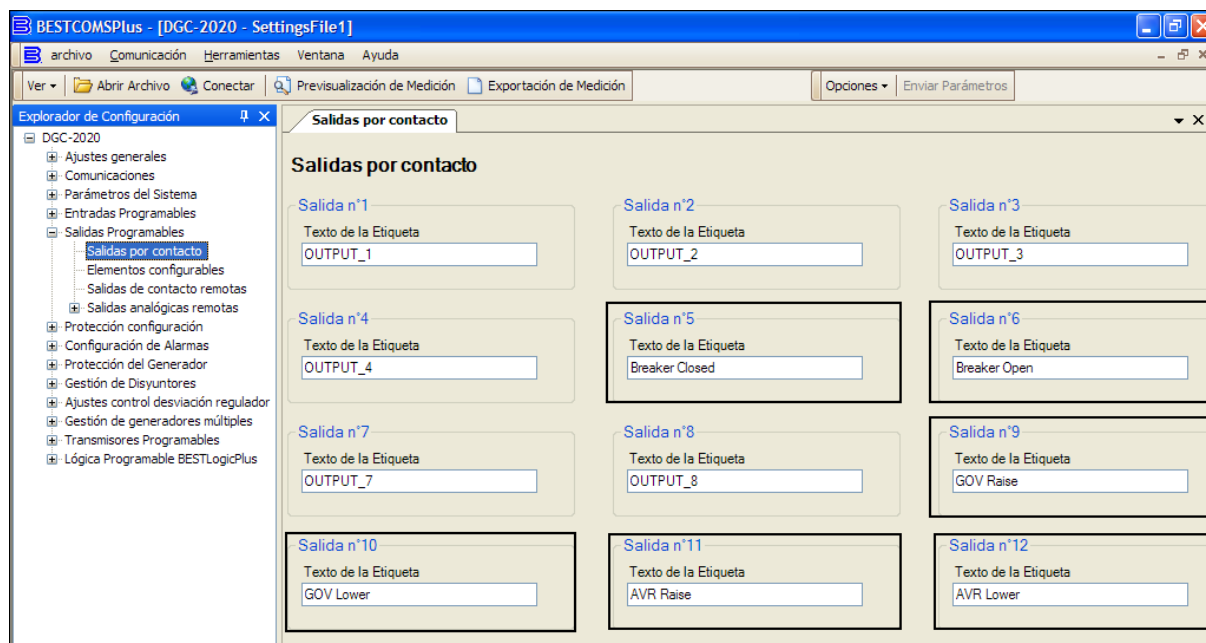


Figura 7-42. Explorador de Configuración, Salidas Programables, Salidas por Contacto

5. Haga clic en *Gestión de Disyuntores* luego en *Material de Disyuntores*. En esta , (Figura 7-43), ingrese los siguientes parámetros:

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > MATERIAL DISYUNTORES

- a. Tiempo de Espera del Interruptor. Este es un intervalo en el cual se espera que el interruptor pase de abierto a cerrado o cerrado a abierto. Si no cambia el estado dentro de un tiempo especificado, la Falla de Apertura del Interruptor Gen o Falla de Cierre del Interruptor Gen es anunciada como un fallas del interruptor del generador, y/o Falla de Cierre de Interruptor de Línea o Falla de Apertura de Interruptor de Línea es anunciada como un fallas del interruptor del línea
- b. Interruptor del Generador:
 - i. Habilita el parámetro *Habilitar Cierre de Bus Muerto* si se desea cerrar a un bus muerto.
 - ii. Ajuste el tipo de contacto y tiempo de pulso si el contacto usado es pulsado.
 - iii. Ajuste el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo usado por el sincronizador anticipador para calcular el ángulo de avance ante del ángulo de deslizamiento de 0 grados al cual enviará el comando de cierre del interruptor.
- c. Ajuste el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo usado por el sincronizador anticipador para calcular el ángulo de avance ante del ángulo de deslizamiento de 0 grados al cual enviará el comando de cierre del interruptor.
 - i. Ajuste el interruptor de línea como está configurado si usa otro, de otro modo déjelo no configurado
 - ii. Si el interruptor de línea está configurado, ajuste el tipo de contacto y tiempo de pulso si el contacto usado es pulsado.
 - iii. Si el interruptor de línea está configurado, ajuste el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo usado por el sincronizador anticipador para calcular el ángulo de avance ante del ángulo de deslizamiento de 0 grados al cual enviará el comando de cierre del interruptor.

Material de Disyuntores					
Material del Disyuntor del Generador			Disyuntor de Generador y de Red		
Configurado	Tipo de Contacto	Duración de Cierre del Disyuntor (ms)	Tiempo de Espera de Cierre de Disyuntor (s)		
☐ No	☐ Impulso	100	0.2		
☒ Sí	☒ Continuo				
Activación de cierre del bus	Configuración de salida con falla del interruptor	Duración de Impulso de Abertura (s)	Intentos de apertura		
☒ Desactivar	☒ Conservar	0.01	1		
☐ Activar	☐ Quitar				
Cierre Habilitado con Gen Muerto	Acción externa de cambio de estado	Duración de Impulso de Cierre (s)	Intentos de cierre		
☒ Desactivar	☒ Ignorar	0.01	1		
☐ Activar	☐ Seguir siempre				
	☐ Seguir en Automático	Retardo para transición (s)	Retardo para reintento (s)		
		0.00	5		
Material del Disyuntor de Red					
Configurado	Tipo de Contacto	Duración de Cierre del Disyuntor (ms)			
☒ No	☐ Impulso	100			
☐ Sí	☒ Continuo				
	Configuración de salida con falla del interruptor	Duración de Impulso de Abertura (s)	Intentos de apertura		
	☒ Conservar	0.01	1		
	☐ Quitar				
	Acción externa de cambio de estado	Duración de Impulso de Cierre (s)	Intentos de cierre		
	☒ Ignorar	0.01	1		
	☐ Seguir siempre				
	☐ Seguir en Automático	Retardo para transición (s)	Retardo para reintento (s)		
		0.00	5		

Figura 7-43. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Material de Disyuntores

6. Haga clic en *Detección de Condición de Bus* bajo la porción de ajuste del Explorador de Configuración *Gestión de Disyuntores*. Esto es donde los parámetros son configurados detectar condiciones de falla y de generador estable. **El parámetros de condiciones del generador y la línea son críticos dados que un interruptor puede ser cerrado solo cuando (1) el generador está estable y (2) el bus está estable o muerto.** Ver Figura 7-44.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > DETEC ESTADO BUS

- Umbral de Bus Muerto y Retardo de Activación. Cuando la tensión del bus está por debajo de este umbral por la duración igual al retardo de activación el bus es considerado "Muerto".
- Umbrales de Sobre y Sub Tensión Estable del Gen y Umbrales de Sobre y Sub Frecuencia y tiempos Retardo de Activación de Falla del Gen. Cuando la tensión y frecuencia del generador están entre los rangos especificados por un tiempo igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el generador se considera "Estable". De lo contrario se considera "En Falla"
- Umbrales de Sobre y Sub Tensión Estable de la Barra y Umbrales de Sobre y Sub Frecuencia y tiempos Retardo de Activación de Falla del Bus. Cuando la tensión y frecuencia de la barra están entre los rangos especificados por un tiempo igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el barra se considera "Estable". De lo contrario se considera "En Falla"

Detección de la Condición del Bus					
Detección del Generador					
Ajuste Condiciones del Generador					
Umbral de Gen Muerto	Retardo Activado Gen Muerto (s)	Retardo Activación Gen Muerto (s)			
30 V	0.1	0.1			
0.063 Per Unit					
Generador estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Retardo Activación Gen Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	
Detección del Bus					
Configuración de las Condiciones del Bus					
Límite de Bus Inactivo	Temporización de Activación por Bus Inactivo (s)	Temporización de Activación por Fallo del Bus (s)			
30 V	0.1	0.1			
0.063 Per Unit					
Bus estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)	Pérdida de señal	Excitación (V L-L)	Pérdida de señal		
130 V	127 V	115 V	117 V		
0.271 Per Unit	0.265 Per Unit	0.240 Per Unit	0.244 Per Unit		
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación	Pérdida de señal	Excitación	Pérdida de señal		
62.00 Hz	61.80 Hz	58.00 Hz	58.20 Hz		
1.0333 Per Unit	1.0300 Per Unit	0.9667 Per Unit	0.9700 Per Unit		
Temporización de Activación por Bus Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	

Figura 7-44. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Material de Disyuntores, Detección de Condición de Bus

- Luego, haga clic en *Sincronizador* bajo la sección *Gestión de Disyuntores* del Explorador de Configuración. Ver Figura 7-45.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > SINCRONIZER

Figura 7-45. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Material de Disyuntores, Sincronizador

Sincronizador Anticipador vs. Fase Enganchada

Si Lazo de Fase enganchado es seleccionado, el sincronizador llevará el ángulo entre el generador y el bus a cero, y llevará la tensión entre el generador y el bus así las diferencias es menos que la diferencia permitida establecida por el usuario.

Si sincronización *Anticipativo* es seleccionada, el sincronizador controla el desplazamiento de frecuencia entre el generador y el bus. El sincronizador calcula el tiempo de la señal de cierre para permitir al interruptor del generador ser cerrado cuando el ángulo de fase entre las dos fuentes es cero grados. Este calculo toma en cuenta la tase de deslizamiento, el tiempo de cierre del interruptor y las diferencias de ángulos de fase.

Para cualquier tipo de sincronizador, necesitará ingresar ajustes para los siguientes parámetros:

- Tipo de Sincronizador. Seleccione Anticipativo o Bucle de Bloqueo de Fase como tipo de sincronizador.
- Frecuencia de Desplazamiento. El ajuste de frecuencia de desplazamiento es la máxima frecuencia de desplazamiento que es en efecto para que un cierre del interruptor ocurra.
- Ventana de Tensión. La ventana de tensión es el máximo porcentaje de diferencia de tensión entre el generador y el bus que esta en efecto para que el cierre del interruptor ocurra.
- Límite Control de Deslizamiento Min/Max. (Sincronizador de fase Enganchada únicamente) Estos ajustes provee control de frecuencia de deslizamiento mientras está en sincronización de fase enganchada.
- Angulo de Cierre del Interruptor. (Sincronizador de fase únicamente). El ángulo de cierre del interruptor es el máximo ángulo de fase desde ángulo de fase 0 grados que es en efecto para que un cierre del interruptor ocurra. Esto es a veces referido como “ventana de ángulo” o “ventana de fase”
- Temporización de Activación por Sincronismo. El retardo de activación de sincronización es la duración de tiempo para la sincronización de las condiciones se deben cumplir. Tensión del generador y del bus debe situarse dentro del rango aceptable para la duración del retardo de activación de sincronización. Además, la siguiente condición debe cumplirse cuando está en modo Lock de Fase. Ángulos del generador y bus de fase debe situarse dentro del rango de ángulo de cierre disyuntor aceptable para la duración del retardo de activación de sincronización.
- Temporización de Activación por Fallo de Sincronización. El retardo de fallo de sincronismo es el tiempo máximo permitido para que la sincronización ocurra. Si el retardo de falla de sincronismo expira antes que el cierre del interruptor ocurra, una prealarma de Falla de Sincronismo es anunciada, y el sincronizador es reseteado. El

intento de sincronización e abortado si el retardo de falla de sincronización expira. Esto está ajustado para permitir amplio tiempo para que la sincronización y cierre del interruptor ocurra.

- h. FGen > FBus. Habilite frecuencia del generador > frecuencia del bus se desea. Habilitando Fgen > Fbus forzará a que kW sean sacados del generador cuando el interruptor sea cerrado.
 - i. VGen > VBus. Habilite Tensión del generador > Tensión de bus se desea. Habilitando Vgen > Vbus asegurará que vars fluyan fuera del generador cuando el interruptor es cerrado.
8. Haga clic en *Ajustes Control Desviación del Regulador* entonces en clic en *Ajustes Desviación Control AVR* en el Explorador de Configuración. Si se usa el DGC-2020 únicamente, seleccione *Contacto* como tipo de salida de control de desviación. Luego seleccione *Continuo* o *Proporciona* como tipo de salida de control de desvío.

Si se usa el DGC-2020 en conjunto con un LSM-2020, usted puede elegir seleccionar *Analógica* como el tipo de salida de control de desvío. Si esto está elegido, también puede requerir ingresar ganancias y ganancias de lazo del controlador PID de tensión. Este ajuste puede haber sido ajustado APRA alcanzar la repuesta deseada desde el regulador de tensión. Procedimientos de sintonización de controladores puede ser encontrada en el Apéndice C, *Ajustes de Sintonización PID*. Ver Figura 7-46

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CTL DESVIACIO > CONTROL DESVÍO AVR

Figura 7-46. Explorador de Configuración, Ajustes de Control de Desviación, pantalla Ajustes control desviación AVR

9. Luego, haga clic en la *Ajuste Control de Desviación del Regulador*. Estos parámetros para el control de desviación del regulador son similares a aquellos de control de desviación del AVR, y son enviados en una manera similar. Siga los mismos pasos que para la configuración del control de desviación del AVR. Ver Figura 7-47.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CTL DESVIACIO > CONTROL DESVÍO REGUL

Ajustes control desviación regulador

Tipo salida control de desviación Contacto	Ancho de Impulso de Corrección (s) 0.0	kW	
Tipo contacto control de desviación Continuo	Intervalo de Impulsos de Corrección (s) 0.0	Control de carga habilitado Activar	Porcentaje Droop (%) 0.000
		Interface Reparto de Carga Analógico	Punto de consigna apertura disyuntor (%) 0.0
Velocidad		Ganancia proporcional (Kp) 1.000	Ganancia de estatismo 1.000
Ganancia proporcional (Kp) 1.000	Ajuste Habilitado Activar	Ganancia integral (Ki) 0.100	Velocidad rampa (%/s) 20.0
Ganancia integral (Ki) 0.100	Banda inactiva para ajustes (Hz) 0.10	Ganancia derivada (Kd) 0.000	Reducción de exceso de rampa (%) 0
Ganancia derivada (Kd) 0.000	Punto de consigna Trim de velocidad (Hz) 60.00	Constante derivativa de filtro (td) 0.000	Nivel carga básica (%) 0.0
Constante derivativa de filtro (td) 0.000	Desviación Velocidad Remota No hay	Ganancias de bucle abierto(Kg) 0.100	Fuente de nivel de carga básica Ajuste del usuario
Ganancias de bucle abierto(Kg) 0.100	Desviación Velocidad Remota (%) 2.00	Ganancia en paralelo con alimentación 1.000	Carga básica analóg máx (%) 100.0
			Carga básica analóg mín (%) 0.0

Figura 7-47. Explorador de Configuración, Ajustes de Control de Desviación, pantalla Ajustes control desviación regulador

10. Si está usando el LSM-2020 para controlar el regulador de tensión con una señal analógica de entrada, haga clic en *Gestión de Generadores Múltiples y Salida AVR*. En esta , usted debe seleccionar los parámetros de salida de desviación y niveles como los requiera su regulador de tensión. Ver Figura 7-48.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > SALIDA ANALÓGICA AVR

Salida AVR

Tipo salida
Tensión

Respuesta
Aumento

Corriente de salida mín. (mA)
4.00

Corriente de salida máx. (mA)
20.00

Tensión de salida mín. (V)
-10.00

Tensión salida máx. (V)
10.00

Figura 7-48. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Salida AVR

Ajustes deberían ser ingresados para cada uno de los siguientes parámetros cuando sea apropiado:

- Tipo de Salida.** Seleccione si la señal de Bias del AVR sería de *Tensión* o *Corriente*.
- Respuesta.** Seleccione *Aumento* o *Reducción*. Aumento debería ser seleccionado si un aumento en los parámetros de salida resulta en un aumento de la tensión del generador.
- Corriente de Salida Min (mA) y Corriente de Salida Max (mA).** Si el *Tipo de Salida* es *Corriente*, estos parámetros deben ser configurados. Ajuste la corriente mínima y máxima a un rango igual a al rango de entrada de tensión de desviación para la tensión del regulador. El rango en estos parámetros es 4 ma a 20 ma.
- Tensión de Salida Min (mA) y Tensión de Salida Max (mA).** Si el *Tipo de Salida* es *Tensión*, estos parámetros deben ser configurados. Ajuste la tensión mínima y máxima a un rango igual a al rango de entrada de tensión de desviación para la tensión del regulador. El rango en estos parámetros es -10V a +10V.

11. Luego, haga clic en *Salida del Regulador* y seleccione los parámetros de salida de desviación apropiados. Estos parámetros son idénticos a aquellos de salida del AVR, y deberían ser enviados en una manera similar. Ver Figura 7-49.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > SALIDA ANALÓGICA GOV

Salida regulador

Tipo salida
Tensión

Respuesta
Aumento

Corriente de salida mín. (mA)
4.00

Corriente de salida máx. (mA)
20.00

Tensión de salida mín. (V)
-10.00

Tensión salida máx. (V)
10.00

Figura 7-49. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Salida del Regulador

12. Configure una lógica programable para permitir al DGC-2020 sincronizarse con el generador y cerrar el interruptor del generador. En la Lógica Programable del BESTlogicPlus, haga clic en los *Elementos* y arrástrelo el elemento Interruptor Gen en su lógica principal. Ver Figura 7-50.

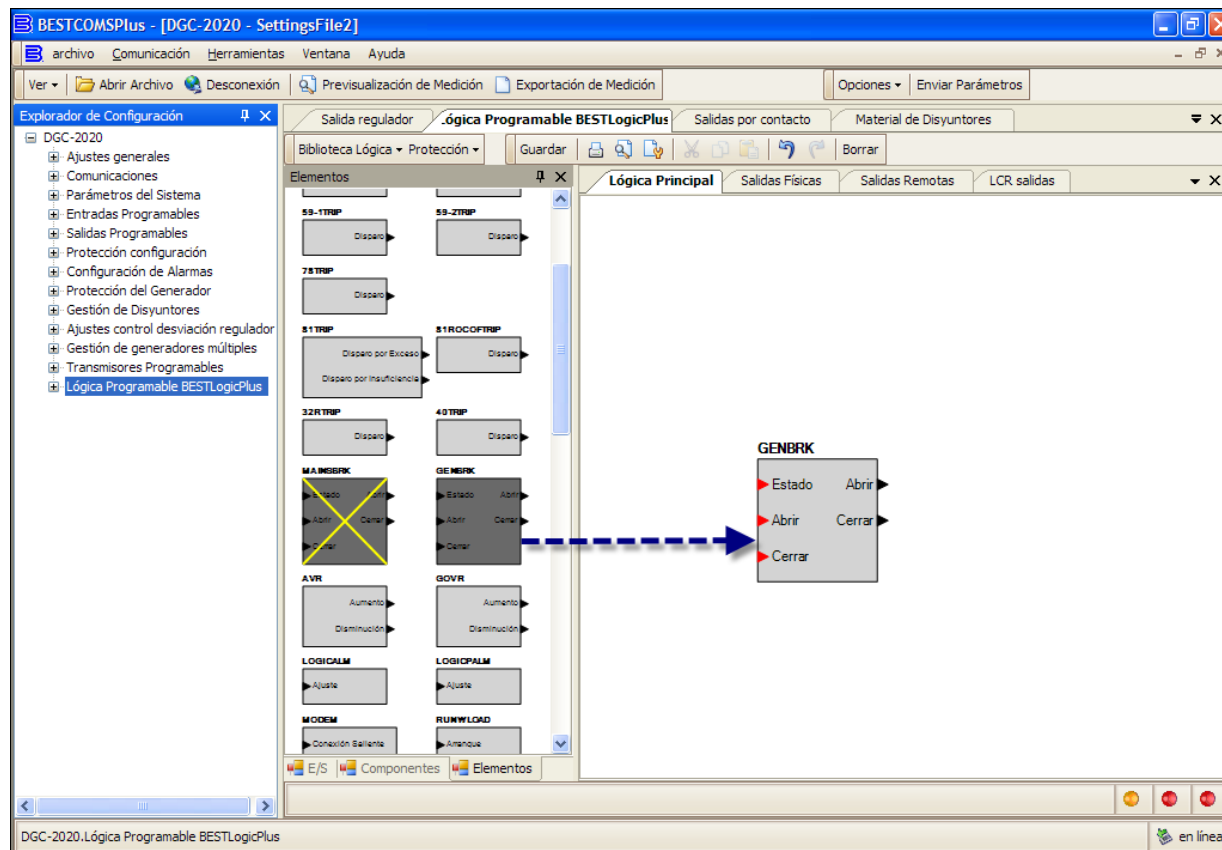


Figura 7-50. Explorador de Configuración, Lógica Programable del BESTlogicPlus (Paso 12)

13. Luego, haga clic en partitura *E/S*, arrastre las entradas asignadas en el paso 3 a la lógica principal, y conéctelas a la entrada apropiada o salida del bloque del Interruptor del Generador. Note que el “Open Gen Breaker” y “Close Gen Breaker” son entradas al bloque del interruptor del generador, y son usadas para requerir una apertura o cierre del interruptor a través de una entrada de contacto. Las “Gen 52 Open” y “Gen 52 Close” son salidas desde el DGC-2020 al interruptor físico. El DGC-2020 abre y cierra el interruptor del generador a través de estas señales de control. Ver Figura 7-51.

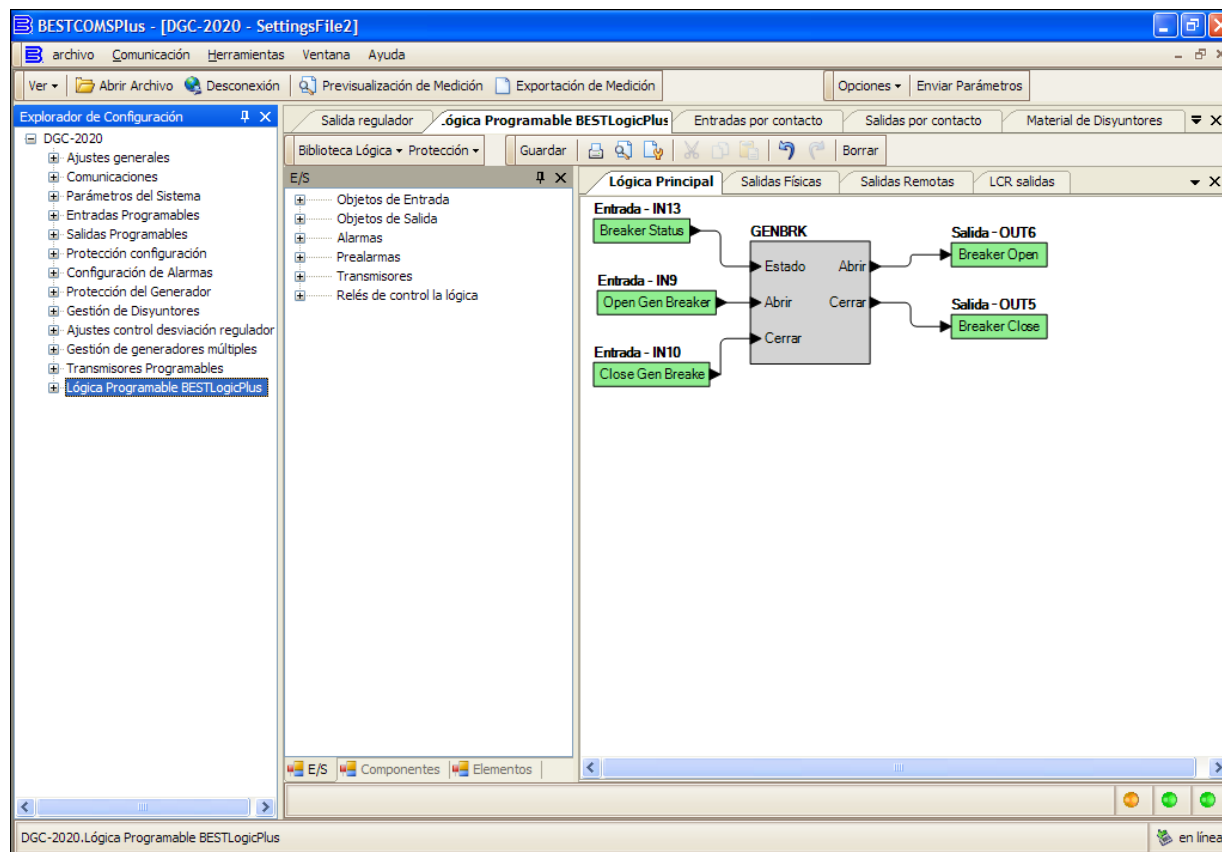


Figura 7-51. Explorador de Configuración, Lógica Programable del BESTLogicPlus (Paso 13)

14. Si está usando el LSM-2020 para desviar el regulador de tensión y el gobernador, ninguna configuración es necesaria. Si usa una salida de contacto, los contactos de salida debería ser configurados para manejar éstas funciones. En la lógica programable, haga clic en la partitura *Elementos*. Ubique y arrastre los bloques lógicos de AVR y Regulador en la lógica principal. Ver Figura 7-52

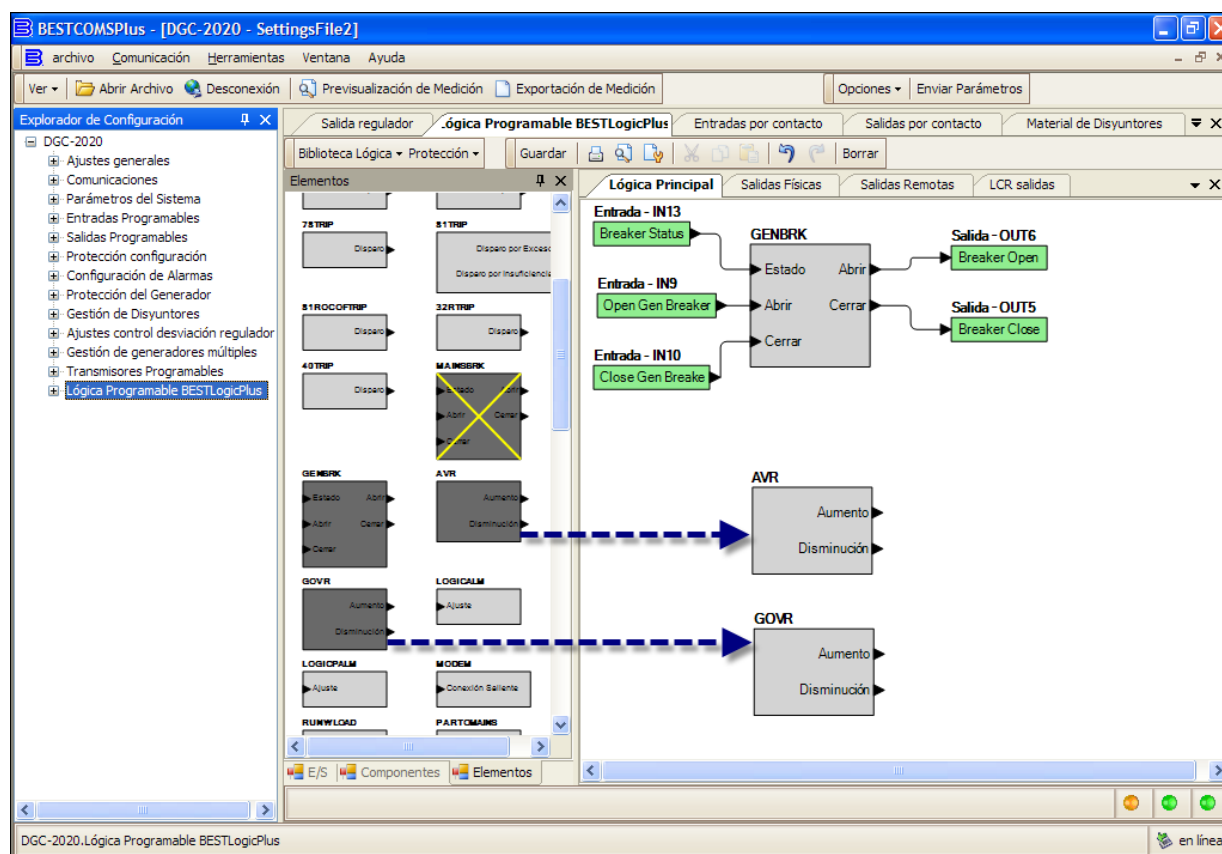


Figura 7-52. Explorador de Configuración, Lógica Programable del BESTLogicPlus (Paso 14)

15. Luego, haga clic en la partitura *E/S* y arrastre los contactos de salida en la lógica principal. Conecte los bloques Gobernador AVR a la salida correcta. Esto concluye La implementación del sincronizador automático. Ver Figura 7-53.

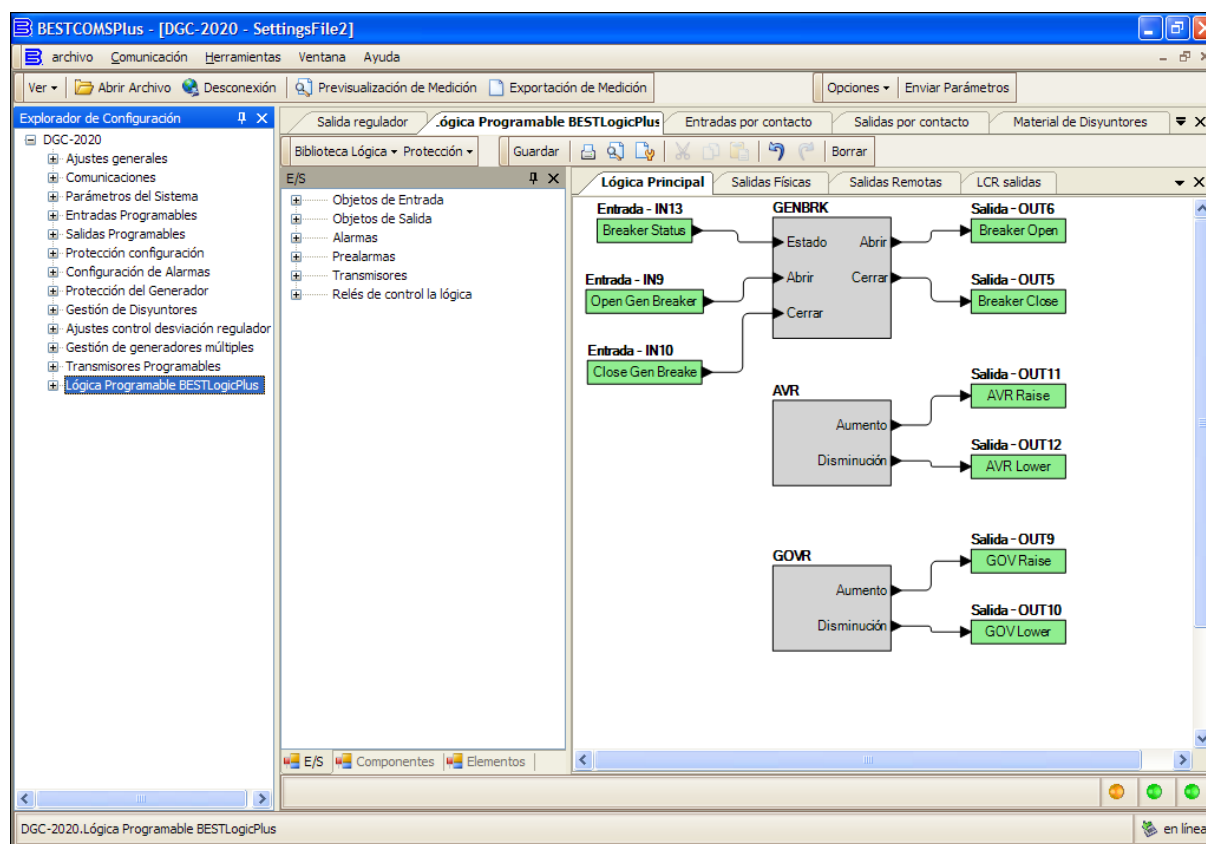


Figura 7-53. Explorador de Configuración, Lógica Programable del BESTLogicPlus (Paso 15)

Configurando un Dgc-2020 y un Lsm-2020 para una Aplicación de Reparto de Carga y Control de Kw

Los siguientes párrafos provee información y procedimientos de configuración para reparto de carga y control de kvar usando el DGC-2020 y LSM-2020.

Descripción General de Reparto de Carga y Teoría de Operación en el DGC-2020

El reparto de carga es necesario cuando múltiples generadores son puestos a un bus común manejando una carga y no conectada a la red; los generadores son la única fuente de energía. Un sistema como este es llamado "Sistema en Isla". El reparto de carga a veces se logra poniendo a todos los gobernadores en modo de estatismo de velocidad; así, cuando la caída de velocidad es empleada, la velocidad del sistema y frecuencia puede no ser mantenida. Como la carga crece la velocidad del sistema cae. Los aceleradores pueden ser ajustados para alcanzar la velocidad deseada, pero si la carga varía, puede ser difícil mantener la velocidad del sistema. En sistemas donde la desviación de la velocidad y frecuencia es problemática, el control de caída de velocidad no es el método de reparto de carga más conveniente.

El reparto de carga asíncrono (velocidad constante) puede lograrse valiéndose de una línea de reparto de carga del sistema o comunicaciones entre los controladores del generador. La electrónica de reparto de carga provee una desviación a las entradas analógicas de desviación del gobernador para implementar reparto de kW entre máquinas. En tales sistemas, todas las máquinas reparten carga igualmente o un porcentaje de capacidad de base. Más aun, muchos dispositivos de reparto de carga incluyen características de Grimm velocidad, la cual activamente controla la velocidad de cada generador en la isla del sistema para mantener la frecuencia deseada del sistema.

El corazón del reparto de carga del sistema es la línea de reparto de carga. La tensión en la línea de reparto de carga estará entre algunos valores mínimos, indicando que el sistema no está cargado, a valores máximos indicando que el sistema está completamente cargado. Midiendo la tensión de la línea

de reparto de carga, el usuraio puede determinar la cantidad de carga del sistema. Si la tensión está a miad de camino entre las tensiones de reparto de carga máxima y minima, es indicado que la carga del sistema está al 50 por ciento de su capacidad.

Cada dispositivo de reparto de carga puede manejar la línea de raparlo de carga con una tensión que es proporcional a su porcentaje de carga. La línea de reparto de carga sale de todos los dispositivos conectados juntos. Así, cada dispositivo de reparto de carga debe contener una resistencia interna entre al manejador de tensión y la salida del línea de reparto de carga para limitar la corriente desde el manejador de tensión. La tensión en el punto de conexión es el promedio de las tensiones de línea de reparto de carga contribuida por cada unidad. La tensión promedio es proporcional al porcentaje promedio de carga de las máquinas.

El objetivo de un sistema de reparto de carga es que todas las máquinas compartan igualmente un porcentaje de la capacidad establecida. Para alcanzar esto, cada maquina contiene un controlador de carga o controlador kW, el cual provee regulación de la kW de salida de la máquina. El ajuste para cada controlador de kW es derivado desde la tensión de la línea de reparto de carga. La tensión de la línea de reparto de carga es medido, escalado, y realimentado al controlador de kW de la máquina. De este modo, el ajuste para el controlador de kW es la carga porcentaje promedio del sistema. Así, cada máquina controlador de kW de maquina está manejando la salida de kW de la maquina a un nivel igual al porcentaje promedio de carga de kW del sistema. El resultado en un sistema correctamente sintonizado es que todas las máquinas comparten kW igualmente en un porcentaje de la capacidad base.

Mientras algunos sistemas más nuevos reemplazan la línea de reparto de carga usando comunicación entre los generadores (comunicaciones inter-grupo electrógeno) la mayoría de las implementaciones de reparto de carga existentes usan una línea de reparto de carga. La Figura 7-54 muestra un diagrama de una línea de reparto de carga como se presenta en este documento.

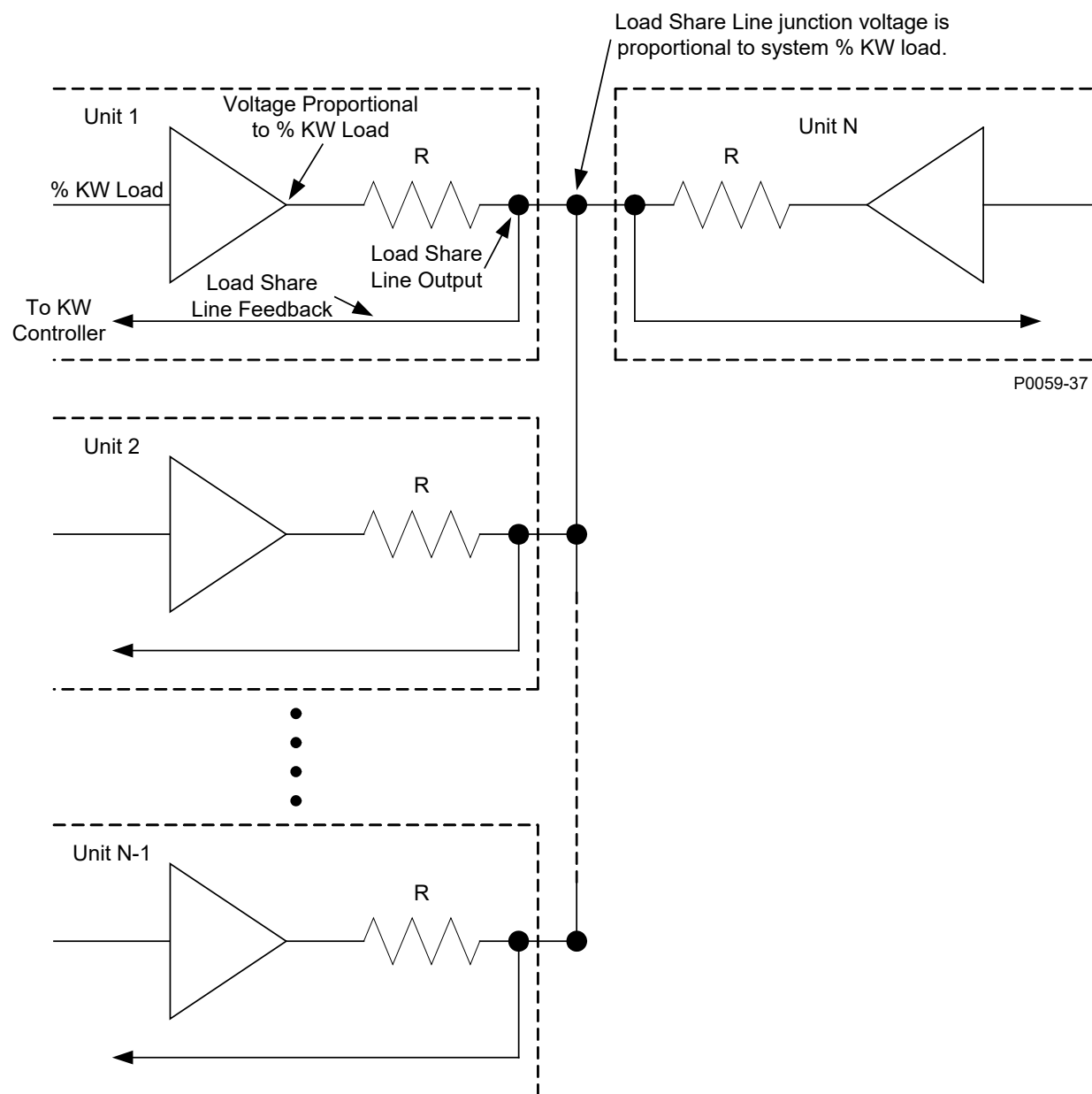


Figura 7-54. Implementación de Línea de Reparto de Carga en un Sistema de N Máquinas

Si una unidad o conjunto de unidades es puesta en paralelo con la red, ellas derivarán su ajuste de control de kW desde el Nivel de Carga Base (%), sin importar la entrada de la línea de reparto de carga. El elemento lógico Paralelo a la Red (ParToMains) en la lógica programable del BESTlogicPlus es uso para indicar al DGC-2020 que está en paralelos a la red.

En resumen, cuando el generador está abierto, el controlador de kW está deshabilitado. Cuando el interruptor del generador está cerrado y la unidad no está en paralelo a la red, la consigna del controlador de kW es derivada de la línea de reparto de carga. Cuando el interruptor del generador está cerrado y la máquina está en paralelo con la red, el controlador de kW usa el ajuste Nivel de Carga Base (%) como su consigna. El estado del interruptor del generador es comunicado al DGC-2020 a través de una entrada de estado en el bloque del interruptor del generador en la Lógica Programable del BESTlogicPlus.

Ajustes son provistos para permitir que un generador rampear hacia arriba su generación de kW para minimizar trastornos en el sistema cuando pasa de un sistema que no tiene reparto de carga. Una transición similar rampeada hacia abajo es también implementada cuando el generador es traído fuera de línea.

Cada módulo de reparto de carga tiene un conjunto de contactos internos que físicamente lo desconectan del circuito de la línea de reparto de carga cuando el generador está fuera de línea. Estos contactos están abiertos cuando el interruptor del generador de la unidad está abierto.

En sistemas que emplean comunicaciones para implementar reparto de carga, cada generador en el sistema difunde su carga de manera unitaria. Una máquina que marcha a un nivel de kW igual al 80% de sus kW nominales está cargada a un nivel de 0.8 por unidad. Cada máquina entonces calcula la carga promedio por unidad del sistema y fija el punto de ajuste del controlador de kW a ese nivel. Así, todas las máquinas repartirán por igual por unidad.

Descripción General del Control de kvar y Teoría de Operación en el DGC-2020

El DGC-2020 y el LSM-2020 pueden proporcionar control de kVar del sistema. Cuando el disyuntor del generador está abierto, la unidad funciona en modo de caída de tensión. Cuando el disyuntor del generador está cerrado y el generador forma parte de un sistema en isla (el sistema no está conectado en paralelo con la red), la unidad comparte kVar con otras máquinas del sistema a través de las comunicaciones internas del grupo electrógeno. Cada generador del sistema difunde su carga de kvar de manera unitaria. Una máquina que funciona a un nivel de kvar equivalente al 80% de sus kW Nominales multiplicados por su Factor de potencia nominal (esto es, kvar Nominal) se carga a un nivel de 0.8 por unidad. Cada máquina entonces calcula la carga promedio en kvar unitario del sistema y fija a ese nivel el punto de ajuste del controlador de kvar. Así, todas las máquinas repartirán por igual por unidad.

Cuando el sistema está conectado en paralelo con la red, el controlador de kVar está habilitado y se implementa el control de factor de potencia o kVar según el ajuste del modo de control VAR/PF. El estado del disyuntor del generador se comunica al DGC-2020 a través de la entrada de estado en el bloque del disyuntor del generador en la lógica programable *BESTlogicPlus*.

Cuando el modo control de var es seleccionado y el generador está en paralelo a la red, la consigna de la consigna del controlador de kvar es igual a la Consigna de kvar (%). El ajuste está en unidades de porcentaje de la kvar nominal de la máquina, el cual es calculado de la kW nominal y el Factor de Potencia nominal.

Cuando el modo control de factor de potencia está seleccionado y el generador está en paralelo a la red, la consigna de la consigna del controlador de var es calculada como un porcentaje de la kvar nominal, la cual mantendrá el factor de potencia de la máquina al ajuste Consigna de PF. El elemento lógico Paralelo a la Red (ParToMains) en la lógica programable del *BESTlogicPlus* es usado para indicar al DGC-2020 que está en paralelo a la red.

Configuración del DGC-2020 y el LSM-2020 para Reparto de Carga y/o Control de kW

La configuración de un sistema de reparto de carga y control requiere varios pasos:

1. Cable el DGC-2020, LSM-2020, y cualquier otro dispositivo externo que interactúen con el DGC-2020 o el LSM-2020.
2. Establezca todos los ajustes relativos al DGC-2020 para Configuración Inicial de a Máquina.
3. Configure el control del interruptor del DGC-2020.
4. Configure la función del sincronizador (si es usada).
5. Configure los parámetros relativos al reparto de carga y control de kW:
 - a. Habilite el modulo de reparto de carga
 - b. Configure el rango de tensión de la línea de reparto de carga
 - c. Configure la tensión de desvío de salida del AVR o rango de corriente y polaridad
 - d. Configure la tensión de desvío de salida del Gobernador o rango de corriente y polaridad
 - e. Configure los parámetros de kW y control de velocidad
 - f. Cambie los parámetros de tensión y control de kvar
 - g. Configure parámetros de demanda de arrancar/parar relativos (si demanda de arrancar/parar es usado)

- i. Configure parámetros de demanda de demanda arrancar/parar
 - ii. Configure parámetros de secuencia del generador
 - iii. Configure parámetros de la red del generador
 - iv. Configure los parámetros Ethernet del LSM-2020
- h. Sintonice los controladores de kW, kvar, velocidad, y tensión

Configuraciones de algunos de estos parámetros está ya cubierta en las otras secciones del manual de instrucción del DGC-2020; será dirigido a las secciones de este manual cuando este sea el caso. Procedimientos detallados de configuración son presentados para aquellos que no son dirigidos a ningún lado.

Procedimiento de Configuración Paso a Paso

1. Cable el DGC-2020, LSM-2020, y cualquier otro dispositivo externo que interactúen con el DGC-2020 o el LSM-2020. Descripciones de las conexiones del DGC-2020 y diagramas mostrando esquemas de cableado típicos para un DGC-2020 en un generador en varios esquemas de conexión (monofásico AB, monofásico AC, Y, Delta, etc.) son encontrados bajo *Conexiones*.

Descripciones de las conexiones del LSM-2020 y diagramas mostrando esquemas típicos para conectar el DGC-2020 y el LSM-2020 en varias máquinas las que van en paralelo juntas para formar un sistema de reparto de carga son encontrados bajo *Instalación*. En la Sección 8, *LSM-2020 (Módulo de Reparto de Carga)*

2. Establezca todos los ajustes relativos al DGC-2020 para Configuración Inicial de a Máquina. La configuración Inicial de la Máquina debería ser realizada de acuerdo a los párrafos titulados *Configuración Inicial del DGC-2020* bajo *Configuración del DGC-2020*.
3. Configure el control del interruptor del DGC-2020. Si el DGC-2020 está controlando el interruptor del generador en el sistema, debería ser configurado de acuerdo a los párrafos titulado *Control de del Interruptor del Generador y la Línea*. Si el interruptor está controlado por una celda externa, la mayoría de esto puede ser omitido. De todos modos, es todavía necesario implementar una entrada de contacto al bloque del interruptor del generador en la lógica programable del BESTlogicPlus para indicar el estado del interruptor del generador al DGC-2020. El DGC-2020 no compartirá carga o controlará kW o kvar a menos que reciba una indicación que el interruptor está cerrado.
4. Configure la función del sincronizador. Si la opción del sincronizador en el DGC-2020 es usada para sincronizar el DGC-2020 al bus del generador o a la red, debería ser configurado de acuerdo a los párrafos titulados *Configuración del Sincronizador*. Si un sincronizador externo es usado para sincronización y también está configurada el reparto de carga del DGC-2020, consideraciones de cableado especial es requerida para evitar que ambos el LSM-2020 y el sincronizador externo traten de llevar la desviación del AVR y el Gobernador al mismo tiempo. Ejemplos de tales esquemas de cableado son presentados en los párrafos titulados *Conectando un Dispositivo Externo de Control con un Sistema DGC-2020 – LSM-2020* bajo *Aplicación* en Sección 8, *LSM-2020 (Módulo de Reparto de Carga)*.
5. Configure lo parámetros relativos al reparto de carga y control de kW.
 - a. Habilite el modulo de reparto de carga. La configuración del modulo de reparto de carga es encontrada en BESTCOMSPPlus bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN > DGC-2020 > AJUSTES DEL SISTEMA > CONFIGURACIÓN DEL MÓDULO REMOTO. Ver Figura 7-55.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > PARÁM SISTEMA > AJUSTE MÓDULO REMOTO

- i. Habilite el modulo de reparto de carga hacienda clic en *Activar* bajo los ajustes modulo de reparto de carga.
- ii. Dirección J1939 LSM - Ingrese la dirección J1939 que utilizará el LSM-2020. En general, esta dirección no se deberá cambiar a menos que esté en uso en otra parte de la red CANbus.
- iii. Fuente de entrada auxiliar de LSM - Seleccione *Local* si se utilizarán valores de entrada medidos localmente. Seleccione *Administrador del sistema* si se utilizarán

valores de entrada medidos correspondientes a la unidad designada como administrador del sistema.

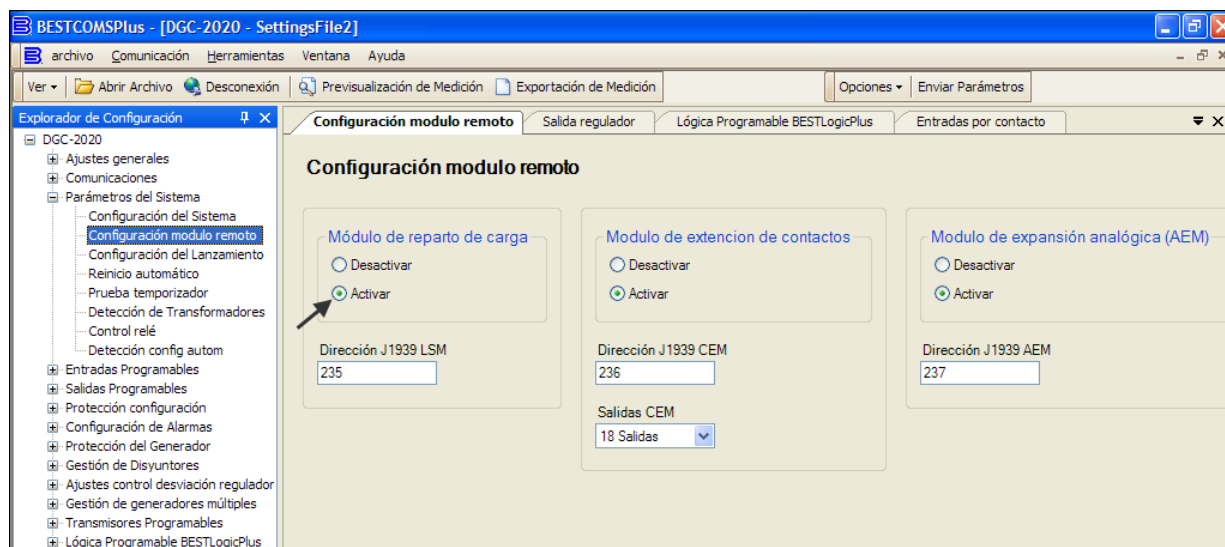


Figura 7-55. Explorador de Configuración, Parámetros del Sistema, Configuración Módulo Remoto

- b. Configure el rango de tensión de la línea de reparto de carga. Si el equipo de reparto de carga no es producido por Basler Electric, el rango de la tensión de reparto de carga utilizado por el equipo debe ser determinado. Si el rango de tensión del DGC-2020 configurado no coincide con los dispositivos, el correcto reparto de carga no ocurrirá. Si todos los dispositivos son Basler Electric, un rango de 0 a 10 V es un rango conveniente. Los ajustes para el rango de tensión de la línea de reparto de carga son encontrados en BESTCOMSPlus bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN>DGC-2020>GESTION DE GENERADORES MÚLTIPLES>SALIDA REPARTO DE CARGA. Ver Figura 7-56.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > LÍNEA REPARTO CARGA

Salida reparto de carga

Tensión máx. (V)

10.00

Tensión mín. (V)

-10.00

Figura 7-56. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Salida Reparto de Carga

- i Tensión Max (V) – Este ajuste define el valor de tensión que representa 100% de kW de carga del sistema.
- ii Tensión Min (V) - Este ajuste define el valor de tensión que representa 0% de kW de carga o no carga del sistema. Tenga cuidado de no intercambiar el min. y Max. Si el min. y el Max fueran intercambiados en todas las máquinas, el sistema probablemente trabaje; de otro modo, las máquinas configuradas correctamente tratarán de motorizar a aquellas con min. y Max intercambiado.
- iii Una vez que la máquina está configurada y operando correctamente, la tensión de la línea de reparto de carga puede ser medida para determinar la carga del sistema. Si la tensión es 33% del rango por encima del máximo, el sistema está 33% cargado. Si está 75% arriba del mínimo, el sistema está 75% cargado. Esto muestra por qué es un rango de 0 a 10 volts es conveniente. Por ejemplo, multiplique la tensión por 10 para determinar el porcentaje de carga del sistema. 7.5 volts es 75% de carga.

- c. Configure la tensión de desvío de salida del AVR o rango de corriente y polaridad. Antes de esto, el rango de tensión o corriente de la señal de entrada de desviación del AVR debe ser determinado. Si los rangos programados no coinciden con lo que es usado en la entrada de desviación del AVR, comportamiento impredecible o indeseado del sistema es probable que ocurra.

Ajustes para tensión de desvío de salida del AVR o rango de corriente y polaridad son encontrados en BESTCOMS*Plus* bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN>DGC-2020>GESTION DE GENERADORES MÚLTIPLES>SALIDA AVR. Ver Figura 7-57.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > SALIDA ANALÓGICA AVR

Figura 7-57. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Salida AVR

- i Tipo de Salida – Seleccione *Corriente* o *Tensión*, dependiendo del tipo de salida.
 - ii Respuesta – Seleccione *Aumento* o *Reducción*. Si un nivel alto de desviación causa que el AVR suba la tensión de salida del generador; seleccione *Reducir* si un nivel más alto de desviación causa que el AVR baje la tensión de salida del generador.
 - iii Corriente de Salida Min (mA) – Este ajuste define el mínimo nivel de corriente de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Corriente*.
 - iv Corriente de Salida Max (mA) – Este ajuste define el máximo nivel de corriente de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Corriente*.
 - v Tensión de Salida Min (mA) – Este ajuste define el mínimo nivel de tensión de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Tensión*.
 - vi Tensión de Salida Max (mA) – Este ajuste define el máximo nivel de tensión de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Tensión*.
- d. Configure la tensión de desvío de salida del Gobernador o rango de corriente y polaridad.
- Antes de hacer esto, el rango de tensión o corriente de la señal de entrada de desviación del gobernador debe ser determinado. Si los rangos programados no coinciden con lo que es usado en la entrada de desviación del gobernador, comportamiento impredecible o indeseado del sistema es probable que ocurra.

Ajustes para tensión de desvío de salida del gobernador o rango de corriente y polaridad son encontrados en BESTCOMS*Plus* bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN > DGC-2020 > GESTION DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA DE REGULADOR Ver Figura 7-58.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > SALIDA ANALÓGICA GOV

- i Tipo de Salida – Seleccione *Corriente* o *Tensión*, dependiendo del tipo de salida

- ii Respuesta – Seleccione *Aumento* o *Reducción*. Si un nivel alto de desviación causa que el AVR suba la tensión de salida del generador; seleccione *Reducir* si un nivel más alto de desviación causa que el AVR baje la tensión de salida del generador.
- iii Corriente de Salida Min (mA) – Este ajuste define el mínimo nivel de corriente de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Corriente*.
- iv Corriente de Salida Max (mA) – Este ajuste define el máximo nivel de corriente de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Corriente*.
- v Tensión de Salida Min (mA) – Este ajuste define el mínimo nivel de tensión de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Tensión*.
- vi Tensión de Salida Max (mA) – Este ajuste define el máximo nivel de tensión de desviación del AVR si el *Tipo de Salida* está puesto en *Tensión*.

Salida regulador

Tipo salida
Tensión

Respuesta
Aumento

Corriente de salida mín. (mA)
4.00

Corriente de salida máx. (mA)
20.00

Tensión de salida mín. (V)
-10.00

Tensión salida máx. (V)
10.00

Figura 7-58. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Salida Regulador

- e. Configure los parámetros de kW y control de velocidad.

Los ajustes para los parámetros de control de velocidad y kW son encontrados en BESTCOMSP^{Plus} bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN>DGC-2020 > AJUSTES CONTROL DESVIACIÓN > AJUSTES CONTROL DESVIACIÓN REGULADOR. Ver Figura 7-59.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > CTL DESVIACIO > CONTROL DESVIÓ REGUL

Ajustes control desviación regulador

Tipo salida control de desviación
Contacto

Ancho de Impulso de Corrección (s)
0.0

Tipo contacto control de desviación
Continuo

Intervalo de Impulsos de Corrección (s)
0.0

Velocidad

Ganancia proporcional (Kp)
1.000

Ajuste Habilitado
Activar

Ganancia integral (Ki)
0.100

Banda inactiva para ajustes (Hz)
0.10

Ganancia derivada (Kd)
0.000

Punto de consigna Trim de velocidad (Hz)
60.00

Constante derivativa de filtro (td)
0.000

Desviación Velocidad Remota
No hay

Ganancias de bucle abierto(Kg)
0.100

Desviación Velocidad Remota (%)
2.00

kW

Control de carga habilitado
Activar

Interface Reparto de Carga
Análogo

Ganancia proporcional (Kp)
1.000

Ganancia integral (Ki)
0.100

Ganancia derivada (Kd)
0.000

Constante derivativa de filtro (td)
0.000

Ganancias de bucle abierto(Kg)
0.100

Ganancia en paralelo con alimentación
1.000

Porcentaje Droop (%)
0.000

Punto de consigna apertura disyuntor (%)
0.0

Ganancia de estatismo
1.000

Velocidad rampa (%/s)
20.0

Reducción de exceso de rampa (%)
0

Nivel carga básica (%)
0.0

Fuente de nivel de carga básica
Ajuste del usuario

Carga básica analóg máx (%)
100.0

Carga básica analóg mín (%)
0.0

Figura 7-59. Explorador de Configuración, Ajustes Control Desviación, pantalla Ajustes control desviación regulador

- i Tipo de Salida de Control de Desviación - Seleccione *Contacto* o *Analógica*, de acuerdo a la implementación de la máquina.
- ii Tipo de Contacto Control de Desviación - Selecciones *Continuos* o *Proporcional*, dependiendo del tipo de contacto de salida. Proporcional es una implementación basada en PWM. El ciclo de trabajo crece cuando más salida de control es requerida. Este parámetro no puede ser programado si el *Tipo de Salida de Control de Desviación* está puesta a *Analógico* dado que no es aplicable a salidas analógicas.
- iii Intervalo de Impulso de Corrección – Este parámetro define la duración en segundos entre la salida de pulsos para salidas de contacto proporcionales. Esta es la inversa de la frecuencia de los pulsos. Este parámetro no puede ser programado si el *Tipo de Salida de Control de Desviación* está puesta a *Analógico* o el tipo de *Contacto Control Desviación* está en *Continuo* dado que no es aplicable en ningún caso.
- iv Ancho de Pulso de Corrección – Establece el máximo ancho de un pulso de salida de contacto para salidas de contacto proporcionales. Este es el máximo tiempo en “encendido” permitido para las salidas proporcionales. Este parámetro no puede ser programado si el Tipo de Salida de Control de Desviación está puesta a *Analógico* o el tipo de Contacto Control Desviación está en *Continuo* dado que no es aplicable en ningún caso.
- v Activación el Trim de Velocidad – El trim de velocidad mantiene el sistema a la consigna de trim de velocidad cuando el interruptor del generador está cerrado y el generador es parte de una sistema en isla, i.e. no en paralelo con la red. Esto mantiene la frecuencia del sistema isla para compensar por desviación de frecuencia que ocurran por posibles “golpes” del sistema al seguir la máquina y apagar el bus. Generalmente se recomienda que el trim de velocidad esté habilitado. De todos modos, si un POT de velocidad externo es usado para control de velocidad del cliente, la función de trim de velocidad mantendrá la referencia de trim de velocidad sin importar la posición del POT. Efectivamente el POT de velocidad es deshabilitado.

El controlador de velocidad está activo bajo dos conjuntos de circunstancias: (1) el sincronizador está activo y desviando la velocidad del motor para alcanzar alineamiento de fase AC a través del interruptor que está siendo sincronizado o (2) el interruptor del generador está cerrado y *Activación el Trim de Velocidad* está *Activo* y el generador NO está en paralelo con la red como lo indica el elemento lógico (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus

- vi Ganancias del Controlador de Velocidad (K_p , K_i , K_d , T_d , K_g) – Hay cuatro Proporcional - Integral - Derivativa (PID) controladores involucrados cuando un DGC-2020 y LSM-2020 son usados en sistema de reparto de carga o control de carga. Las ganancias de los controladores son discutidas abajo. Las ganancias del controlador son configuradas como parte del proceso de sintonización. Los procesos de sintonización para todos los controladores PID son presentados en el Apéndice C, *Sintonización de Ajustes PID*. La sintonización del controlador es realizada luego de que todos los ajustes han sido configurados y es el último paso en configurar un DGC-2020 y LSM-2020 para reparto de carga o control de carga.

Las ganancias del controlador de velocidad son:

- (1) Controlador de Velocidad K_p – Ganancia Proporcional
- (2) Controlador de Velocidad K_i - Ganancia Integral
- (3) Controlador de Velocidad K_d - Ganancia Derivativa
- (4) Controlador de Velocidad T_d – Constante de tiempo del filtro derivativo
- (5) Controlador de Velocidad K_g - Ganancia de Lazo, debe ser distinto de cero para que el control ocurra

- vii Consigna de Trim de Velocidad (Hz) – Cuando este parámetro está habilitado, el controlador de trim de velocidad mantiene la velocidad del sistema al nivel especificado por el ajuste.
- viii Banda inactiva de Trim de Velocidad - Cuando la diferencia entre la velocidad medida y el punto de ajuste de trim de velocidad es menor que la banda inactiva de trim, el controlador de trim de velocidad lo tratará como un error de cero. Si el funcionamiento del sistema parece "nervioso" cuando el trim de velocidad está habilitado, establecer una banda inactiva no cero podría proporcionar un funcionamiento más fluido del sistema. Además, si las máquinas parecen no compartir kW de forma equitativa cuando el trim de velocidad está activado, es probable que establecer una banda inactiva no cero pueda hacer que se compartan mejor los kW.
- ix Desvío de Velocidad Remota - El ajuste Remote Speed Bias (Desvío de velocidad remota) permite desviar la velocidad de un grupo de generadores en un bus, en un intervalo máximo de $\pm 5\%$, para sincronizar el servicio. Cuando el ajuste Remote Speed Bias (Desvío de velocidad remota) se configura para la entrada del LSM-2020 o en una entrada del AEM-2020, el punto de ajuste de velocidad se calcula según la entrada analógica específica.
- x Desvío de Velocidad Remota (%) - El ajuste Remote Speed Bias (%) (Desvío de velocidad remota) corresponde al intervalo máximo y mínimo de entrada analógica.
- xi Control de Carga de kW Habilitado - Seleccione *Habilitado* cuando reparto de carga y control kW son requeridos.
- xii Ganancias del Controlador de kW (Kp, Ki, Kd, Td, Kg) – Hay cuatro Proporcional - Integral - Derivativa (PID) controladores involucrados cuando un DGC-2020 y LSM-2020 son usados en sistema de reparto de carga o control de carga. Las ganancias de los controladores involucradas con control de kW son discutidas abajo. Las ganancias del controlador son configuradas como parte del proceso de sintonización. Los procesos de sintonización para todos los controladores PID son presentados en el Apéndice C, *Sintonización de Ajustes PID*. La sintonización del controlador es realizada luego de que todos los ajustes han sido configurados y es el último paso en configurar un DGC-2020 y LSM-2020 para reparto de carga o control de carga

Las ganancias del controlador de kW son:

- (1) Controlador de kW Kp – Ganancia Proporcional
- (2) Controlador de kW Ki - Ganancia Integral
- (3) Controlador de kW Kd - Ganancia Derivativa
- (4) Controlador de kW Td – Constante de tiempo del filtro derivativo
- (5) Controlador de kW Kg - Ganancia de Lazo, debe ser distinto de cero para que el control ocurra
- xiii Porcentaje de Caída (%) – Este es el porcentaje de caída de velocidad que es deseado cuando el DGC-2020 esta operando en modo caída de velocidad. Ajustar esto al valor por defecto de cero deshabilita la caída de velocidad.
- xiv Ganancia de Estatismo de Velocidad – Este factor de ganancia es usado para compensar variaciones en los gobernadores y sus sintonizaciones. Luego la sintonización del controlador ha ocurrido, si un porcentaje de caída distinto de cero es deseado, ajuste el valor de porcentaje de estatismo acordemente. Haga una prueba exportando kW, y observe la caída de velocidad. Si el valor observado no coincide con el valor del ajuste de Estatismo, ajuste la ganancia de estatismo como un factor de escala para alcanzar la caída deseada. Por ejemplo, si la caída observada fue únicamente la mitad de lo que se deseaba, ponga el estatismo en dos. Luego, observe que la caída debería corresponderse con el ajuste de

estatismo. Esto puede ser pensado como un “factor indeciso” para alcanzar el ajuste de caída par alas características del gobernador.

- xv Velocidad de Rampa (%) – Esta es la tasa en términos de porcentaje de la kW Nominal de la máquina a la cual la salida de kW del generador rampeará de 0 kW al nivel de demanda de kW requerido cuando el interruptor del generador está cerrado y el generador está en paralelo con la red. El estado de paralelo a la red es indicado al DGC-2020 por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus. Como un ejemplo, asuma que la Velocidad de Rampa está en 10% por segundos. Si la demanda es 50% de la capacidad de la máquina, y el interruptor del generador está cerrado poniendo en paralelo el generador y la red, tomará 5 segundos para que la salida llegue al nivel de requerido. Si la demanda es 80 porcinito, tomará 8 segundos llegar, etc. Esta es la tasa a la cual la máquina rampeará hacia abajo cuando va a fuera de línea en una parada normal de la máquina.
 - xvi Nivel de Carga Base (%) – Cuando el controlador de kW está activo, este ajuste define el nivel de la capacidad de kW nominal de la máquina que el DGC-2020 regulará cuando el generador está en paralelo a la red como es indicado por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus.
 - xvii Fuente de Nivel de Carga Básica – La consigna del controlador para que el controlador de kW (cuando está habilitado) pueda ser le nivel establecido en el ajuste *Nivel de Carga Base (%)*, o puede ser derivado desde una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica). Ajuste esto en *Ajustes del Usuario* o a una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 como requiera la implementación de la máquina.
 - xviii Carga Básica Analog Max (%) – Este ajuste define el valor de kW que indica que la *Fuente de Carga Base* está puesta a una entrada analógica y la entrada está su máximo. Este parámetro no puede seer configurado cuando la *Fuente de Carga Base* está puesta para *Ajuste de Usuario*.
 - xix Carga Básica Analog Min (%) - Este ajuste es el valor de kW indicado cuando *Fuente de Carga Base* está puesta a una entrada analógica y la entrada está su mínimo.
 - xx Consigna de Apertura de Interruptor (%) – Este ajuste especifica el máximo nivel de kW al cual el DGC-2020 abrirá el interruptor del generador luego de descarga antes de la parada normal de la máquina en modo AUTO.
- f. Configure los parámetros de control de tensión y kvar.

Los ajustes para los parámetros de control de tensión y kW son encontrados en BESTCOMSPlus bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN>DGC-2020 > AJUSTES CONTROL DESVIACIÓN > AJUSTES CONTROL DESVIACIÓN AVR. Ver Figura 7-60.

Ruta de Navegación HMI: [CONFIGURACIÓN > CTL DESVIACIO > CONTROL DESVÍO AVR](#)

Figura 7-60. Explorador de Configuración, Ajustes Control Desviación, pantalla Ajustes control desviación AVR

- i Tipo de Salida de Control de Desviación - Seleccione *Contacto* o *Analógica*, de acuerdo a la implementación de la máquina.
- ii Tipo de Contacto Control de Desviación - Selecciones *Continuo* o *Proporcional*, dependiendo del tipo de contacto de salida. Proporcional es una implementación basada en PWM. El ciclo de trabajo crece cuando más salida de control es requerida. Este parámetro no puede ser programado si el *Tipo de Salida de Control de Desviación* está puesta a *Analógico* dado que no es aplicable a salidas analógicas.
- iii Intervalo de Impulso de Corrección – Este ajuste define la duración en segundos entre la salida de pulsos para salidas de contacto proporcionales. Esta es la inversa de la frecuencia de los pulsos. Este parámetro no puede ser programado si el *Tipo de Salida de Control de Desviación* está puesta a *Analógico* o el tipo de *Contacto Control Desviación* está en *Continuo* dado que no es aplicable en ningún caso.
- iv Ancho de Pulso de Corrección – Establece el máximo ancho de un pulso de salida de contacto para salidas de contacto proporcionales. Este es el máximo tiempo en “encendido” permitido par alas salidas proporcionales. Este parámetro no puede ser programado si el *Tipo de Salida de Control de Desviación* está puesta a *Analógico* o el tipo de Contacto Control Desviación está en *Continuo* dado que no es aplicable en ningún caso.
- v Ganancias del Controlador de Tensión (Kp, Ki, Kd, Td, Kg) – Hay cuatro Proporcional - Integral - Derivativa (PID) controladores involucrados cuando un DGC-2020 y LSM-2020 son usados en sistema de reparto de carga o control de carga. Las ganancias de los controladores son discutidas abajo. Las ganancias del controlador son configuradas como parte del proceso de sintonización. Los procesos de sintonización para todos los controladores PID son presentados en el Apéndice C, *Sintonización de Ajustes PID*. La sintonización del controlador es realizada luego de que todos los ajustes han sido configurados y es el último paso en configurar un DGC-2020 y LSM-2020 para reparto de carga o control de carga.

Las ganancias del controlador de velocidad son:

- (1) Controlador de Tensión Kp – Ganancia Proporcional
- (2) Controlador de Tensión Ki - Ganancia Integral
- (3) Controlador de Tensión Kd - Ganancia Derivativa
- (4) Controlador de Tensión Td – Constante de tiempo del filtro derivativo
- (5) Controlador de Tensión Kg - Ganancia de Lazo, debe ser distinto de cero para que el control ocurra
- vi Banda Inactiva de Trim de Tensión - El error Trim de Tensión se calcula como la diferencia entre la tensión medida y el punto de ajuste de trim de tensión dividido por la tensión nominal de la máquina. Cuando esta diferencia es menor que el ajuste de

banda inactiva de trim, el controlador de trim de tensión lo tratará como un error de cero. Si el funcionamiento del sistema parece "nervioso" cuando el trim de tensión está habilitado, establecer una banda inactiva no cero podría proporcionar un funcionamiento más fluido del sistema. Además, si las máquinas parecen no compartir kvar de forma equitativa cuando el trim de tensión está activado, es probable que establecer una banda inactiva no cero pueda hacer que se compartan mejor los kvar.

- vii Desvío de Trim Remoto - El ajuste desvío de trim remoto selecciona una entrada análoga para usar como desvío al punto de ajuste de trim de tensión.
- viii Desvío de Trim Remoto (%) - El ajuste desvío de trim remoto (%) especifica el rango, en porcentaje, del punto de ajuste de trim de tensión activo sobre el cual el trim de tensión puede estar desviado.
- ix Tensión de Trim - El ajuste tensión de trim define el valor del trim de tensión en voltios.
- x Tensión alterna 1 a 4 - Los valores de tensión alterna 1 a tensión alterna 4 definen el valor de trim de tensión cuando el elemento lógico Traspaso a Tensión Alterna es verdadero en la lógica programable de BESTlogicPlus.
- xi Habilitar Control de Var/PF – Seleccione *Activar* para encender el controlador de kvar / Factor de Potencia. Note que el control de Var/PF ocurre únicamente cuando el generador está en paralelo a la red como es indicado por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus. Cuando el control de Var/PF está habilitado, el disyuntor del generador está cerrado y el generador no está en paralelo con el servicio como indica el elemento lógico En paralelo con alimentación, el DGC-2020 controlará el kvar para lograr compartir kvar con los otros generadores en el sistema a través de las comunicaciones internas del grupo electrógeno. Cuando el disyuntor del generador está abierto, el DGC-2020 controlará el kvar para lograr una caída de tensión para compartir kvar.
- xii Modo Control – seleccione *Control Var* o *Control PF* como modo de control. El controlador operará en este modo cuando el generador está en paralelo con la red como es indicado por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus.
- xiii Ganancias del Controlador de var/PF (Kp, Ki, Kd, Td, Kg) – Hay cuatro Proporcional - Integral - Derivativa (PID) controladores involucrados cuando un DGC-2020 y LSM-2020 son usados en sistema de reparto de carga o control de carga. Las ganancias de los controladores involucradas con control de Var/PF son discutidas abajo. Las ganancias del controlador son configuradas como parte del proceso de sintonización. Los procesos de sintonización para todos los controladores PID son presentados en el Apéndice C, *Sintonización de Ajustes PID*. La sintonización del controlador es realizada luego de que todos los ajustes han sido configurados y es el último paso en configurar un DGC-2020 y LSM-2020 para reparto de carga o control de carga

Las ganancias del controlador de var/PF son:

- (1) Controlador de var/PF Kp – Ganancia Proporcional
- (2) Controlador de var/PF Ki - Ganancia Integral
- (3) Controlador de var/PF Kd - Ganancia Derivativa
- (4) Controlador de var/PF Td – Constante de tiempo del filtro derivativo
- (5) Controlador de var/PF Kg - Ganancia de Lazo, debe ser distinto de cero para que el control ocurra
- xiv Porcentaje de Caída (%) – Este ajuste define el porcentaje de caída de tensión que es deseado cuando el DGC-2020 está operando en modo caída de tensión. Ajustar esto al valor por defecto de cero efectivamente deshabilita la caída de tensión.

- xv Ganancia de Estatismo de Tensión – Este factor de ganancia es usado para compensar variaciones en el AVR y su sintonización. Luego de sintonizar el controlador, si un porcentaje de caída de tensión distinto de cero es deseado, ajuste el valor de porcentaje de estatismo acordemente. Haga una prueba exportando kvar, y observe la caída de tensión. Si el valor observado no coincide con el valor del ajuste de Estatismo, ajuste la ganancia de estatismo como un factor de escala para alcanzar la caída deseada. Por ejemplo, si la caída observada fue únicamente la mitad de lo que se deseaba, ponga el estatismo en dos. Luego, observe que la caída debería corresponderse con el ajuste de estatismo. Esto puede ser pensado como un “factor indeciso” para alcanzar el ajuste de caída para las características del AVR.
- xvi Velocidad de Rampa (%) – Esta es la tasa en términos de porcentaje de la kvar Nominal de la máquina a la cual la salida de kvar del generador rampeará de 0 kvar al nivel de demanda de kvar requerido cuando el interruptor del generador está cerrado y el generador está en paralelo con la red. El estado de paralelo a la red es indicado al DGC-2020 por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus. Como un ejemplo, asuma que la Velocidad de Rampa está en 10% por segundos. Si la demanda es 50% de la capacidad de la máquina, y el interruptor del generador está cerrado poniendo en paralelo el generador y la red, tomará 5 segundos para que la salida llegue al nivel de requerido. Si la demanda es 80 porcinito, tomará 8 segundos llegar, etc. Esta es la tasa a la cual la máquina rampeará hacia abajo cuando va a fuera de línea en una parada normal de la máquina.
- xvii Consiga de kvar (%) – Este ajuste define el nivel de la capacidad de kvar nominal de la máquina (calculada desde el kW y Factor de Potencia Nominal) que el DGC-2020 regulará cuando el generador está en paralelo a la red como es indicado por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus
- xviii Fuente de Consigna de kvar – La consigna para el controlador de kvar cuando está en modo control de kvar puede ser le nivel establecido en el ajuste *Consigna de kvar (%)*, o puede ser derivado desde una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica). Ajuste esto en *Ajustes del Usuario* o a una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 como requiera la implementación de la máquina.
- xix kvar Analog Max (%) – Este ajuste define el valor de kvar que es requerido cuando la *Fuente de Consigna de kvar* está puesta a una entrada analógica y la entrada está su máximo. Este parámetro no puede seer configurado cuando la *Fuente de Consigna de kvar* está puesta para *Ajuste de Usuario*
- xx kvar Analog Min (%) – Este ajuste define el valor de kvar que es requerido cuando la *Fuente de Consigna de kvar* está puesta a una entrada analógica y la entrada está a su mínimo. Este parámetro no puede seer configurado cuando la *Fuente de Consigna de kvar* está puesta para *Ajuste de Usuario*
- xxi Fuente de Consigna de PF – La consigna para el controlador de kvar cuando está en modo control de factor de potencia puede ser le nivel establecido en el ajuste *Consigna de PF*, o puede ser derivado desde una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógica). Ajuste esto en *Ajustes del Usuario* o a una entrada analógica en el LSM-2020 o AEM-2020 como requiera la implementación de la máquina.
- xxii Consiga de PF – La consigna para el controlador de kvar cuando está en modo control de factor de potencia y a *Fuente de Consigna de PF* está a *Ajuste del Usuario* El DGC-2020 mantendrá el factor de potencia cuando el generador está en paralelo con la red como es indicado por el elemento lógico paralelo a la red (ParToMains) en la Lógica Programable del BESTlogicPlus. Note que un ajuste negativo es usado para especificar PF de adelanto y uno positivo para especificar PF de atraso.

- xxiii PF Analog Max – Este ajuste define el valor de PF que es requerido cuando la *Fuente de Consigna de PF* está puesta a una entrada analógica y la entrada está a su máximo. Este parámetro no puede ser configurado cuando la *Fuente de Consigna de PF* está puesta para *Ajuste de Usuario* Note que un ajuste negativo es usado para especificar PF de adelanto y uno positivo para especificar PF de atraso.
 - xxiv PF Analog Min – Este ajuste define el valor de PF que es requerido cuando la *Fuente de Consigna de PF* está puesta a una entrada analógica y la entrada está a su mínimo. Este parámetro no puede ser configurado cuando la *Fuente de Consigna de PF* está puesta para *Ajuste de Usuario* Note que un ajuste negativo es usado para especificar PF de adelanto y uno positivo para especificar PF de atraso.
- g. Configure los parámetros relativos a Demanda Start/Stop (Si la Demanda Start/Stop es usada)
- i Configure los parámetros de Demanda Start/Stop.

Los parámetros de Demanda Start/Stop son encontrados en BESTCOMSPlus bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN>DGC-2020 > GESTION DE GENERADORES MULTIPLES > DEMANDA START/STOP. Ver Figura 7-61.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > DEMANDA ARR PARAD

Figura 7-61. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Función Start/Stop

Hay dos niveles de demanda de arranque y temporización. Esto permite al usuario configurar un nivel potencia del sistema más bajo con un largo tiempo de temporización para que el generador arranque normal, pero si el nivel de potencia del sistema es más alto por un corto tiempo (Ej. una máquina tiene una apagado de alarma o algún otro fenómeno anormal de la potencia del sistema ocurre) las máquina puede ser restituidas rápidamente.

Configure los parámetros individuales de acuerdo a:

- (1) Activación Demanda Start/Stop - Seleccione *Activar* para encender la funcionalidad de demanda start/stop.
- (2) Arranque Temporizado Nivel 1 (PU) – Este ajuste define el nivel (en Por Unidad) al cual la secuencia para arrancar otra máquina ocurriría. Una vez que el *Tiempo de Espera de Nivel 1* ha expirado, otra máquina será arrancada.
- (3) Temporización Nivel 1 de Arranque – Este ajuste define el retardo deseado antes de arrancar un máquina cuando el nivel de potencia por unidad del sistema ha excedido el *Nivel Temporización Nivel 1 de Arranque*.

- (4) Arranque Temporizado Nivel 2 (PU) – Este ajuste define el nivel (en Por Unidad) al cual la secuencia para arrancar otra máquina ocurriría. Una vez que el *Tiempo de Espera de Nivel 2* ha expirado, otra máquina será arrancada.
 - (5) Temporización Nivel 2 de Arranque – Este ajuste define el retardo deseado antes de arrancar una máquina cuando el nivel de potencia por unidad del sistema ha excedido el *Nivel Temporización Nivel 2 de Arranque*.
 - (6) Nivel Parada Temporizada (PU) – Este ajuste define el nivel (en Por Unidad) al cual la secuencia para parar otra máquina ocurriría. Una vez que el *Tiempo de Temporización Parada* ha expirado, otra máquina será apagada.
 - (7) Nivel Temporización de Parada – Este ajuste define el retardo deseado antes de parar una máquina cuando el nivel de potencia por unidad del sistema ha sido menor que el *Nivel Temporización de Parada*.
- ii Configure los parámetros de Secuencia del Generador.

Los parámetros de Secuencia del Generador son encontrados en BESTCOMSP^{Plus} bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN > DGC-2020 > GESTION DE GENERADORES MULTIPLES > DEMSECUENCIACION DEL GENERADOR. Ver Figura 7-62.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > SECUENCIACIÓN

Secuenciación del generador

Modo
Deshabilitar

ID de secuenciación
0

Seg. tiempo arranque gen. máx (s)
60

Seg. tiempo parada gen. máx (s)
60

Permitir Última Unidad Apagada
Desactivar

Figura 7-62. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Secuencia del Generador

Configure los parámetros individuales de acuerdo a:

- (1) Modo – Selecciones el modo deseado de secuenciación del generador. Las selecciones incluye *Deshabilitado*, *Tiempo de Servicio Escalonado*, *Tiempo de Servicio Balanceado*, *El de Tamaño Más grande Primero*, *El de Tamaño más Chico Primero*, *la Unidad de ID Más Chico Primer*, y *Adoptar el Modo del Sistema*.

Cuando está *Deshabilitado*, la unidad no participa en secuenciación. Cuando cualquier modo distinto de *Deshabilitado* o *Adoptar Modo del Sistema* está seleccionado, todas las máquinas en la red de comunicación de inter grupo electrógenos cambiarán al modo programado nuevamente. Si secuenciación del generador está siendo configurado antes de que una comunicación inter-grupo electrógeno tenga lugar, el mismo modo debería ser establecido para todas las máquinas. Si una máquina es agregada a la red de comunicación de inter grupo electrógenos y el *Adoptar Modo del Sistema* está seleccionado, el modo de secuenciación de la máquina cambiará al modo del resto de las máquinas en la red.

- (2) ID de Secuenciación – Ingrese un número para ID de secuenciación. El ID debe ser un único numero distinto de cero para cada máquina que va a participar en la secuenciación del generador. Cualquier máquina con cero para el ID de secuenciación no participará en secuenciación del generador. Además, máquinas con cero para el ID de secuenciación no serán consideradas cuando el estado de la red es verificado por las prealarmas de Pérdida de ID e ID Repetida. Estas son discutidas en detalle en los párrafos titulados *Parámetros Configure la Red del Generador* abajo.
- (3) Max Tiempo de Arranque del Gen (s) – Este ajuste define el máximo tiempo en segundos que la secuenciación del generador le permitirá a una máquina arrancar. Si un arranque exitoso no ocurre dentro del tiempo elegido, la secuenciación del generador se moverá a la siguiente máquina en el orden de prioridad y tratará de arrancarla. Esto debería ser establecido para permitir un amplio tiempo para que un arranque normal ocurra.
- (4) Max Tiempo de Parada del Gen (s) – Este ajuste define el máximo tiempo en segundos que la secuenciación del generador le permitirá a una máquina parar. Si una parada exitosa no ocurre dentro del tiempo elegido, la secuenciación del generador se moverá a la siguiente máquina en el orden de prioridad y tratará de pararla. Esto debería ser establecido para permitir un amplio tiempo para que un arranque normal ocurra.
- (5) Permitir Apagado de Última Unidad – Establezca para activar o Desactivar para permitir que la última unidad se apague si no hay carga en el sistema.

iii Configure los parámetros de la Red del Generador.

Los parámetros de la Red del Generador son encontrados en BESTCOMSP^{Plus} bajo EXPLORADOR DE CONFIGURACIÓN > DGC-2020 > GESTION DE GENERADORES MULTIPLES > CONFIGURACIÓN DE RED. Ver Figura 7-63.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN MÚLTIP GENERA > CONFIG RED

Configuración de la red	
Id 1 de secuenciación previsto 0	Id 9 de secuenciación previsto 0
Id 2 de secuenciación previsto 0	Id 10 de secuenciación prevista 0
Id 3 de secuenciación previsto 0	Id 11 de secuenciación previsto 0
Id 4 de secuenciación previsto 0	Id 12 de secuenciación previsto 0
Id 5 de secuenciación previsto 0	Id 13 de secuenciación prevista 0
Id 6 de secuenciación previsto 0	Id 14 de secuenciación prevista 0
Id 7 de secuenciación previsto 0	Id 15 de secuenciación prevista 0
Id 8 de secuenciación previsto 0	Id 16 de secuenciación prevista 0

Figura 7-63. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores Múltiples, Configuración de Red

Estos ajustes son la IDs de secuenciación distinta de cero de todas las unidades que están en la red de comunicación de inter grupo electrógeno. Esto permite los DGC-2020s anunciar una prealarma si la máquina está perdida (Prealarma de ID perdida)

o si el ID está repetido (Prealarma de ID repetida) en la red. Estas prealarmas ayudan en el diagnóstico de problemas con la red de comunicación de inter grupos electrógenos. Si estas prealarmas no son deseadas, establezca todas las IDs de secuenciación a cero. Si desea evitar la prealarma para una máquina particular porque está fuera de línea, reemplace su ID de secuenciación con cero en el ajuste *ID de Secuenciación Esperado*.

Establezca el número correspondiente a el ID de secuenciación distinto de cero de cada máquina participando en la red de comunicación de inter grupo electrógenos. Si tiene N máquinas, ponga los IDs de secuenciación distinto de cero para las N unidades en las primeras posiciones del ajuste *N ID de secuenciación Previsto*. Posiciones adicionales deberían ser cero.

Es probable que estas prealarmas suenen en múltiples máquinas al mismo tiempo. Si el cable cae fuera de la unidad, todas las unidades que permanecen en la red deberían anunciar prealarmas de ID Perdida. Además, la unidad cuyo cable cayó afuera debería anunciar la prealarma también, dado que no ve los IDs de las otras máquinas en su red.

El estado de la red puede ser visto en BESTCOMS*Plus* bajo EXPLORADOR DE MEDICIONES > DGC-2020 > ESTADO DE LA RED DEL GENERADOR

iv Configure los parámetros Ethernet del LSM-2020.

Los generadores se comunican entre sí para la funcionalidad de demanda de start/stop a través de la comunicación de inter grupos electrógenos sobre los puertos Ethernet de los LSM-2020s del sistema. Los ajustes de *Dirección IP*, *Máscara de Subred*, y *Puerta de Enlace por Defecto* por cada LSM-2020 debe ser configurada para que la comunicación ocurra. Instrucciones para configuración los parámetros Ethernet del LSM-2020 son encontrados en los párrafos titulados *Comunicaciones Ethernet* bajo *Comunicaciones* en Sección 4, *BESTCOMSPlus Software*.

h. Sintonice los controladores de kW, kvar, velocidad, y tensión.

Los ajustes de controladores es realizada luego que todos los otros ajustes han sido configurado y es el último paso en la configuración un DGC-2020 y LSM-2020 para reparto o control de carga. Hay cuatro Proporcional - Integral - Derivativa (PID) controladores involucrados cuando un DGC-2020 y LSM-2020 son usados en un reparto o control de carga del sistema. Cada controlador tiene los siguientes parámetro: Kp, Ki, Kd, Td, y Kg. Los parámetros son configurados como parte de un proceso de sintonización. Los procesos de sintonización para todos los controladores PID son presentados en el Apéndice C, *Sintonización de Ajustes PID*.

Transferencia Falla Alimentación

El DGC-2020 tiene una característica interna de ATS, que le permite monitorear la alimentación, cuando la alimentación falla, abre el interruptor de alimentación, arranca el generador, y a continuación cierra el interruptor generador para tomar la carga. Cuando la alimentación vuelve y se considera estable, se devuelve la carga a la red eléctrica. Cuando se utiliza la característica de transferencia de fallos de red, el DGC-2020 es quien controla la apertura y cierre de los interruptores para lograr la transición de la alimentación para el generador. Entradas físicas pueden ser configuradas a través de la lógica para la implementación de comandos de apertura y cierre de los interruptores de alimentación y generador.

El Estado del Interruptor de un interruptor es comunicado al DGC-2020 solo mediante el elemento interruptor (tanto para el interruptor del gen o de alimentación) en el diagrama lógico y una entrada física debe estar conectada a la entrada de *Estado* en el bloque interruptor.

Cuando el DGC-2020 controla un interruptor, los siguientes criterios deben ser alcanzados para el cambio de estado del interruptor:

1. El interruptor del generador o principal no pueden ser cerrado a menos que la tensión del generador sea estable, y la tensión de la barra este estable o muerta. Un interruptor no cerrará

con barra muerta a menos que el parámetro de *Habilitar Cerrar con Barra Muerta* este habilitado en el BESTCOMSPlus en AJUSTES>MANEJO INTERRUPTOR> HARDWARE INTERRUPTOR.

2. Un interruptor no cambiara de estado si recibe comandos conflictivos. En otras palabras, si una entrada está indicando un comando de apertura al mismo tiempo que otra indica un comando de cierre, el interruptor no cambiará de estado.

Pasos Necesarios para Configurar el DGC-2020 para Transferencia Falla Alimentación

1. Conectar al DGC-2020 de acuerdo a la figura correspondiente en la sección *Conexiones* para el tipo de conexión deseada (ESTRELLA, DELTA, etc.).
2. Configurar los parámetros que controlarán la operación del motor y anunciarán las alarmas y pre-alarmas. Detalles pueden ser encontrados en los párrafos titulados *Configuración Inicial del DGC-2020* bajo *Configuración del DGC-2020*. Detalles adicionales pueden ser encontrados en la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.
3. Configurar los parámetros del interruptor de generador en BESTCOMSPlus bajo EXPLORADOR AJUSTES > MANEJO INTERRUPTOR > HARDWARE INTERRUPTOR, Ver Figura 7-64:

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > MATERIAL DISYUNTORES

Figura 7-64. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores, Material de Disyuntores

- a. Configurar Transferencia de Fallas de Red: (Figura 7-65)

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > MATERIAL DISYUNTORES > TRANSFERRENC FALLO RED

- i. Habilitar Transferencia de Fallas de Red.
- ii. Ingrese las demoras de transferencia y retorno.
- iii. Ingrese el tiempo max de transferencia. Este es la máxima duración permitida para que la transferencia sea realizada. Si este tiempo se excede, se anuncia una pre-alarma de falla en trasferencia de Alimentación.
- iv. El ajuste Tipo de Transferencia Durante Falla Principal para abrir o cerrar transiciones. En transiciones de apertura, el generador no está conectado directamente a la red en cualquier momento. En transiciones de cerrado, cuando transicional la carga desde el generador a la red, el generador se sincronizará a la red, cerrará el interruptor de red, y abrirá el interruptor del generador cuando el generador hay descargado, o cuando el tiempo máx de paralelo ha expirado, lo que ocurra primero.

- v. Establezca el Máx Tiempo Paralelo si la transición cerrada está configurada. Esta es la máxima cantidad de tiempo que el generador está en paralelo a la red cuando la carga está transitando del generador de vuelta a la potencia de red.
- vi. Establezca en el ajuste Monitor de Fase para Activar o Desactivar si una transición están seleccionado. Cuando está activado, el DGC-2020 inicia una transición de abierto de la carga de la potencia del generador de vuelta a la potencia de la red cuando un ángulo de alineación de fase entre el generador y la red pasa por cero grados. Esto puede ser menos destructivo a cierto tipo de carga que transitar a ángulo de fase arbitrario.

Figura 7-65. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores, pantalla Fallo de Red

- b. Tiempo de Espera de Cierre del Interruptor. Este es un intervalo de tiempo en el cual se espera que el interruptor cambiará de abierto a cerrado o de cerrado a abierto. Si no cambia de estado en ese tiempo, cualquiera Falla Cierre Interruptor Generador o Falla Apertura Interruptor Generador se anuncia para fallas de interruptor de Generador, y/o Falla Cierre Interruptor Alimentación o Falla Apertura Interruptor Alimentación se anuncia para fallas de interruptor de Alimentación.
- c. Interruptor de Generador. Ver Figura 7-66

Figura 7-66. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores, Material de Disyuntores

- iii. Configurar en Habilitado el Cierre con Barra Muerta Habilitado.
- iv. Seleccione el tipo de contacto e ingrese el tiempo del pulso si contacto de pulsos son usados.

- v. Ingrese el tiempo de cierre del interruptor. Este tiempo es utilizado por el sincronizador anticipado para calcular el ángulo de avance antes de 0 grados de resbalamiento en el que debe enviar el comando cierre al interruptor.

d. Interruptor de Alimentación. Ver Figura 7-67.

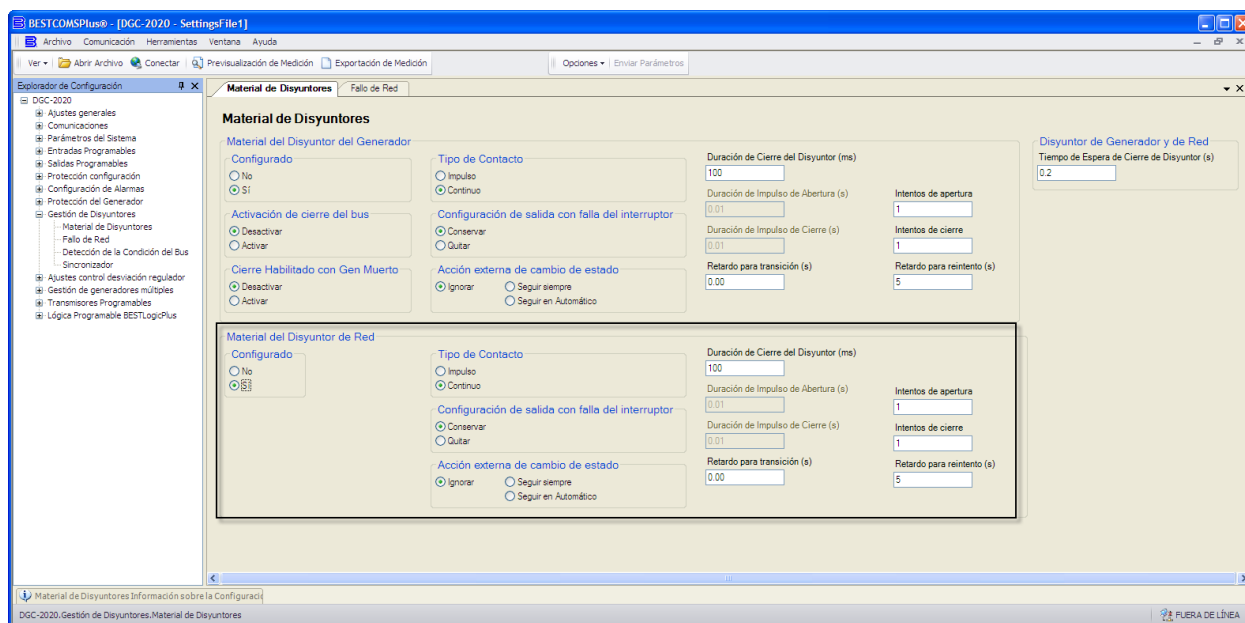


Figura 7-67. Explorador de Configuración, Gestión de Disyuntores, Material de Disyuntores

- i. Seleccione *Configurado* para el interruptor de alimentación
 - ii. Seleccione el tipo de contacto e ingrese el tiempo de pulso, si contacto por pulsos es utilizado
 - iii. Ingrese el tiempo de cierre del interruptor. Este es el tiempo utilizado por el sincronizador anticipado para calcular el ángulo de avance antes de 0 grados de resbalamiento en el que debe enviar el comando cierre al interruptor.
4. Configurar el Interruptor de Alimentación en BESTCOMSPiPlus bajo EXPLORADOR AJUSTES > LÓGICA PROGRAMABLE BESTLOGICPLUS. Ver Figura 7-68.

a. Interruptor Alimentación

- i. Arrastrar el elemento Interruptor Alimentación dentro del diagrama de lógica.
- ii. Conectar las salidas de abrir y cerrar del elemento interruptor al contacto de salida que maneja el interruptor.
- iii. Conectar la entrada física o entrada remota que tiene el estado del interruptor (cerrado si el interruptor está cerrado, abierto si el interruptor está abierto) a la entrada de *Estado* del elemento interruptor. Esta es la única manera de indicar el estado del interruptor en el DGC-2020.
- iv. Si es deseable tener entradas físicas que puedan requerir comandos de abrir y cerrar, conectar las entradas deseadas a los comandos de entrada de abrir y cerrar del elemento interruptor. Notar que deben ser entradas pulsadas; si ambas cierran al mismo tiempo, el interruptor no cambiará de estado. Si no es deseable tener entradas para comando de interruptor, solo conectar un objeto de entrada "Lógica 0" en los comandos de abrir y cerrar en el bloque interruptor.

b. Interruptor Generador

- i. Arrastrar el elemento Interruptor Generador dentro del diagrama de lógica.

- ii. Conectar las salidas de abrir y cerrar del elemento interruptor al contacto de salida que maneja el interruptor.
 - iii. Conectar la entrada física o entrada remota que tiene el estado del interruptor (cerrado si el interruptor está cerrado, abierto si el interruptor está abierto) a la entrada de *Estado* del elemento interruptor. Esta es la única manera de indicar el estado del interruptor en el DGC-2020.
 - iv. Si es deseable tener entradas físicas que puedan requerir comandos de abrir y cerrar, conectar las entradas deseadas a los comandos de entrada de abrir y cerrar del elemento interruptor. Notar que deben ser entradas pulsadas; si ambas cierran al mismo tiempo, el interruptor no cambiará de estado. Si no es deseable tener entradas para comando de interruptor, solo conectar un objeto de entrada “Lógica 0” en los comandos de abrir y cerrar en el bloque interruptor.
- c. Presionar el botón de *Salvar* cuando la lógica este completa.
 - d. Del menú desplegable de *Comunicación*, seleccionar *Subir lógica* para cargar la lógica en el DGC-2020 si está conectado a él, o guardar el archivo de configuración si está trabajando fuera de línea.

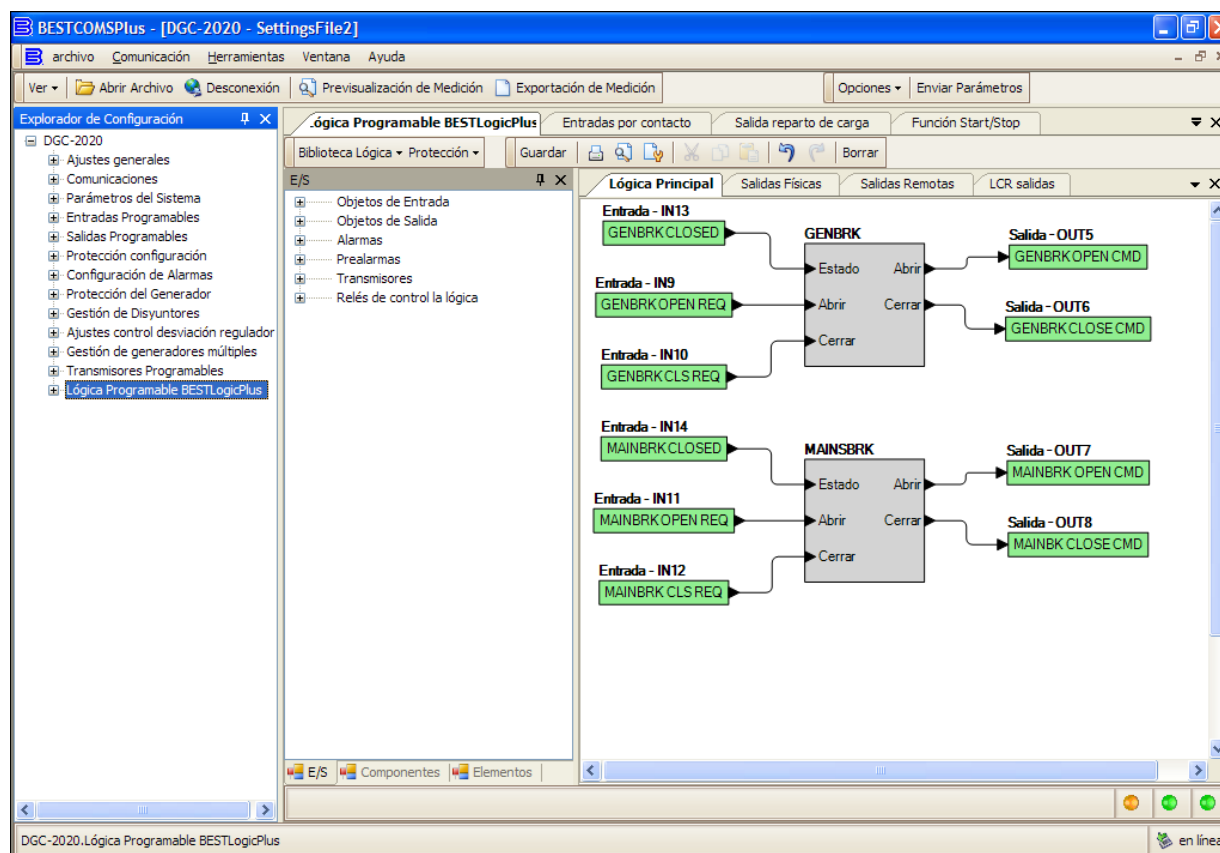


Figura 7-68. Explorador de Configuración, Lógica Programable del BESTLogicPlus

5. Configurar los parámetros para detectar generador y barra estable o en falla en EXPLORADOR AJUSTES > MANEJO INTERRUPTOR > DETECCIÓN DE CONDICIÓN DE BARRA.

Ruta de Navegación HMI: CONFIGURACIÓN > GESTIÓN DISYUNTORES > DETEC ESTADO BUS

- a. Sensado del Generador. Ver Figura 7-69.
 - i. Definir el Umbral de Tensión de Barra Muerta y Retardo en la Activación. Cuando la tensión de ambos generador o barra está por debajo de este umbral por la duración igual al de retardo en activación, el generador o la barra se consideran que están “Muertos”.

- ii. Umbrales de Sobre y Sub Tensión Estable del Generador y Umbrales de Sobre y Sub Frecuencia y la duración de Retardo de Activación de Barra Estable y Barra Falla. Cuando la tensión y frecuencia del generador están entre los rangos especificados por un tiempo igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el generador se considera “Estable”. De lo contrario se considera “En Falla”.

Detección de la Condición del Bus					
Detección del Generador					
Ajuste Condiciones del Generador					
Umbral de Gen Muerto		Retardo Activado Gen Muerto (s)		Retardo Activación Gen Muerto (s)	
30	V	0.1		0.1	
0.063	Per Unit				
Generador estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)		Pérdida de señal		Excitación (V L-L)	
130	V	127	V	115	V
0.271	Per Unit	0.265	Per Unit	0.240	Per Unit
				0.244	Per Unit
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación		Pérdida de señal		Excitación	
62.00	Hz	61.80	Hz	58.00	Hz
1.0333	Per Unit	1.0300	Per Unit	0.9667	Per Unit
				0.9700	Per Unit
Retardo Activación Gen Estable (s)		Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna	
0.1		1.000		1.000	

Figura 7-69. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores, Detección de la Condición del Bus, Sensado del Generador

- b. Sensado del Bus. Ver Figura 7-70.
- Umbrales de lw Sobre y Sub tensión y Sobre y Sub Frecuencia de Bus Estable. Cuando la frecuencia. Cuando la tensión y frecuencia de la barra están entre los rangos especificados por una duración igual al de Retardo de Activación de Barra Estable el generador se considera “Estable”. De lo contrario se considera “En Falla”.
 - La condición de los parámetros son críticos debido a que un interruptor puede ser cerrado cuando (1) el generador esta estable y (2) el bus está estable o muerto, o ambos interruptor de generador y alimentación están abiertos.

PRECAUCIÓN

La condición de los parámetros son críticos debido a que determina cuando un interruptor puede ser cerrado cuando. El interruptor del generador puede estar cerrado cuando cualquiera de lo siguiente es verdad:

- El generador esta estable y el bus está estable y ambos interruptores están abiertos.
- El generador y alimentación están estables
- El generador esta estable, el bus está muerto, y el ajuste de cierre de bus muerto está habilitado
- El generador esta estable y el ajuste de cierre de gen muerto está habilitado, el bus está muerto, y el ajuste de cierre de interruptor muerto está habilitado.

El interruptor principal puede ser cerrado únicamente cuando el generador está estable y ambos interruptores están abiertos, o el generador es estable y el bus está estable.

Detección del Bus					
Configuración de las Condiciones del Bus					
Límite de Bus Inactivo		Temporización de Activación por Bus Inactivo (s)		Temporización de Activación por Fallo del Bus (s)	
30 V		0.1		0.1	
0.063 Per Unit					
Bus estable					
Ajuste Sobretensión			Ajuste Subtensión		
Excitación (V L-L)		Pérdida de señal		Excitación (V L-L)	
130 V		127 V		115 V	
0.271 Per Unit		0.265 Per Unit		0.240 Per Unit	
				0.244 Per Unit	
Ajuste Sobre frecuencia			Ajuste Subfrecuencia		
Excitación		Pérdida de señal		Excitación	
62.00 Hz		61.80 Hz		58.00 Hz	
1.0333 Per Unit		1.0300 Per Unit		0.9667 Per Unit	
				0.9700 Per Unit	
Temporización de Activación por Bus Estable (s)			Factor de Escala de Valor Mínimo		Factor de Escala de Frecuencia Alterna
0.1			1.000		1.000

Figura 7-70. Explorador de Configuración, Gestión de Generadores, Detección de la Condición del Bus, Sensado del Bus

6. Poner la unidad en AUTO. La unidad está ahora configurada para Transferencia Falla Alimentación. Puede ser probado removiendo la entrada de los terminales de entrada de barra, o temporalmente modificando las condiciones de los parámetros de barra para la de entrada de barra para indicar que la entrada de barra ha fallado. Después de que el retardo de transferencia ha expirado, el interruptor de alimentación debe abrirse, debe arrancar el generador, y el interruptor del generador debe cerrar. Cuando la barra es aplicada nuevamente o la condición de los parámetros se vuelven a ajustar para indicar la estabilidad de la barra de entrada, después de que el retardo de falla en la alimentación ha expirado la unidad abre el interruptor del generador, cierra el interruptor de alimentación, enfría y para.

8 • Mantenimiento y Arreglos

Mantenimiento

El mantenimiento preventivo consiste en sustituir periódicamente la batería auxiliar (opcional) y comprobar con regularidad que las conexiones entre el DGC-2020 y el sistema están limpias y correctamente apretadas. Los aparatos DECS-2020 han sido diseñados gracias a una tecnología avanzada de montaje en superficie. Por consiguiente, Basler Electric recomienda mandar efectuar todas las operaciones de reparación por el personal de Basler Electric únicamente.

Batería auxiliar para el reloj de tiempo real

La batería auxiliar para el reloj de tiempo real es una característica estándar con los controladores digitales de grupo electrógeno DGC-2020. Se emplea una batería de litio de 3,0 Vcc y 190-mAh (tipo Rayovac BR2032) para mantener la función de reloj durante las pérdidas de alimentación. En las aplicaciones con una subestación móvil o un generador, se puede desconectar el sistema de batería primaria, que proporciona la potencia útil al DGC-2020, durante períodos largos (varias semanas, varios meses) entre dos utilizaciones. Sin batería auxiliar para el reloj de tiempo real, se interrumpirán las funciones de reloj al retirar la potencia de entrada.

La batería auxiliar tiene una esperanza de vida de aproximadamente 10 años. Transcurrido este lapso, hay que dirigirse a Basler Electric para solicitar una batería nueva, modelo Basler Electric P/N 38526.

Se puede acceder a la batería a partir de la parte posterior del DGC-2020.

ATENCIÓN

Sólo el personal capacitado está autorizado a sustituir la batería para el reloj de tiempo real.

No se debe cortocircuitar la batería, invertir su polaridad ni intentar recargarla. Para insertar una batería nueva, respetar las indicaciones de polaridad en el soporte de la batería. La polaridad debe ser correcta para garantizar la alimentación de auxilio para el reloj de tiempo real.

Se recomienda retirar la batería si el DGC-2020 debe emplearse en condiciones de niebla salina. La niebla salina es conocida por ser conductora, por lo que existe un riesgo de cortocircuito para la batería.

NOTA

Si no se sustituye la batería por un modelo Basler Electric P/N 38526, la garantía podrá considerarse como inválida.

Almacenamiento

Este dispositivo contiene capacitores electrolíticos de aluminio de larga duración. Para los dispositivos que no están en uso (repuestos en almacenamiento), la duración de estos capacitores se puede aprovechar al máximo energizando el dispositivo 30 minutos una vez al año.

Operaciones de Arreglo

Si el DECS-2020 no logra los resultados esperados, comprobar primero los parámetros ajustables para la función apropiada. Utilizar los siguientes procedimientos de reparación en caso de dificultades con el funcionamiento del sistema de control del grupo electrógeno.

Comunicaciones

El puerto Ethernet no funciona correctamente

- Etapa 1. Comprobar que se está utilizando el puerto correcto en la computadora. Para más detalles, referirse a la Sección 4 *Software BESTCOMSPlus™, Comunicaciones*.
- Etapa 2: Comprobar que la configuración de red del LSM-2020 y del DGC-2020 está parametrizada correctamente. Para más detalles, referirse a la Sección 4 *Software BESTCOMSPlus, Comunicaciones*.
- Etapa 3: Comprobar que todos los dispositivos Ethernet están conformes con la serie de especificaciones IEC 61000-4 para los dispositivos industriales Ethernet. No se recomienda emplear dispositivos comerciales, que puedan provocar comunicaciones erráticas en la red.

El puerto USB no funciona correctamente

- Etapa 1: Comprobar que se está utilizando el puerto correcto en la computadora. Para más detalles, referirse a la Sección 4 *Software BESTCOMSPlus, Comunicaciones*.

Las comunicaciones CAN Bus no funcionan correctamente

- Etapa 1: Comprobar que hay una resistencia de terminación de 120 ohmios en cada extremo de la sección del cableado correspondiente al bus y que no hay ninguna resistencia de terminación en las conexiones de nódulos presentes en las ramas procedentes del bus principal.
- Etapa 2: Comprobar el cableado CAN Bus para detectar cualquier conexión floja y comprobar que los cables CAN H y CAN L no se han conmutado en algún lugar en la red.
- Etapa 3. Comprobar que la longitud de cable de la sección correspondiente al bus no supera 40 metros y que ninguna de las ramas procedentes del bus principal supera 3 metros de longitud.
- Etapa 4: Si la unidad de control del motor (ECU) es una unidad Volvo o *mtu*, comprobar que el ajuste de configuración de la ECU está parametrizado correctamente y corresponde con la configuración de la unidad.

Entradas y salidas

Las entradas programables no funcionan tal y como se espera

- Etapa 1. Comprobar que los cables están correctamente conectados. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Confirmar que las entradas están programadas correctamente.
- Etapa 3. Cerciorarse de que la entrada en el DGC-2020 está conectada efectivamente con el borne BATT- (2).

Las salidas programables no funcionan tal y como se espera

- Etapa 1. Comprobar que los cables están correctamente conectados. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Confirmar que las salidas están programadas correctamente.

Medición/Visualización

Visualización incorrecta de la tensión de la batería, temperatura del refrigerante, presión del aceite o del nivel del combustible

- Etapa 1. Comprobar que los cables están conectados correctamente. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Cerciorarse de que el borne SENDER COM (11) está conectado con el borne negativo de la batería y el lado bloque motor de los transmisores. Una corriente procedente de otros dispositivos que utilizan esta conexión puede causar una visualización errónea.
- Etapa 3. Si la tensión de la batería visualizada es incorrecta, cerciorarse de que la tensión correcta está presente entre los bornes BATT+ (3) y SENDER COM (11).
- Etapa 4. Cerciorarse de que se están utilizando los transmisores correctos.
- Etapa 5. Utilizando un voltímetro conectado entre el terminal BATT (2) y el terminal SENDER COM (11) en el DGC-2020, comprobar que no hay en ningún momento una diferencia de tensión. Una diferencia de tensión puede traducirse por valores de lectura erráticas para el transmisor (sender). Corregir el cableado para que no haya ninguna diferencia.
- Etapa 6. Comprobar el cableado del transmisor y aislarlo en relación con todos los cableados CA del sistema. El cableado del transmisor debe instalarse lejos de todos los cableados de corriente alterna así como de los cables del generador y de cualquier cable de ignición. Emplear conductos separados para el cableado de los transmisores y los cableados CA.

Visualización incorrecta de la tensión del generador

- Etapa 1. Comprobar que los cables están correctamente conectados. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Cerciorarse de que la tensión correcta está presente en las entradas de detección de tensión del DGC-2020 (entradas 41, 39, 37 y 35).
- Etapa 3. Cerciorarse de que la relación de transformación de la tensión y la configuración de detección están en buen estado.
- Etapa 4. Cerciorarse de que los transformadores de detección de la tensión están correctos y correctamente instalados.

Medición o visualización incorrecta de la corriente del generador

- Etapa 1. Comprobar que los cables están correctamente conectados. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Cerciorarse de que la corriente correcta está presente en las entradas de detección de corriente del DGC-2020 (entradas 68/69, 71/72 y 74/75).
- Etapa 3. Cerciorarse de que las relaciones del transformador-detector de corriente están correctas.
- Etapa 4. Cerciorarse de que los transformadores de detección de la corriente están correctos y correctamente instalados.

Visualización incorrecta del régimen del motor

- Etapa 1. Comprobar que los cables están correctamente conectados. Referirse a la Sección 6, *Instalación, Conexiones*.
- Etapa 2. Cerciorarse de que está correcto el parámetro correspondiente a los dientes del volante.
- Etapa 3. Cerciorarse de que el regulador de la máquina motriz está funcionando correctamente.
- Etapa 4. Cerciorarse de que la frecuencia medida de la tensión en la entrada de la MPU (excitación magnética) (bornes 31 y 32) está correcta.
- Etapa 5. Si la MPU también es utilizada por el regulador, cerciorarse de que la polaridad de la entrada de la MPU hacia el regulador coincide con la polaridad de la entrada de la MPU hacia el DGC-2020.

El DGC-2020 indica factor de potencia incorrecto

Verifique la rotación de la máquina y el etiquetado de los terminales A-B-C. La máquina debe estar rotando en la secuencia del sentido de las agujas del reloj (A-B-C) para correcta medición del factor de potencia. Una indicación de 0.5 con carga resistiva presente es un síntoma de incorrecta rotación de fase.

El LCD está en blanco y todos los LEDs están destellando a aproximadamente intervalos de 2 Segundo

Esto indica que el DGC-2020 no detecta que una aplicación de firmware está instalada. La unidad está corriendo su programa de carga, esperando aceptar que un firmware se suba.

- Paso 1. Arranque el BESTCOMSP^{Plus}. Use el menú desplegable y seleccione ARCHIVO→ NUEVO→ DGC-2020.
- Paso 2. Seleccione COMUNICACIONES>SUBIR ARCHIVOS DE DISPOSITIVO y seleccione el paquete de archivos de dispositivo que contiene el firmware e idioma que usted desea cargar.
- Paso 3. Verifique los cuadros para Firmware del DGC-2020 y el Modulo de Idioma DGC-2020. Haga click en el botón SUBIR para comenzar el proceso de carga.

Fallas a tierra detectadas en aplicaciones de sistemas sin conexión a tierra

- Paso 1: Verificar que no haya ninguna conexión desde la conexión neutra del generador hasta la conexión a tierra del sistema.
- Paso 2: Realizar las pruebas de resistencia del aislamiento en el cableado del sistema para revisar la integridad del aislamiento en todo el sistema.
- Paso 3: Si se detectan fallas a tierra en un DGC-2020 en una aplicación de sistema sin conexión a tierra, se recomienda utilizar transformadores de potencial en las entradas de detección de tensión para brindar un aislamiento completo entre el DGC-2020 y las fases de tensión monitoreadas.
- Paso 4: Si los transformadores de potencial están en uso, quite los conectores uno a la vez del DGC-2020. Si la extracción de un conector quita la falla a tierra, revise el cableado del sistema a ese conector y hacia afuera del sistema para verificar que las conexiones estén aseguradas y que todo el aislamiento del cableado se encuentre en buenas condiciones.

Disyuntor del generador y disyuntor de la alimentación principal

El disyuntor del generador no se cierra con un bus sin tensión

- Etapas 1: Revisar la descripción de cómo funciona la lógica del disyuntor del generador contenidas en el elemento lógico GENBRK en la Sección 5, BESTlogic^{Plus} *Lógica Programable*.
- Etapas 2: Revisar en la sección la petición de cierre de disyuntor en la Sección 3, *Descripción Funcional, Gestión Disyuntor*.
- Etapas 3: Navegar hasta AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > HARDWARE DE LOS DISYUNTORES > pantalla DISYUNTOR DEL GENERADOR (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BREAKER HARDWARE > GEN BREAKER) y ajustar el parámetro de activación del cierre con bus sin tensión (DEAD BUS CL ENBL) en Activar (Enable).
- Etapas 4: Comprobar que el estado del generador es estable. No se cerrará el disyuntor si el generador no es estable. Comprobar su estado utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSP^{Plus} y comprobar que cuando el generador está en marcha, el diodo correspondiente al estado de GENERADOR ESTABLE está encendido. Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla AJUSTES>GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION).
- Etapas 5: Comprobar que el estado del bus es SIN TENSIÓN (DEAD). Comprobar su estado utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSP^{Plus} y comprobar que cuando el generador está en marcha, el diodo correspondiente al estado de BUS SIN TENSIÓN (BUS DEAD) está encendido. Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla

AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION).

- Etapa 6: Verificar las conexiones en la Lógica Programable del BESTLogicPlus al elemento lógico generador. La entrada *Estado* debe ser impulsada por una "A" o un contacto normalmente abierto del disyuntor del generador. El comando de entrada ABRIR y CERRAR en el lado izquierdo del bloque de la lógica son comandos de entradas para abrir y cerrar. Estos pueden ser conectados a entradas físicas si se desea tener llaves de comando de abrir y cerrar. Si estos están cableados, deben ser entradas de pulso, o alguna lógica debe emplearse de forma que los comandos de entrada de abrir y cerrar nunca sean impulsados al mismo tiempo. Si estos son impulsados al mismo tiempo, el disyuntor está recibiendo comandos de abrir y cerrar de manera simultánea. El disyuntor no cambiará de estado si se reciben las órdenes de abrir y cerrar al mismo tiempo.
- Etapa 7: Verificar si el disyuntor está recibiendo el comando de cierre. Los orígenes de los comandos de cierre de disyuntor son:
- El mismo DGC-2020 cuando la función de transferencia automática (ATS) está habilitada.
 - El mismo DGC-2020 cuando el elemento lógico MARCHAR CON CARGA recibe un pulso de *Arranque*.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado de una Demanda de Arranque como parte de una demanda de arranque/parada y la secuencia.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado desde el Temporizador de Ejercicio y el bloque de Marcha con Carga esta seleccionado en los ajustes de Ejercicios del Generador.
 - Contacto de entrada Manual de Cierre de Disyuntor aplicado a las entradas de Abrir y Cerrar en el lado izquierdo del elemento lógico del Disyuntor del Generador en la lógica programable.
- Etapa 8: Comprobar el cableado entre el DGC-2020 y el disyuntor. Si todo parece correcto, se puede efectuar una operación manual de cierre-abertura modificando la lógica programable. Asignar salidas no empleadas a las salidas OPEN (Abrir) y CLOSE (Cerrar) del bloque del disyuntor del generador en la lógica programable. Asignar un disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Asignar otro disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Conectarse con BESTCOMSPlus y operar los disyuntores virtuales utilizando el panel de control ubicado en el explorador de las mediciones (Metering Explorer). No abrir y cerrar al mismo tiempo. Esto podría deteriorar el disyuntor y/o el accionador del motor. Si todo funciona tal y como se espera, restaurar la lógica a su estructura inicial.

El disyuntor del generador no se cierra con un bus con tensión

- Etapa 1: Revisar la descripción de cómo funciona la lógica del disyuntor del generador contenidas en el elemento lógico GENBRK en la Sección 5, *BESTlogicPlus Lógica Programable*.
- Etapa 2: Revisar en la sección la petición de cierre de disyuntor en la Sección 3, *Descripción Funcional, Gestión Disyuntor*.
- Etapa 3: Comprobar que el estado del generador es estable. No se cerrará el disyuntor si el generador no es estable. Comprobar su estado utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSPlus y comprobar que cuando el generador está en marcha, el diodo correspondiente al estado de GENERADOR ESTABLE está encendido. Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION).
- Etapa 4: Comprobar que el estado del Bus es estable. No se cerrará el disyuntor si el bus no es estable. Comprobar su estado utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSPlus y comprobar que cuando el generador está en marcha, el diodo correspondiente al estado de BUS ESTABLE está encendido. Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA

CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION).

- Etapa 5: Verificar las conexiones en la Lógica Programable del BESTlogicPlus al elemento lógico generador. La entrada *Estado* debe ser impulsada por una "A" o un contacto normalmente abierto del disyuntor del generador. El comando de entrada ABRIR y CERRAR en el lado izquierdo del bloque de la lógica son comandos de entradas para abrir y cerrar. Estos pueden ser conectados a entradas físicas si se desea tener llaves de comando de abrir y cerrar. Si estos están cableados, deben ser entradas de pulso, o alguna lógica debe emplearse de forma que los comandos de entrada de abrir y cerrar nunca sean impulsados al mismo tiempo. Si estos son impulsados al mismo tiempo, el disyuntor está recibiendo comandos de abrir y cerrar de manera simultánea. El disyuntor no cambiará de estado si se reciben las órdenes de abrir y cerrar al mismo tiempo.
- Etapa 6: Verificar si el disyuntor está recibiendo el comando de cierre. Los orígenes de los comandos de cierre de disyuntor son:
- El mismo DGC-2020 cuando la función de transferencia automática (ATS) está habilitada.
 - El mismo DGC-2020 cuando el elemento lógico MARCHAR CON CARGA recibe un pulso de *Arranque*.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado de una Demanda de Arranque como parte de una demanda de arranque/parada y la secuencia.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado desde el Temporizador de Ejercicio y el bloque de Marcha con Carga esta seleccionado en los ajustes de Ejercicios del Generador.
 - Contacto de entrada Manual de Cierre de Disyuntor aplicado a las entradas de Abrir y Cerrar en el lado izquierdo del elemento lógico del Disyuntor del Generador en la lógica programable.
- Etapa 7: Comprobar que el sincronizador funciona correctamente. Referirse a la sección relativa al sincronizador.
- Etapa 8: Comprobar el cableado entre el DGC-2020 y el disyuntor. Si todo parece correcto, se puede efectuar una operación manual de cierre-abertura modificando la lógica programable. Asignar salidas no empleadas a las salidas OPEN (Abrir) y CLOSE (Cerrar) del bloque del disyuntor del generador en la lógica programable. Asignar un disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Asignar otro disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Conectarse con BESTCOMSPlus y operar los disyuntores virtuales utilizando el panel de control ubicado en el explorador de las mediciones (Metering Explorer). No abrir y cerrar al mismo tiempo. Esto podría deteriorar el disyuntor y/o el accionador del motor. Si todo funciona tal y como se espera, restaurar la lógica a su estructura inicial.

El disyuntor del generador no se abre cuando debería hacerlo

- Etapa 1: Revisar la descripción de cómo funciona la lógica del disyuntor del generador contenidas en el elemento lógico GENBRK en la Sección 5, *BESTlogicPlus Lógica Programable*.
- Etapa 2: Revisar en la sección la petición de cierre de disyuntor en la Sección 3, *Descripción Funcional, Gestión Disyuntor*.
- Etapa 3: Verificar las conexiones en la Lógica Programable del BESTlogicPlus al elemento lógico generador. La entrada *Estado* debe ser impulsada por una "A" o un contacto normalmente abierto del disyuntor del generador. El comando de entrada ABRIR y CERRAR en el lado izquierdo del bloque de la lógica son comandos de entradas para abrir y cerrar. Estos pueden ser conectados a entradas físicas si se desea tener llaves de comando de abrir y cerrar. Si estos están cableados, deben ser entradas de pulso, o alguna lógica debe emplearse de forma que los comandos de entrada de abrir y cerrar nunca sean impulsados al mismo tiempo. Si estos son impulsados al mismo tiempo, el disyuntor está recibiendo comandos de abrir y cerrar de manera simultánea. El disyuntor no cambiará de estado si se reciben las órdenes de abrir y cerrar al mismo tiempo.

- Etapa 4: Verificar si el disyuntor está recibiendo el comando de cierre. Los orígenes de los comandos de cierre de disyuntor son:
- El mismo DGC-2020 cuando la función de transferencia automática (ATS) está habilitada.
 - El mismo DGC-2020 cuando el elemento lógico MARCHAR CON CARGA recibe un pulso de *Arranque*.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado de una Demanda de Arranque como parte de una demanda de arranque/parada y la secuencia.
 - El mismo DGC-2020 cuando es arrancado desde el Temporizador de Ejercicio y el bloque de *Marcha con Carga* esta seleccionado en los ajustes de Ejercicios del Generador.
 - Contacto de entrada Manual de Cierre de Disyuntor aplicado a las entradas de Abrir y Cerrar en el lado izquierdo del elemento lógico del Disyuntor del Generador en la lógica programable.

Etapa 5: Comprobar el cableado entre el DGC-2020 y el disyuntor. Si todo parece correcto, se puede efectuar una operación manual de cierre-abertura modificando la lógica programable. Asignar salidas no empleadas a las salidas OPEN (Abrir) y CLOSE (Cerrar) del bloque del disyuntor del generador en la lógica programable. Asignar un disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Asignar otro disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Conectarse con BESTCOMSP^{Plus} y operar los disyuntores virtuales utilizando el panel de control ubicado en el explorador de las mediciones (Metering Explorer). No abrir y cerrar al mismo tiempo. Esto podría deteriorar el disyuntor y/o el accionador del motor. Si todo funciona tal y como se espera, restaurar la lógica a su estructura inicial.

El disyuntor de la alimentación principal no se abre cuando hay un fallo de la alimentación

- Etapa 1: Comprobar que se ha configurado un disyuntor de alimentación principal (Mains Breaker) repasando los parámetros de la pantalla hardware de los disyuntores (AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > HARDWARE DE LOS DISYUNTORES / SETTINGS>BREAKER MANAGEMENT > BREAKER HARDWARE).
- Etapa 2: Comprobar que se ha integrado correctamente el disyuntor de la alimentación principal en la lógica programable.
- Etapa 3: Comprobar que el parámetro de Transferencia en caso de fallo de la alimentación (MAINS FAIL TRANSFER) está ajustado en Activar (Enable) en AJUSTES>GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > HARDWARE DE LOS DISYUNTORES (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BREAKER HARDWARE).
- Etapa 4: Comprobar que el DGC-2020 detecta correctamente los fallos de la alimentación. Comprobarlo utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSP^{Plus}. Verificar que el LED de estado correspondiente a un Fallo de la alimentación (MAINS FAIL) está encendido cuando la alimentación en la entrada de tensión del bus del DGC-2020 está Fuera de la gama de tensiones o de frecuencias (Out of voltage/frequency range). Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla AJUSTES > GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION) para obtener una detección correcta.
- Etapa 5: Comprobar el cableado entre el DGC-2020 y el disyuntor. Si todo parece correcto, se puede efectuar una operación manual de cierre-abertura modificando la lógica programable. Asignar salidas no empleadas a las salidas OPEN (Abrir) y CLOSE (Cerrar) del bloque del disyuntor del generador en la lógica programable. Asignar un disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Asignar otro disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Conectarse con BESTCOMSP^{Plus} y operar los disyuntores virtuales utilizando el panel de control ubicado en el explorador de las mediciones (Metering Explorer). No abrir y cerrar al mismo tiempo. Esto podría deteriorar el disyuntor y/o el accionador del motor. Si todo funciona tal y como se espera, restaurar la lógica a su estructura inicial.

El disyuntor de la alimentación principal no se cierra cuando se restablece la alimentación

- Etapas:**
- Etapas 1:** Comprobar que se ha configurado un disyuntor de alimentación principal (Mains Breaker) repasando los parámetros de la pantalla hardware de los disyuntores (AJUSTES>GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES>HARDWARE DE LOS DISYUNTORES / SETTINGS>BREAKER MANAGEMENT>BREAKER HARDWARE).
 - Etapas 2:** Comprobar que se ha integrado correctamente el disyuntor de la alimentación principal en la lógica programable.
 - Etapas 3:** Comprobar que el parámetro de Transferencia en caso de fallo de la alimentación (MAINS FAIL TRANSFER) está ajustado en Activar (Enable) en AJUSTES>GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > HARDWARE DE LOS DISYUNTORES (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BREAKER HARDWARE).
 - Etapas 4:** Comprobar que el DGC-2020 detecta correctamente cuando la alimentación principal es estable. Comprobarlo utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSPlus. Verificar que el LED de estado correspondiente a una alimentación estable (MAINS STABLE) está encendido cuando la alimentación en la entrada de tensión del bus del DGC-2020 es satisfactoria. Si es necesario, modificar los ajustes en la pantalla AJUSTES->GESTIÓN DE LOS DISYUNTORES > DETECCIÓN DE LA CONDICIÓN DEL BUS (SETTINGS > BREAKER MANAGEMENT > BUS CONDITION DETECTION) para obtener una detección correcta.
 - Etapas 5:** Comprobar el cableado entre el DGC-2020 y el disyuntor. Si todo parece correcto, se puede efectuar una operación manual de cierre-abertura modificando la lógica programable. Asignar salidas no empleadas a las salidas OPEN (Abrir) y CLOSE (Cerrar) del bloque del disyuntor del generador en la lógica programable. Asignar un disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Asignar otro disyuntor virtual a la salida lógica que debería ser normalmente la salida de cierre del disyuntor. Conectarse con BESTCOMSPlus y operar los disyuntores virtuales utilizando el panel de control ubicado en el explorador de las mediciones (Metering Explorer). No abrir y cerrar al mismo tiempo. Esto podría deteriorar el disyuntor y/o el accionador del motor. Si todo funciona tal y como se espera, restaurar la lógica a su estructura inicial.

El generador permanece en estado de enfriamiento cuando intenta apagarse en modo automático después de que el temporizador de enfriamiento cuenta hasta cero segundos o cuando el tiempo de enfriamiento sin carga se establece en cero.

Si la unidad está en modo AUTO e intenta un apagado normal, siempre pasará por el estado de enfriamiento. Permanecerá allí hasta que el temporizador de enfriamiento cuente hasta cero y el estado del interruptor del generador esté abierto.

Si la unidad permanece en el estado de enfriamiento después de que el temporizador de enfriamiento haya contado a cero, es probable que se deba a que tiene un estado de interruptor del generador de cerrado. Esto se puede comprobar en el panel frontal en Metering > Status > Gen Breaker o en BESTCOMSPlus en Metering Explorer > DGC-2020 > Status > Breakers. El generador no abandonará el estado de enfriamiento hasta que tenga un estado de interruptor de generador abierto.

Si el elemento lógico del interruptor del generador está presente en la lógica y la entrada de estado es TRUE, el estado del interruptor se informará como cerrado incluso si ese bloque del interruptor tiene una gran X amarilla a través de él que indica que no está configurado.

Sincronizador

¿Cómo determinar si el sincronizador está activado?

- Etapas:**
- Etapas 1:** Desactivar la función Trim de velocidad (Speed Trim).
 - Etapas 2:** Iniciar una solicitud de cierre del disyuntor empleando un método listado en la Sección 3, *Descripción funcional, Gestión de los disyuntores*.

- Etapa 3: Comprobar los impulsos de subida y/o descenso procedentes del DGC-2020 si la salida del regulador (Governor) o del control de desviación AVR (AVR Bias Control) es de tipo por contacto.
- Etapa 4: Si la salida del regulador (Governor) o del control de desviación AVR (AVR Bias Control) es de tipo analógica, comprobar la(s) salida(s) analógica(s) del regulador y/o del control de desviación AVR en el módulo de reparto de carga utilizando un voltímetro.
- Etapa 5: Las tensiones o los impulsos de subida/descenso deben fluctuar cuando el sincronizador está activado. Si no hay impulsos de subida/descenso o no se nota ninguna fluctuación en las tensiones de las salidas analógicas de desviación, es decir que el sincronizador no está activado.

El sincronizador no está activado

- Etapa 1: Comprobar el número de estilo para cerciorarse de que el DGC-2020 tiene la opción Sincronizador. Si el número de estilo no prevé la opción Sincronizador, se puede contactar con Basler Electric para pedir un cambio del número de estilo.
- Etapa 2: Comprobar su estado utilizando el Explorador de las mediciones (Metering Explorer) de BESTCOMSPlus y comprobar que cuando el generador está en marcha, el diodo correspondiente al estado de GENERADOR ESTABLE está encendido. Adaptar los ajustes de detección de la condición del bus al respecto. No se activará el sincronizador con un bus sin tensión o fallado (es decir con un bus no estable).
- Etapa 3: Comprobar que el DGC-2020 intenta iniciar un cierre del disyuntor. Para conocer las fuentes de las solicitudes de cierre del disyuntor, referirse a la Sección 3, *Descripción funcional, Gestión de los disyuntores*.

El Sincronizador es Activo Cierta Tiempo y se Detiene

- Etapa 1: Ver si ocurre o ha ocurrido una prealarma por fallo del sincronizador (Sync Fail Pre-Alarm) o por fallo en el cierre del disyuntor (Breaker Close Fail Pre-Alarm). El sincronizador se detiene en ambos casos. Pulsar en el botón *Off* o el botón de reseteo (*Reset*) en el panel frontal del DGC-2020 para cancelar estas prealarmas.
- Etapa 2: Comprobar que la temporización prevista antes de estimar que hay un fallo del sincronizador (Sync Fail Activation Delay) es suficientemente larga para dejar el tiempo necesario al sincronizador para acabar el proceso de sincronización.
- Etapa 3: Comprobar que el tiempo de espera para el cierre del disyuntor (Breaker Close Wait Time) no es demasiado corto, lo que podría provocar la ocurrencia de una prealarma antes de que pueda cerrarse el disyuntor tras la iniciación del proceso de cierre del disyuntor por el DGC-2020.

El sincronizador no reduce la velocidad del motor, lo que autoriza la alineación del bus y del generador

- Etapa 1: Navegar hasta AJUSTES>GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES>SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la velocidad (SPD RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

El sincronizador no aumenta la velocidad del motor, lo que autoriza la alineación del bus y del generador

- Etapa 1: En la interfaz HMI del panel frontal, navegar hasta AJUSTES>GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la velocidad (SPD RESPONSE) en Aumento (INCREASING).

El sincronizador no reduce la tensión del generador para que coincidan las tensiones del bus y del generador

- Etapa 1: Navegar hasta AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA ANALÓGICA AVR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > AVR ANALOG OUTPUT) y

ajustar el parámetro de respuesta en la tensión (VOLT RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

El sincronizador no reduce la tensión del generador para que coincidan las tensiones del bus y del generador

Etapa 1: Navegar hasta AJUSTES>GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES>SALIDA ANALÓGICA AVR (SETTINGS>MULTIGEN MANAGEMENT>AVR ANALOG OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la tensión (VOLT RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

Desviación de la velocidad (o speed bias)

La velocidad del motor no cambia al cambiar la tensión de desviación de la velocidad

Etapa 1: Comprobar que la velocidad del motor cambia cuando cambia el speed-bias. Como prueba, se puede forzar una tensión en la salida de speed-bias ajustando los parámetros Tensión de salida mínima (Min Output Voltage) y Tensión de salida máxima (Max Output Voltage) en el mismo valor en AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT). Si la desviación (speed-bias) se funda en la corriente, se puede forzar una corriente fija ajustando los parámetros de Corriente de salida mínima y máxima del regulador en el mismo valor en AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT).

Si la velocidad no cambian cuando cambia la desviación:

- Comprobar que el regulador o la ECU está instalad@ y configurad@ para aceptar entradas de desviación.
- Comprobar las conexiones para cerciorarse de que el cableado del regulador es correcto.
- Si el motor está equipado con una ECU, comprobar la programación de la ECU para cerciorarse de que está configurada para aceptar una entrada de desviación de la velocidad.

La velocidad del motor disminuye al aumentar el speed-bias

Etapa 1: Navegar hasta AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES>SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la velocidad (SPD RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

La velocidad del motor aumenta si el speed-bias disminuye

Etapa 1: Navegar hasta AJUSTES>GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA ANALÓGICA DEL REGULADOR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > GOV ANALOG OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la velocidad (SPD RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

Desviación de la tensión

La tensión del generador no cambia aunque cambie la polarización de la tensión

Etapa 1: Como prueba, se puede forzar una tensión en la salida de desviación AVR ajustando los parámetros Tensión de salida mínima (Min Output Voltage) y Tensión de salida máxima (Max Output Voltage) en el mismo valor en AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA DEL AVR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > AVR OUPUT). Si la desviación se funda en la corriente, se puede forzar una corriente fija ajustando los parámetros de Corriente de salida mínima y máxima del regulador en el mismo valor en AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA DEL AVR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > AVR OUTPUT).

Si la velocidad no cambian todavía cuando cambia la desviación:

- Comprobar que el AVR está instalado y configurado para aceptar entradas de desviación.
- Comprobar las conexiones para cerciorarse de que el cableado del AVR es correcto.
- Si se trata de un regulador de tensión digital, comprobar que está configurado y programado correctamente para aceptar entradas de desviación de la tensión.

La tensión del generador disminuye al aumentar el speed-bias del AVR

Etapas 1: Navegar hasta AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA DEL AVR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > AVR OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la tensión (VOLT RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

La tensión del generador aumenta si el speed-bias disminuye

Etapas 1: Navegar hasta AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES MÚLTIPLES > SALIDA AVR (SETTINGS > MULTIGEN MANAGEMENT > AVR OUTPUT) y ajustar el parámetro de respuesta en la tensión (VOLT RESPONSE) en Reducción (DECREASING).

Reparto de Carga

El Estado del Disyuntor del Generador no es Recibido por el DGC-2020

- Etapas 1: Cerrar el disyuntor del generador. Verificar que el DGC-2020 ve el estado indicando que el disyuntor del generador está cerrado. Esto se encuentra en el panel frontal o en BESTCOMSPlus en MEDICIÓN > ESTADO > DISYUNTOR GEN.
- Etapas 2: Si el estado no es correcto, verificar el estado de la entrada digital en el DGC-2020 a través de la cual el disyuntor es alimentado examinando la entrada con BESTCOMSPlus en MEDICIÓN > ENTRADAS > ENTRADAS DE CONTACTOS o MEDICIÓN > ENTRADAS > ENTRADAS CONTACTOS REMOTOS.
- Etapas 3: Si el estado de la entrada es correcto, pero el estado de Disyuntor Gen en MEDICIÓN > ESTADO no lo es, verificar la lógica del PLC, y verificar que Disyuntor Gen se alimenta en el DGC-2020 y está vinculado a la lógica en la entrada *Estado* en el elemento lógico Disyuntor Gen.
- Etapas 4: Realizar las correcciones y verificar nuevamente que el estado es recibido correctamente.

El Generador Funciona a Velocidad Incorrecta Cuando el Disyuntor del Generador Está Cerrado

- Etapas 1: Verificar el estado disyuntor del generador es correctamente recibido como se describe en *El Estado del Disyuntor del Generador no es Recibido por el DGC-2020*. Si el estado es correcto, proceder con las etapas de abajo.
- Etapas 2: Verificar el rango fijado por la salida al Regulador del LSM-2020 examinando los ajustes tensión o corrientes de salida Min. y Max. En GESTIÓN DE GENERADORES > DESVIACIÓN SALIDA REGULADOR. Verificar que este rango sea válido para el regulador o motor especificados.
- Etapas 3: Realizar el ensayo de la Etapa 1 de *Desviación Velocidad* de esta sección para verificar que configurando la salida en diferentes valores dentro del rango cause variaciones en la velocidad en la manera deseada.
- Etapas 4: Medir la desviación de tensión o corriente en la señal analógica en el regulador desde el LSM-2020. Esta señal es encontrada en los terminales P2-14 (GOV-) y P2-15 (GOV+). Si la salida está en el punto medio de su rango, el generador debería funcionar a velocidad nominal.
- Etapas 5: Verificar el parámetro de DESVIACIÓN DE VELOCIDAD en la pantalla de DEPURAR LSM encontrada en el panel frontal en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN LSM > DEPURAR COMPARTO DE CARGA. Verificar si el valor normalizado desde la pantalla DEPURAR LSM corresponde al valor medido en los terminales del LSM-2020 P2-14 (GOV-) y P2-15 (GOV+). Si el valor normalizado es 0.00, la salida debería estar en el punto medio de su rango. Si el valor normalizado es -1.00, la salida debería estar en el punto mínimo de su rango. Cualquier otros valores están

escalados dentro del rango. Si el valor normalizado y el medido de salida no coinciden, o bien hay errores en el cableado, o algún dispositivo externo está llevando la desviación de la señal del regulador al mismo tiempo que el LSM-2020. Corregir esta situación de conflicto si es que existe.

- Etapas 6: Verificar que la desviación de la señal medida en el LSM-2020 en los terminales P2-14 (GOV-) y P2-15 (GOV+) es llevada a la entrada de variación del regulador actual en el regulador del motor. Las mediciones deberían ser las mismas como lo fueron en el LSM-2020. Si no, corregir los problemas de cableado.
- Etapas 7: Compruebe si hay contactos de relé en el camino entre la salida del regulador LSM-2020 y la entrada del regulador de velocidad. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador de velocidad, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación. Verifique que los contactos del relé no están afectando la señal.
- Etapas 8: Si el ajuste de velocidad está habilitado, verificar que la consigna de velocidad de ajuste esta en el valor correcto para la operación deseada.

Generadores No Comparten la Carga Igualmente

- Etapas 1: Verificar que el compartimento de carga está habilitado en AJUSTES>AJUSTES DE CONTROL DE BIAS > AJUSTES CONTROL REGULADOR > CONTROL DE CARGA HABILITADO.
- Etapas 2: Verificar el estado del disyuntor del generador es correctamente recibido como se describe en *El Estado del Disyuntor del Generador no es Recibido por el DGC-2020*. Si el estado es correcto, proceder con la etapa 3.
- Etapas 3: Verificar el rango de tensión de la Línea del Comparto de Carga examinando los parámetros de Voltaje el Min. y Max. Encontrados en BESTCOMSPlus en AJUSTES > GESTIÓN DE GENERADORES > SALIDA COMPARTO DE CARGA. El rango debe ser el mismo para todas las máquinas en el sistema de compartimento de carga.
- Etapas 4: Medir la tensión de la línea de Comparto de Carga en los terminales P2-5 (LS-) y P2-6 (LS+) en el LSM-2020. La misma tensión debe estar presente en cada LSM-2020. Si no, corregir cualquier problema.
- Etapas 5: Examinar el FDBK VOLT en el panel frontal del DGC-2020 en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN LSM > DEPURAR LSM. Ésta es la tensión leída desde las líneas de compartimento de carga por el DGC-2020. Verificar que esta tensión coincide con el valor leído con un voltímetro en los terminales del LSM-2020 en P2-5 (LS-) y P2-6 (LS+). Verificar la misma FDBK VOLT presente en todas las máquinas en el sistema de compartimento de carga. Si no son iguales, examinar el cableado de la línea y corregir cualquier problema.
- Etapas 6: Compruebe si hay contactos de relé en la línea de compartimento de carga entre los LSM-2020. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación. Verifique que los contactos del relé no están afectando la señal.
- Etapas 7: Si siguen habiendo problemas, desconectar la línea de compartimento de carga del LSM-2020. Hacer funcionar una sola máquina con carga, y verificar que carga y descarga correctamente, y que funciona a la velocidad correcta. Repetirlo para cada máquina.
- Etapas 8: Re-conectar las líneas de compartimento de carga a todos los LSM-2020 que sean parte del sistema de compartimento de carga. Hacer funcionar una SOLA máquina con carga, y verificar que carga y descarga correctamente, y que funciona a la velocidad correcta. Si la máquina baja su velocidad cuando el disyuntor del generador está cerrado, verificar la tensión de la línea de compartimento de carga. Debería ser la misma, en una base normalizada, a los kW producidos normalizados del generador. Como ejemplo, si el generador es cargado al 50% de su capacidad, la tensión de la Línea de Comparto de Carga debería estar en la mitad del rango.

Si no es así, algo está impulsando la línea de compartó de carga y no debe ser así. La unidad debe ser el único dispositivo manejando la línea de compartó de carga.

Etapas 9: Desconectar las líneas de compartó de carga de cada máquina fuera de funcionamiento y ver si la velocidad de la máquina en funcionamiento es correcta. Si un LSM-2020 en particular en una máquina fuera de funcionamiento parece afectar la performance de la máquina en funcionamiento, ese LSM-2020 puede estar dañado de tal forma que los contactos la Línea de Compartó de Carga están pegados, causando al LSM-2020 manejar la línea de compartó de carga incluso cuando el disyuntor del generador está abierto. Toque los relés para ver si el problema se soluciona. Si así es, se indica una falla en el relé del LSM-2020. Reemplazar el LSM-2020, o cablear los contactos externos para remover el LSM-2020 del sistema de compartó de carga cuando el disyuntor del generador está cerrado.

Etapas 10: Si parece que algo está manejando la línea de compartó de carga pero no es el LSM-2020 en una de las unidades fuera de funcionamiento, buscar por un dispositivo externo que este manejando o cargando hacia abajo la línea de compartó de carga.

Etapas 11: Repetir los 3 pasos anteriores para cada máquina.

El Compartó de Carga Funciona Correctamente, pero una Simple Unidad Baja su Velocidad

Con todas las máquinas en funcionamiento, el compartó de carga funciona correctamente, pero una simple unidad baja su velocidad luego que el disyuntor del generador es cerrado.

Etapas 1: Desconectar la línea de compartó de carga del LSM-2020. Hacer funcionar una sola máquina con carga, y verificar que carga y descarga correctamente, y que funciona a la velocidad correcta. Repetirlo para cada máquina.

Etapas 2: Re-conectar las líneas de compartó de carga a todos los LSM-2020 que sean parte del sistema de compartó de carga. Hacer funcionar una SOLA máquina con carga, y verificar que carga y descarga correctamente, y que funciona a la velocidad correcta. Si la máquina baja su velocidad cuando el disyuntor del generador está cerrado, verificar la tensión de la línea de compartó de carga. Debería ser la misma, en una base normalizada, a los kW producidos normalizados del generador. Como ejemplo, si el generador es cargado al 50% de su capacidad, la tensión de la Línea de Compartó de Carga debería estar en la mitad del rango. Si no es así, algo está impulsando la línea de compartó de carga y no debe ser así. La unidad debe ser el único dispositivo manejando la línea de compartó de carga.

Etapas 3: Desconectar las líneas de compartó de carga de cada máquina fuera de funcionamiento y ver si la velocidad de la máquina en funcionamiento es correcta. Si un LSM-2020 en particular en una máquina fuera de funcionamiento parece afectar la performance de la máquina en funcionamiento, ese LSM-2020 puede estar dañado de tal forma que los contactos la Línea de Compartó de Carga están pegados, causando al LSM-2020 manejar la línea de compartó de carga incluso cuando el disyuntor del generador está abierto. Toque los relés para ver si el problema se soluciona. Si así es, se indica una falla en el relé del LSM-2020. Reemplazar el LSM-2020, o cablear los contactos externos para remover el LSM-2020 del sistema de compartó de carga cuando el disyuntor del generador está cerrado

Etapas 4: Si parece que algo está manejando la línea de compartó de carga pero no es el LSM-2020 en una de las unidades fuera de funcionamiento, buscar por un dispositivo externo que este manejando o cargando hacia abajo la línea de compartó de carga.

Etapas 5: Repetir los 3 pasos anteriores para cada máquina.

Pantallas Depuración Panel Frontal DGC-2020

Hay varias pantallas de depuración en la DGC-2020 que puede ser útil para depurar problemas de compartó de carga de cuestiones relacionadas con los módulos de E/S. Las siguientes pantallas de depuración están disponibles: DEPURAR COMPARTO CARGA, DEPURAR CONTROL, DEPURAR CEM, y DEPURAR AEM.

DEPURAR COMPARTO CARGA

Esta pantalla es útil para la depuración de los problemas de control relacionadas con el compartó de carga, y kW, y var. Da visibilidad de los parámetros medidos y controlados por el LSM-2020.

La pantalla de DEPURAR COMPARTO CARGA está ubicada en el panel frontal en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN LSM > DEPURAR COMPARTO CARGA.

Los siguientes parámetros están visibles en la pantalla de DEPURAR COMPARTO CARGA:

- **FDBK VOLT:** Tensión que ve el LSM-2020 en la línea de entrada de compartó de carga. Terminales P2-5 (LS-) y P2-6 (LS +). Esta medida es útil para depurar problemas con el compartó de carga. Normalmente, todas las máquinas que tienen cerrado sus disyuntores de generador deben medir la misma tensión de FDBK VOLT. Si esta tensión es diferente, verificar errores de cableado, o problemas con los contactos de relés en toda la línea de cableado de compartó de carga. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador de velocidad, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación.
- **TENSIÓN AUX:** Tensión que ve el el LSM-2020 en su entrada analógica Terminales P2-8 (IN-) y P2-9 (V+).
- **CORRIENTE AUX:** Corriente que ve el el LSM-2020 en su entrada analógica Terminales P2-7 (IN+) y P2-8 (IN+).
- **DESVIACIÓN VELOCIDAD:** Este es el valor normalizado para el cual el LSM-2020 impulsa la salida analógica del regulador. Si el valor es -1.0, la salida será impulsado al valor mínimo del rango de de desviación de la salida. Si el valor es de 1,0, la salida será impulsado con el valor máximo del rango de de desviación de la salida. Si el valor es 0.000, la salida será impulsada hasta el punto de valor medio (es decir, a mitad de camino entre los valores máximos y mínimos) del rango de desviación de la salida. Si el disyuntor del generador está abierto, o si el disyuntor del generador está cerrado y si velocidad de trim y control de kW están deshabilitados, la salida del LSM-2020 estará en el punto medio del rango, lo que indica que el generador debe funcionar a la velocidad nominal. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador de velocidad, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación.
- **DESVIACIÓN TENSIÓN:** Este es el valor normalizado para el cual el LSM-2020 impulsa la salida analógica del regulador. Si el valor es -1.0, la salida será impulsado al valor mínimo de tensión del rango de de desviación de la salida. Si el valor es de 1,0, la salida será impulsado con el valor máximo de tensión del rango de de desviación de la salida. Si el valor es 0.00, la salida será impulsada hasta el punto de valor medio (es decir, a mitad de camino entre los valores máximos y mínimos) del rango de tensión de desviación de la salida. Si el disyuntor del generador está abierto, tensión de trim y control kvar están deshabilitados, la salida del LSM-2020 estará en el punto medio del rango, lo que indica que el generador debe funcionar a la tensión nominal. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador de velocidad, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación.
- **DEMANDA VATIOS:** Este es la demanda normalizada en kW solicitada por el LSM-2020. Es la cantidad de energía que produce el generador. Es normalizado de tal forma que 1.0 indica máximo kW de capacidad del generador, 0,5 indica el 50% de la capacidad del generador, etc Cuando el disyuntor del generador está cerrado, y el controlador kW está habilitado, la DEMANDA VATIOS indica el nivel de potencia que debe ser generado. En un sistema de compartó de carga en isla, esto corresponderá con el valor leído en la línea de compartó de carga. Si las líneas de compartó de carga se encuentran en el punto del 50% del rango de tensión de compartó de carga, DEMANDA VATIOS será 0.50. Si el disyuntor del generador está cerrado, y elemento de la lógica PARALELO A ALIMENTACIÓN es verdadero, la DEMANDA VATIOS será igual a la carga base de punto de ajuste. Cuando el disyuntor del generador está abierto o el controlador kW está deshabilitado, la DEMANDA VATIOS será siempre igual al valor calculado a partir de la tensión que el LSM-2020 ve en su línea de compartó de carga.
- **kW TOTAL:** Este es el valor normalizado de kW producido por el generador. 1.0 representa capacidad máxima de la máquina, 0.5 representa 50% de la capacidad de la máquina, etc.

- **kW NOMINALES:** Este es el valor nominal de kW de la máquina que debe ser igual al ajuste de kW NOMINALES en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > AJUSTES.
- **DEMANDA var:** Este es la demanda normalizada en var solicitada por el LSM-2020. Es la cantidad de var que el generador debe producir. Es normalizado de tal forma que 1.0 indica máximo var de capacidad del generador, 0,5 indica el 50% de la capacidad del generador, etc. Cuando el disyuntor del generador está cerrado, y el controlador var /PF está habilitado, la demanda var indica el nivel de potencia reactiva que debe ser generado. Si el disyuntor del generador está cerrado, y elemento de la lógica PARALELO A ALIMENTACIÓN es verdadero, la DEMANDA var será igual a punto de ajuste de kvar (%) si el controlador está en modo control var, o mantendrá igual el valor de los var que mantendrá el Factor de Potencia de la máquina al ajuste de PF si el controlador está en modo Factor de Potencia. Cuando el disyuntor del generador está abierto o el controlador var/PF está deshabilitado, la DEMANDA var será siempre igual 0.0. Cuando se esté en marcha con el disyuntor del generador cerrado y la lógica del elemento PARALELO A ALIMENTACIÓN sea falsa (es decir los generadores en un sistema isla), la DEMANDA var será también 0.0. El DGC-2020 correrá en ESTATISMO var cuando esté en un sistema en isla.
- **kvar TOTAL:** Este es el valor normalizado de kvar producido por el generador. 1.0 representa capacidad máxima de la máquina, 0.5 representa 50% de la capacidad de la máquina, etc.
- **kvar NOMINALES:** Este es el valor calculado normalizado de kvar de la máquina, calculados de los kW Nominales de la máquina y del Factor de Potencia Nominal de la máquina de acuerdo a que var es igual a la raíz cuadrada de $(VA^2 - VATIVOS^2)$.
- **LSM_RT_BIN:** Puntos Binarios en Tiempo Real LSM-2020. Este es un número binario de 32 bits, embalado que representa los puntos de transmisión entre el LSM-2020 y el DGC-2020. Depurar en este nivel no es necesario.

DEPURAR CONTROL

Esta pantalla es útil para la depuración de los problemas de control relacionadas con el compartó de carga, y kW, y var. Da visibilidad de los estados de kW, kvar, Ajuste Velocidad y controles de Tensión en el LSM-2020.

La pantalla de DEPURAR CONTROL está ubicada en el panel frontal en AJUSTES > DESVIACIÓN CONTROL > DEPURAR CONTROL.

Los siguientes parámetros están visibles en la pantalla de DEPURAR CONTROL:

- **DEMANDA RAMPA kW:** Esta es la demanda normalizada de kW que está en rampa desde la carga inicial de kW sobre el cierre del disyuntor del generador hasta el valor ajustado de kW. La velocidad a la que se produce está establecido por la Tasa de Rampa (%) en los ajustes del Control del Regulador. Tener en cuenta la tasa es en términos de porcentaje de la capacidad de la máquina, que no es el tiempo de realizar la rampa de cero hasta el actual nivel deseado de kW. Por lo tanto, a baja carga puede parecer que la rampa se omite. Si el sistema está cargado con sólo el 10% y se lleva una unidad en línea, y el tipo de rampa es de 10% por segundo, se necesita sólo un segundo para llegar hasta el 10% por lo que la rampa de tiempo puede ser bastante corta.
- **DEMANDA VATIOS:** Este es la demanda normalizada en kW solicitada por el LSM-2020. Es la cantidad de energía que produce el generador. Es normalizado de tal forma que 1.0 indica máximo kW de capacidad del generador, 0,5 indica el 50% de la capacidad del generador, etc. Cuando el disyuntor del generador está cerrado, y el controlador kW está habilitado, la DEMANDA VATIOS indica el nivel de potencia que debe ser generada. En un sistema de compartó de carga en isla, esto corresponderá con el valor leído en la línea de compartó de carga. Si las líneas de compartó de carga se encuentran en el punto del 50% del rango de tensión de compartó de carga, DEMANDA VATIOS será 0.50. Si el disyuntor del generador está cerrado, y elemento de la lógica PARALELO A ALIMENTACIÓN es verdadero, la DEMANDA VATIOS será igual a la carga base de punto de ajuste. Cuando el disyuntor del generador está abierto o el controlador kW está deshabilitado, la DEMANDA VATIOS será siempre igual al valor calculado a partir de la tensión que el LSM-2020 ve en su línea de compartó de carga.
- **PID VELOCIDAD:** Este es el valor de salida del controlador PID VELOCIDAD. Por lo general oscilan entre -1.0 y 1.0 y será cero toda vez que el disyuntor del generador esté abierto, a menos que la sincronización está en curso. Si el Trim de Velocidad está activado, la PID VELOCIDAD no será cero

cuando el disyuntor del generador está cerrado y hay alguna diferencia entre la velocidad de la máquina y el parámetro de Ajuste de Velocidad de Disparo.

- **PID kW:** Este es el valor de salida del controlador PID kW. Por lo general oscilan entre -1.0 y 1.0 y será cero toda vez que el disyuntor del generador esté abierto. Si el Controlador de kW esta habilitado, el PID kW no será cero cuando el disyuntor del generador está cerrado y hay alguna diferencia entre la generación de kW normalizados y el valor de la DEMANDA VARIOS de la máquina. Si el Controlador de kW está deshabilitado, el PID kW será siempre cero.
- **ERR VELOCIDAD:** Esta es la diferencia normalizada entre la frecuencia medida del generador y la Consigna de Velocidad de Disparo. Un valor de 1.0 significa que la diferencia es igual a la consigna de velocidad de disparo; un valor de -1.0 la diferencia es igual a la negativa de la consigna de trim de velocidad. Cuando el disyuntor del generador está abierto, o si el Trim de velocidad esta deshabilitado, esto siempre será menos que 0.000 a menos que la sincronización está en curso. Cuando el disparo de velocidad está habilitado, y el disyuntor del generador está cerrado, esto será típicamente 0.000 o algún número relativamente pequeño y mueve una pequeña cantidad encima y por debajo de 0.000 mientras el controlador de trim de velocidad corrige para cualquier error de velocidad.
- **ERROR kW:** Esta es la diferencia normalizada entre los kW medidos del generador y la DEMANDA VARIOS descrita arriba. Un valor de 1.0 significa que la diferencia es igual a los kW Nominales de la máquina; un valor de -1.0 significa que la diferencia es igual a los kW Nominales negativos de la máquina. Cuando el disyuntor del generador está abierto, o si el control de kW esta deshabilitado, esto siempre será 0.000. Cuando el control de kW está habilitado, y el disyuntor del generador está cerrado, esto será normalmente 0.000 o un número relativamente chico y mueve un pequeño valor encima y por debajo de 0.000 mientras el controlador de kW corrige el error de kW. Si una carga es agregada o caída del sistema, el error no será cero mientras el controlador de kW lleve los kW del generador al valor deseado.

DESVIACIÓN VELOCIDAD: Este es el valor normalizado para el cual el LSM-2020 impulsa la salida analógica del regulador. Si el valor es 0,00 la salida se llevará al valor medio (es decir, a mitad de camino entre los valores máximo y mínimo) del rango de salida de desvío del regulador. Si el disyuntor del generador está abierto, o si el disyuntor del generador está cerrado y si velocidad de trim y control de kW están deshabilitados, la salida del LSM-2020 estará en el punto medio del rango, lo que indica que el generador debe funcionar a la velocidad nominal. Cualquier contacto de relé que se utilice para cambiar las líneas de compartos de carga, señal analógica del regulador de velocidad, o señal analógica del regulador de tensión debe utilizar un relé destinado para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señal, no relés de poder, se deben utilizar para esta aplicación.

- **CONSIGNA PF:** Esta es la consigna de factor de potencia que será utilizada por el controlador de kvar cuando esté en modo de regulación de Factor de Potencia.
- **DEMANDA RAMPA VAR:** Esta es la demanda normalizada de var que está en rampa desde la carga inicial de var sobre el cierre del disyuntor del generador hasta el valor ajustado de var. La velocidad a la que se produce está establecido por la Tasa de Rampa (%) en los ajustes de Control de Desviación AVR. Tener en cuenta la tasa es en términos de porcentaje de la capacidad de la máquina, que no es el tiempo de realizar la rampa de cero hasta el actual nivel deseado de var. Por lo tanto, a baja carga de var puede parecer que la rampa se omite. Si el sistema está cargado con sólo el 10% y se lleva una unidad en línea, y el tipo de rampa es de 10% por segundo, se necesita sólo un segundo para llegar hasta el 10% por lo que la rampa de tiempo puede ser bastante corta.
- **DEMANDA VAR:** Este es la demanda normalizada en kvar solicitada en el generador. Es normalizado de tal forma que 1.0 indica máximo kvar de capacidad del generador, 0,5 indica el 50% de la capacidad del generador, etc Cuando el disyuntor del generador está cerrado, y el controlador var/PF está habilitado, la DEMANDA VAR indica el nivel de potencia reactiva que debe ser generada. En un sistema de compartos de carga en isla, esto estará determinado por las características de estatismo fijadas en los parámetros Estatismo Porcentual y Ganancia de Estatismo de Tensión. Si el disyuntor del generador está cerrado, y elemento de la lógica PARALELO A ALIMENTACIÓN es verdadero, la DEMANDA VAR será igual a la consigna de kvar si el controlador var/PF está en modo var será calculado del valor de kW que se generan para mantener el Factor de Potencia deseado de la máquina cuando el controlador var/PF esta en modo de control Factor de

Potencia. Cuando el disyuntor del generador está abierto, o el controlador var/PF esta deshabilitado, la DEMANDA VAR será cero.

- **PID Tensión:** Este es el valor actual del controlador del PID de tensión. Normalmente el rango varía entre -1.0 y 1.0, y generalmente será cero en todo momento a menos que una sincronización este en progreso.
- **PID KVAR:** Este es el valor de salida del controlador PID kvar. Por lo general oscilan entre -1.0 y 1.0 y será cero toda vez que el disyuntor del generador esté abierto. Si el Controlador de var/PF está habilitado, el PID kvar no será cero cuando el disyuntor del generador está cerrado y hay alguna diferencia entre la generación de var normalizados y el valor de la DEMANDA VAR de la máquina. Si el Controlador de var/PF está deshabilitado, el PID kvar será siempre cero.
- **ERROR Tensión:** Este es la diferencia normalizada entre la tensión medida del generador y la tensión que el DGC-2020 está tratando de sincronizar. Será 0.000 en todo momento excepto cuando el DGC-2020 esté tratando de sincronizar la entrada del generador con la entrada de la barra. Cuando este sincronizando, esto será típicamente 0.000 o un número relativamente pequeño y mueve una pequeña cantidad encima y por debajo de 0.000 mientras el controlador corrige la tensión para cualquier error de tensión.
- **ERROR KVAR:** Esta es la diferencia normalizada entre los kvar medidos generador por el generador y la DEMANDA VAR descrita arriba. Un valor de 1.0 significa que la diferencia es igual a los kvar nominales de la máquina; un valor de -1.0 significa que la diferencia es igual a los kvar Nominales negativos de la máquina. Cuando el disyuntor del generador está abierto, o si el control de var/PF esta deshabilitado, esto siempre será 0.000. Cuando el control de var/PF está habilitado, y el disyuntor del generador está cerrado, esto será normalmente 0.000 o un número relativamente chico y mueve un pequeño valor encima y por debajo de 0.000 mientras el controlador de var/PF corrige el error de var. Si una carga reactiva es agregada o caída del sistema, el error no será cero mientras el controlador de var/PF lleve los var del generador al nivel deseado.
- **DESVIACIÓN Tensión:** Este es el valor normalizado para el cual la desviación salida analógica del LSM-2020 será llevada para cumplir con los controles de kvar y tensiones deseados. Es igual a la suma de PID TENSION y de PID KVAR. Si el valor es -1.0, la salida será impulsado al valor mínimo de tensión del rango de desviación de la salida. Si el valor es de 1.0, la salida será impulsado con el valor máximo de tensión del rango de desviación de la salida. Si el valor es 0.00, la salida será impulsada hasta el punto de valor medio (es decir, a mitad de camino entre los valores máximos y mínimos) del rango de tensión de desviación de la salida. Si el disyuntor del generador está abierto, o si el disyuntor del generador está cerrado y el control de kvar esta deshabilitado, el valor de la DESVIACIÓN Tensión será 0.000 conduciendo la desviación de la salida al valor medio de la salida analógica del regulador de tensión indicando el regulador de tensión debe funcionar a tensión nominal.

DEPURAR CEM

Esta pantalla muestra el dato en binario que está siendo enviado entre el CEM-2020 (Módulo de Contactos de Expansión) y el DGC-2020.

La pantalla de DEPURAR CEM está ubicada en el panel frontal en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN CEM > MENÚ DEPURAR CEM.

Los siguientes parámetros están visibles en la pantalla de DEPURAR CEM:

- **DGC A CEM BP:** Puntos Binarios del DGC-2020 al CEM-2020. Este es el estado de las salidas de los relés del CEM-2020 siendo transmitidos desde el DGC-2020 al CEM-2020. Este es un 32-bit, número empaado de bits representando los estados de las salidas del CEM-2020 El bit de más a la izquierda es la primera salida, etc.
- **CEM A DGC BP:** Puntos Binarios del CEM-2020 al DGC-2020. Este es el estado de las entradas transmitidos desde el CEM-2020 al DGC-2020. Este es un 32-bit, número empaado de bits representando los estados medidos de las entradas del CEM-2020 El bit de más a la izquierda es la primera entrada, etc.

DEPURAR AEM

Esta pantalla muestra el dato en binario que está siendo enviado entre el AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógico) y el DGC-2020.

La pantalla de DEPURAR AEM está ubicada en el panel frontal en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN AEM > MENÚ DEPURAR AEM.

La pantalla de DEPURAR AEM está ubicada en el panel frontal en AJUSTES > PARÁMETROS SISTEMA > CONFIGURACIÓN MODULO REMOTO > CONFIGURACIÓN AEM > MENÚ DEPURAR AEM

Los siguientes parámetros están visibles en la pantalla de DEPURAR AEM:

- DGC A AEM BP: Puntos Binarios del DGC-2020 al AEM-2020. Este es un 32-bit, número empacado de bits representando los puntos binarios transmitidos desde el DGC-2020 al AEM-2020. Depurar a este nivel no es necesario.
- AEM A DGC BP: Puntos Binarios del AEM-2020 al DGC-2020. Este es un 32-bit, número empacado de bits representando los puntos binarios transmitidos desde el AEM-2020 al DGC-2020. Depurar a este nivel no es necesario.
- ENTRADAS ANALÓGICAS: Para cada entrada analógica, el valor de entrada medido en bruto se muestra, y el valor de entrada medido. Esto es útil para verificar si el AEM-2020 está viendo un valor de entrada válido (es decir el valor abierto de 0 a 10 voltios para entrada de tensión o 4 a 20 ma para entrada de corriente). La escala de valor es la de entrada para ampliar la gama especificada por el Parámetro Mínimo y Parámetro Máximo en los ajustes de Entradas Analógicas Remotas.
- ENTRADAS TÉRMICAS: Para cada entrada de RTD, la resistencia en ohmios medido por la entrada de RTD se muestra como la temperatura calculada a partir de la medición de la resistencia. Para cada entrada de termocupla, la tensión en milivoltios se muestra como la temperatura calculada a partir de la medición de la resistencia

9 • Módulo de Reparto de Carga

El módulo de reparto de carga (LSM-2020) es un dispositivo auxiliar a distancia que funciona como interfaz para DGC-2020 y proporciona salidas analógicas al sistema eléctrico bajo la forma de señales de desviación analógicas al regulador de tensión y al regulador de velocidad. Cuando se cierra el disyuntor y se habilita el reparto de carga, el LSM-2020 reparte la carga de potencia activa, de manera proporcional, entre otros generadores en las líneas de reparto de carga analógica o Ethernet.

Referirse a la Sección 6, *Instalación*, para instrucciones de configuración del DGC-2020 y LSM-2020 para una aplicación de reparto de carga y control de kW.

Características

Los módulos de reparto de carga presentan las siguientes características:

- Una función de rampa para cargar y descargar generadores con facilidad.
- Comunicaciones mediante Ethernet o CAN Bus
- Función Start/Stop y secuenciación del generador
- Control de carga de KW/var
- Reparto de carga de KW/var a través de líneas de reparto de carga analógicas y Ethernet.

Especificaciones

Potencia útil

Nominal:	12 ó 24 Vcc
Gama:	8 a 32 Vcc (durante el lanzamiento es posible que la tensión alcance 6 Vcc durante 500 ms.)
Consumición máxima:	4 W
Terminales:	P2-3 (-), P2-2 (+), P2-1 (masa)

Entradas analógicas

Configuración de Tensión:	0 -10 Vcc
Configuración de Corriente:	4-20 mA
Bornes:	P2-7 (IN+), P2-8 (IN-), P2-9 (V+)

Carga

4 a 20 mAdc	470 Ω máximo
± 10 Vdc	9.65k Ω mínimo

Salidas analógicas

Datos de carga: 4-20 mA = 500 Ω carga máxima, ± 10 Vcc = 667 Ω carga mínima

Salida desviación del regulador de tensión

4-20 mA ó ± 10 Vcc señal de salida aislada. (Ajustable por incrementos de 0,1)

Aislada a 1.500 Vcc entre las salidas y la masa

Terminales: P2-18 (AVR+), P2-17 (AVR-), P2-16 (AVR')

Salida desviación del regulador

4-20 mA, ± 10 Vcc señal de salida aislada. (Ajustable por incrementos de 0,1)

Aislada a 500 Vcc entre las salidas y la masa

Terminales: P2-15 (GOV+), P2-14 (GOV-), P2-13 (GOV')

Salida línea de reparto de carga

0-10 Vcc señal de salida aislada. (Ajustable por incrementos de 0,1 Vcc)

Aislada a 500 Vcc entre las salidas y la masa

Terminales: P2-6 (LS+), P2-5 (LS–), P2-4 (LS')

Interfaz de comunicacionesCAN Bus

Tensión diferencial del bus: 1,5 a 3 Vcc
 Tensión máxima: –32 a +32 Vcc con respecto al borne negativo de la batería
 Velocidad de comunicación: 250 kb/s
 Terminales: P2-12 (bajo), P2-11 (alto), y P2-10 (blindaje)

Ethernet

El conector RJ-45 del panel posterior permite las comunicaciones a distancia mediante el BESTCOMPPlus™ al módulo de reparto de carga y al DGC-2020 al que está conectado el módulo.

Tipo: 10/100BASE-T

Se recomienda utilizar dispositivos Ethernet industriales diseñados para cumplir con la serie de especificaciones IEC 61000-4.

Pruebas típicasChoque

Soporta 15 g en 3 planos perpendiculares

Vibración

Se barrió en las siguientes gamas, para un total de 12 barridos de 15 minutos, en cada uno de los tres planos mutuamente perpendiculares, tal y como se indica a continuación:

5 a 29 a 5 Hz:	Pico de 1,5 G por 5 min.
29 a 52 a 29 Hz:	0.036" Doble amplitud por 2.5 min.
52 a 500 a 52 Hz:	Pico de 5 G por 7,5 min.

Sistema de encendido

Fue probado a proximidad de un sistema de encendido no blindado, sin supresión del sistema de encendido Altronic DISN 800.

HALT (Highly Accelerated Life Testing o ensayos de vida altamente acelerada)

Numerosos fabricantes utilizan HALT para que sus productos sean fiables por muchos años. HALT somete los dispositivos a condiciones extremas de temperatura, choque y vibraciones para simular un desgaste de varios años de operación, pero en un lapso de tiempo mucho más corto. Basler recurre a HALT para evaluar todos los elementos de diseño posibles que permitan aumentar la vida de sus dispositivos. Como ejemplo de este tipo de condiciones extremas: el módulo de reparto de carga fue sometido a pruebas de temperaturas (en una gama de temperaturas de -80°C a +130°C), pruebas de vibraciones (de 5 a 50 G @ +25°C) y pruebas de vibraciones/temperaturas (de 10 a 20 G en una gama de temperaturas de -60°C a +100°C). Los ensayos combinados de temperaturas y vibraciones, en estas condiciones extremas, demostraron que el módulo de reparto de carga puede efectuar operaciones a largo plazo en un entorno difícil. Cabe señalar que las condiciones extremas de temperatura y vibración indicadas en este párrafo son específicas a HALT y no reflejan los niveles recomendados de funcionamiento. Los valores nominales de operación están indicados en la Sección 8 del presente manual.

Entorno

Temperatura:

Funcionamiento

–40 a 70°C (–40 a 158°F)

Almacenamiento:

–40 a 85°C (–40 a 185°F)

Humedad:

IEC 68-2-38

Información de agencias

Certificación de UL

El LSM-2020 es un componente reconocido que cumple con las normas de seguridad de Canadá y de EE. UU. y con los requisitos de UL.

Normas utilizadas para la evaluación:

Archivo E97035 CCN# FTPM2 / FTPM8

- UL 6200
- Norma CSA C22.2 n.º 14

Cumplimiento con la UE

Este producto se ha evaluado y cumple con los requisitos establecidos por la legislación de la UE:

- Directiva de bajo voltaje - 2014/35/EU.
- Directiva sobre compatibilidad electromagnética - 2014/30/EU.

Normas armonizadas utilizadas para la evaluación:

- EN 50178:1997 - *Electronic Equipment for use in Power Installations*
- EN 61000-6-4:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Emission Standard for Industrial Environments*
- EN 61000-6-2:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Immunity for Industrial Environments*

NFPA Compliance

Complies with NFPA Standard 110, *Standard for Emergency and Standby Power*.

Características físicas

Peso:

0,66 kg (0,66 kg)

Dimensiones:

Referirse a *Instalación* en la presente sección

Descripción Funcional

Entradas analógicas

Las entradas analógicas pueden ser configuradas para aceptar una tensión o una corriente. Estas entradas pueden utilizarse para controles de var, PF ó kW. Las entradas son configuradas utilizando el Explorador de configuraciones en BESTCOMSPlus para abrir la pantalla de *Entrada programable*, *Entrada LSM*. Para fijar la Entrada analógica LSM como fuente de control, utilizar el Explorador de configuraciones en BESTCOMSPlus para abrir las pantallas de *Ajustes de Control de Desviación*.

Salidas analógicas

Hay tres salidas analógicas: Control AVR, control GOV y línea de reparto de carga. Cada salida se describe en los siguientes párrafos.

Salida para el control de tensión del regulador

La salida AVR brinda un control a distancia del punto de consigna de la tensión del generador.

Salida para el control del regulador

La salida GOV brinda un control a distancia del punto de consigna de la velocidad del generador.

Salida línea de reparto de carga

El generador utiliza la salida LS (línea de reparto de carga) medida para calcular el nivel de carga promedio integrado, que servirá como punto de consigna para su controlador kW.

Generator Sequencing (Secuenciación del Generador)

Es posible añadir o retirar máquinas del sistema eléctrico basado en la solicitud de carga. Se deberán considerar los siguientes criterios antes de añadir o retirar una máquina:

- Prioridad de la máquina
- Tiempo de funcionamiento del motor
- Tamaño de la máquina
- kW% de la carga/demanda
- Máquinas fuera de servicio

Comunicaciones

Los puertos de comunicación del LSM-2020 incluyen bornes CAN y un puerto ethernet

CAN Bus

Un bus CAN (Control Area Network) es una interfaz estándar que posibilita las comunicaciones entre el LSM-2020 y el DGC-2020.

Puerto Ethernet

Un puerto Ethernet proporciona comunicaciones internas del grupo electrógeno y comunicaciones remotas entre una PC y el LSM-2020 o se conecta al DGC-2020 a través de BESTCOMSPlus®. La comunicación Ethernet entre unidades LSM-2020 permite la secuenciación del generador, el reparto de carga y el reparto de kvar en un sistema aislado. Las actualizaciones de firmware al LSM-2020 se realizan a través del puerto Ethernet. Las actualizaciones de firmware al DGC-2020 solo están disponibles a través del puerto USB del DGC-2020. Consulte la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus®* para obtener información sobre cómo configurar la comunicación Ethernet y cómo actualizar el firmware en el DGC-2020.

Se recomiendan los dispositivos industriales Ethernet diseñados para cumplir con la serie de especificaciones de la norma IEC 61000-4.

Para lograr el reparto de var de Ethernet entre máquinas en un sistema aislado, se deben cumplir las siguientes condiciones:

- El control Var/PF debe estar habilitado en la pantalla Ajustes de control de desvío del AVR.
- Se debe establecer una conexión entre el DGC-2020 y el LSM-2020.
- Los LSM-2020 deben estar conectados entre sí a través de Ethernet en la red de comunicaciones internas del grupo electrógeno.

LED de estado

Este LED rojo parpadea para indicar que el LSM-2020 está energizado y funciona correctamente. El LED permanece iluminado durante la energización. Cuando se completa la secuencia de la energización, el LED parpadea. Si el LED no parpadea después de la energización, comuníquese con Basler Electric.

Software BESTCOMSPlus™

BESTCOMSPlus proporciona al usuario un sistema de clic para ajustar y controlar el módulo de reparto de carga. La instalación y el funcionamiento de BESTCOMSPlus se describen en la sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Plugin Módulo de reparto de carga para BESTCOMSPlus™

La funcionalidad de instalación que instala BESTCOMSPlus en su ordenador, instala también el plugin módulo de reparto de carga. Para información sobre como activar el plugin, referirse a la sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

El plugin LSM-2020 se utiliza para instalar la seguridad del dispositivo y visualizar la información del dispositivo como por ejemplo la versión del firmware y el número de serie.

Los parámetros operativos del LSM-2020 se encuentran en el plugin DGC-2020 para BESTCOMSPlus. Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*, para obtener una descripción detallada de cada ajuste.

El plugin del módulo de reparto de carga dispone de dos pantallas. *Información del dispositivo e Instalación de seguridad del dispositivo*

Información del dispositivo

La información sobre un módulo de reparto de carga en conexión con el BESTCOMSPlus puede obtenerse en la ficha Device info (Información del dispositivo) de BESTCOMSPlus.

Se selecciona la versión de la aplicación al configurar los parámetros del módulo de reparto de carga fuera de línea.

Cuando se está en línea, la información de sólo lectura incluye la versión de la aplicación, la versión del código de arranque, la construcción de la aplicación, el número de serie, el código de artículo de la aplicación, y el número del modelo.

Los valores y los ajuste de la información del dispositivo de BESTCOMSPlus se ilustran en Figura 9-1.

Figura 9-1. Pantalla información del dispositivo

Device Security Setup (Instalación de la seguridad del dispositivo)

La protección con contraseñas evita todo cambio no autorizado de los parámetros de comunicación del módulo de reparto de carga. Se deberán distinguir las minúsculas y mayúsculas en las contraseñas. **OEM Access** es el único nivel de protección por contraseña disponible. El nivel de contraseña permite el acceso a todos los parámetros efectuados utilizando el plugin módulo de reparto de carga para el BESTCOMSPlus. La contraseña por defecto para este nivel de protección es **OEM**.

Las contraseñas pueden modificarse sólo después de establecerse la comunicación entre el PC y el módulo de reparto de carga. Todo cambio de contraseña será efectuado a partir de la pantalla *Device Security Setup (Instalación de seguridad del dispositivo)*. Utilizar el Explorador de Configuraciones en BESTCOMSPlus para abrir la pantalla *General Settings, Device Security Setup*. Ver Figura 9-2.

Para cambiar una contraseña, seleccionar el nivel de acceso^A, ingresar la nueva contraseña^B y hacer clic en el botón *Save Password* (Guardar contraseña)^C

Access Level	Password
OEM	OEM

Selected User Information

Access Level
OEM

Password
OEM

Save Password

Figura 9-2. Pantalla Instalación de Seguridad del Dispositivo

Instalación

Los módulos de reparto de carga se entregan en cajas de cartón resistentes para evitar todo daño durante el transporte. En cuanto se recibe un módulo, comprobar que el código del artículo entregado corresponde al código presente en el pedido y en la lista de empaque. Examinar el equipo para detectar los daños eventuales y, si el equipo ha sufrido daños, presentar inmediatamente una reclamación al transportista e informar a la Agencia Comercial Regional de Basler Electric, a sus representantes comerciales o a un responsable de ventas.

Si no se instala el dispositivo inmediatamente, conservarlo en su embalaje de transporte de origen en un lugar seco y libre de polvo.

Montaje

Los módulos de reparto de carga están dispuestos en una bandeja de plástico que puede montarse en cualquier posición adecuada. La construcción de un módulo de reparto de carga es lo suficientemente resistente para montarse directamente en el grupo electrógeno utilizando ¼-pulgada o el hardware equivalente. La selección del hardware debe basarse en cualquier condición prevista de funcionamiento y transporte. El par aplicado al hardware de montaje no deberá ser superior a 65 pulg. Libra (7,34 metros newton).

Ver Figura 9-3 dimensiones totales para las dimensiones del LSM-2020. Todas las dimensiones se indican en pulgadas con milímetros entre paréntesis.

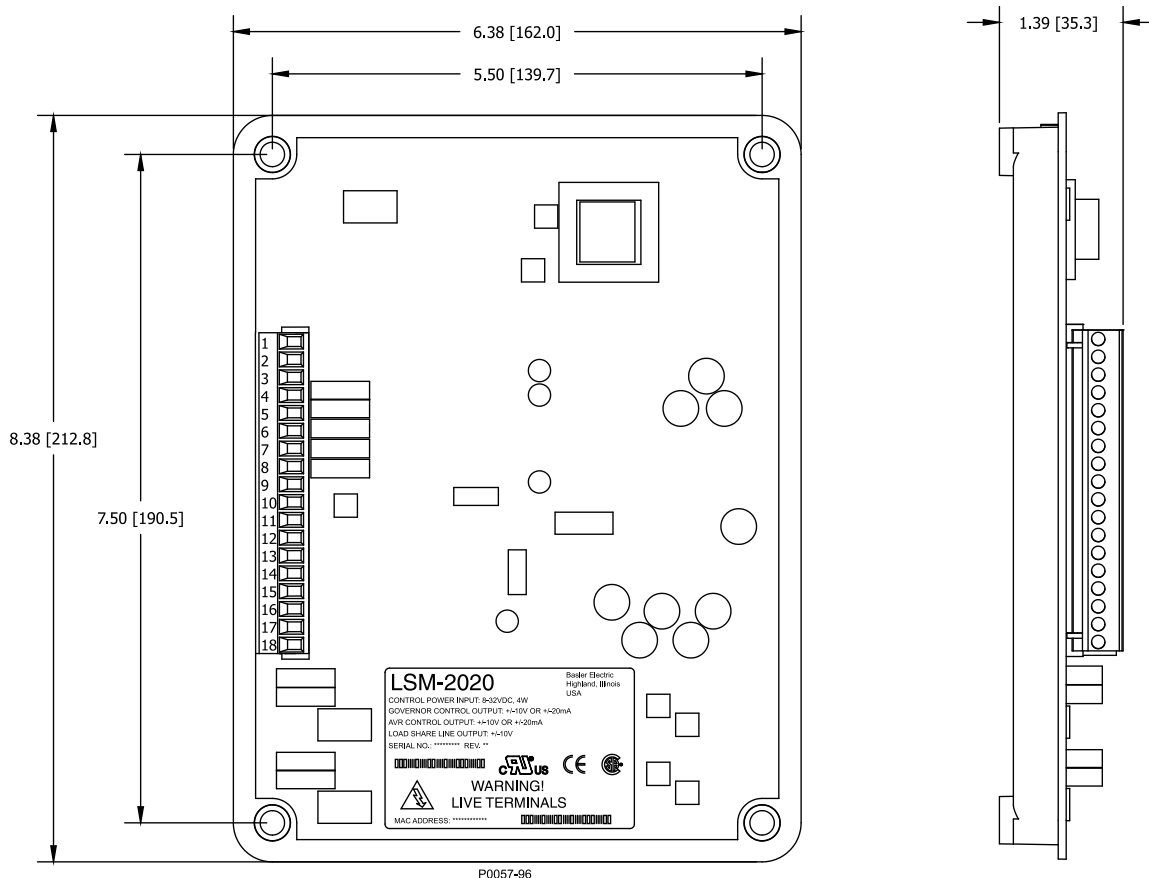


Figura 9-3. Dimensiones totales

Conexiones

Las conexiones del módulo de reparto de carga dependen de la aplicación. Un cableado incorrecto puede provocar daños en el módulo.

NOTA

La polaridad de la alimentación de la batería debe ser la correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el DGC-2020 no funcionará.

Cerciorarse de que el LSM-2020 está conectado a la tierra por medio de un cable de cobre 12 AWG como mínimo, empalmado en el borne de puesta a tierra (P2-1) del módulo.

Conexiones

Hay dos tipos de terminales de interfaz: conectores plugin con bor nes de compresión tipo tuerca y una toma RJ-45.

La toma RJ-45 se acopla con un cable ethernet estándar y proporciona una comunicación local entre el módulo de reparto de carga y un PC equipado con el software *BESTCOMSPlus*. Esto permite el ajuste del LSM-2020 y el DGC-2020 al que está conectado el módulo.

Las conexiones del LSM-2020 se efectúan con un conector de 18 posiciones con bornes de compresión tipo tuerca. Dicho conector se enchufa dentro de una cabeza, en el LSM-2020. El conector y la cabeza correspondiente tienen un extremo en cola de milano que garantiza una buena orientación del conector.

El conector y la cabeza han sido diseñados especialmente para que el conector sólo pueda acoplarse con la cabeza correcta.

Precaución

Si se conectan conductores de metales distintos, se puede producir corrosión galvánica que podría generar pérdida de señal.

Los conectores y cabezales pueden incluir conductores recubiertos de estaño o de oro. Los conductores recubiertos de estaño se encuentran en una funda plástica negra mientras que los recubiertos en oro se encuentran en una funda plástica anaranjada. Acople los conectores a los cabezales del mismo color.

Los terminales de tornillo del conector aceptan un tamaño de cable máximo de 12 AWG. El par máximo de tornillo es 4 pulgadas libras (0,45 N•m).

Potencia útil

La entrada de la potencia útil del módulo de reparto de carga acepta 12 Vcc o 24 Vcc y una tensión de entre 6 y 32 Vcc. La polaridad debe ser correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el LSM-2020 no funcionará. Los bornes de la potencia útil se indican en Cuadro 8-1.

Se recomienda añadir un fusible para proporcionar mayor protección al cableado de la entrada de la batería del módulo de reparto de carga. Se recomienda utilizar un fusible ABC-7 Bussmann o su equivalente

Cuadro 9-1. Bornes de Potencia de funcionamiento

Terminal	Descripción
P2-1 (MASA)	Conexión de masa.
P2-2 (BATT+)	Lado positivo de la entrada de la potencia de funcionamiento
P2-3 (BATT-)	Lado negativo de la entrada de la potencia de funcionamiento

Nota

Para cumplir con los requisitos de EN 55011 (Emisión radiada), el cableado conectado a los terminales BATT+ y BATT- de LSM-2020 debe estar blindado. El blindaje debe estar conectado a tierra en un extremo.

Entradas analógicas

Estas entradas pueden utilizarse para controles de var, PF ó kW. Los bornes de entradas analógicas se indican en el Cuadro 9-2. Las conexiones de entradas de corriente se muestran en las Figuras de la 9-4 a la 9-6 y las conexiones de entradas de voltaje se muestran en la Figura 9-7.

Cuadro 9-2. Bornes de Entrada Analógicas

Borne	Descripción
P2-9 (V+)	Entrada de tensión utilizada para controles de var, PF ó kW.
P2-8 (IN-)	Común para tensiones o corrientes.
P2-7 (I+)	Entrada de corriente utilizada para controles de var, PF ó kW.

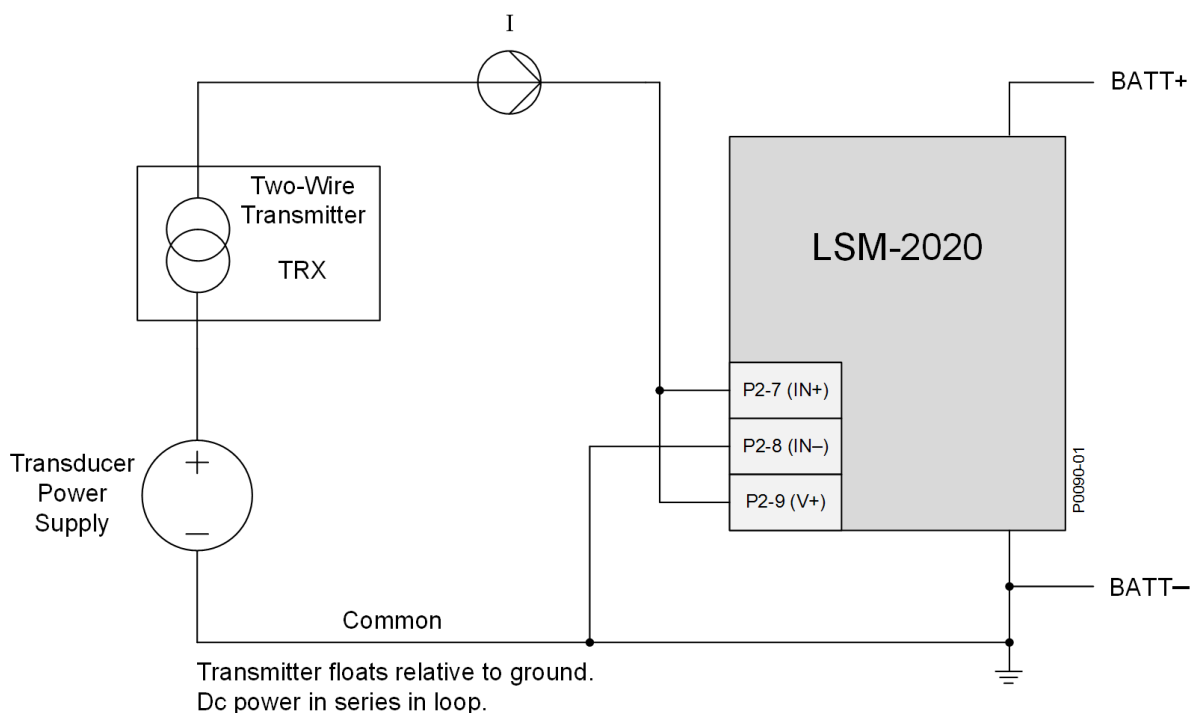


Figura 9-4. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo III de 2 alambres

English	Español
Two-Wire Transmitter	Transmisor de tres alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter floats relative to ground. Dc power in series in loop.	El transmisor y el receptor comparten conexión en común con la potencia. Conexión de potencia CC independiente del transmisor.

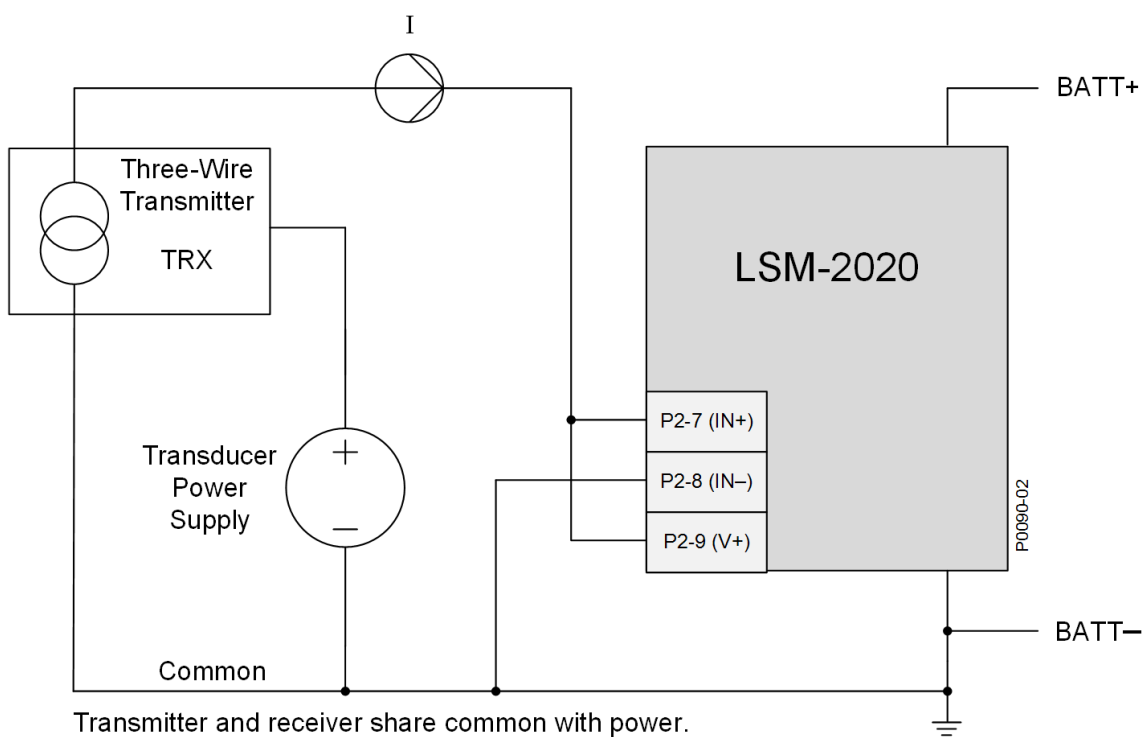


Figura 9-5. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo III de 2 alambres

English	Español
Three-Wire Transmitter	Transmisor de tres alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter and receiver share common with power. Separate dc power connection to transmitter.	El transmisor y el receptor comparten conexión en común con la potencia. Conexión de potencia CC independiente del transmisor.

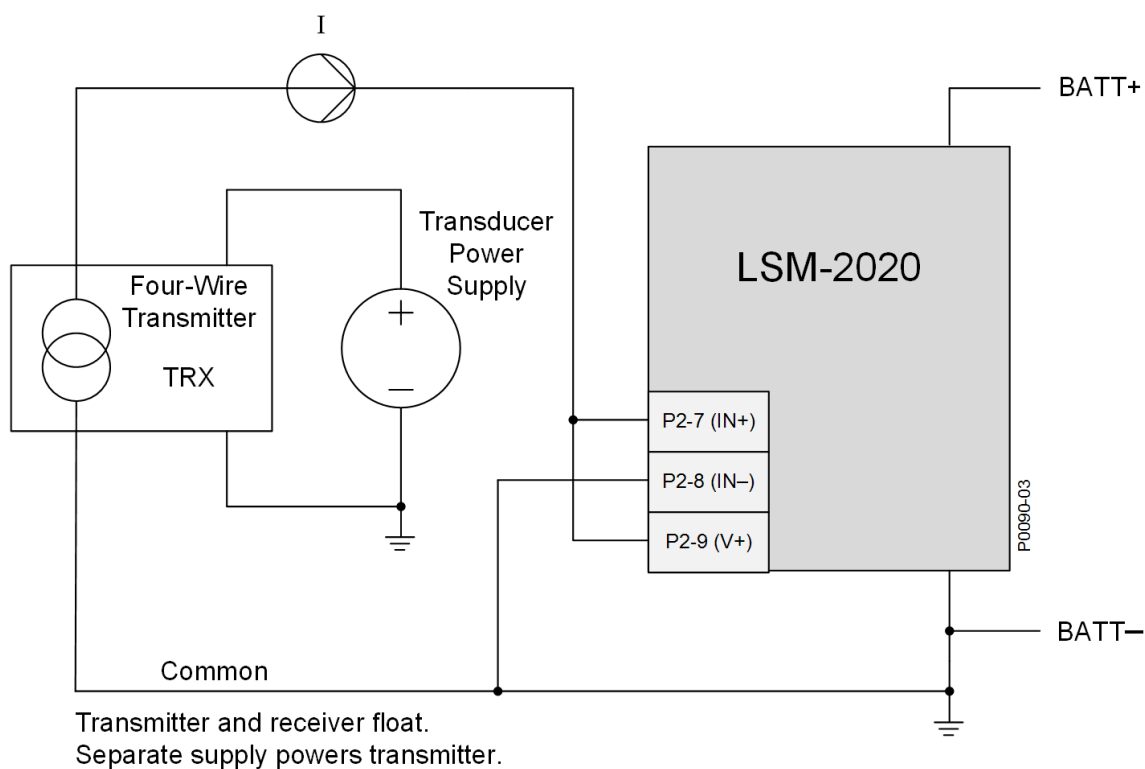


Figura 9-6. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo IV de 2 alambres

English	Español
Four-Wire Transmitter	Transmisor de cuatro alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter and receiver float. Separate supply powers transmitter.	Flotación de transmisor y receptor. Alimentación independiente de potencia al transmisor.

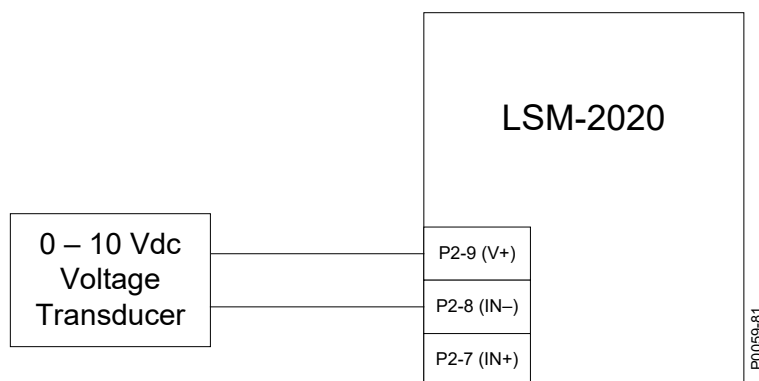


Figura 9-7. Entradas Analógicas –Conexiones de las Tensión de Entrada

English	Español
Voltage Transducer	Transductor de tensión

Salidas analógicas

El módulo de reparto de carga cuenta con tres series de contactos de salida analógicas: Control AVR, control GOV y línea de reparto de carga. Los contactos de la salida control AVR brindan un control a distancia del punto de consigna de la tensión del generador. Los contactos de la salida control GOV brindan un control a distancia del punto de consigna de la velocidad (RPM) del generador. El generador utiliza la salida LS (línea de reparto de carga) medida para calcular el nivel de carga promedio integrado, que servirá como punto de consigna para su controlador kW. Los bornes de la entrada analógica se indican en Cuadro 9-3.

Nota	
Para cumplir con los requisitos de EN 61000-4-6 (Inmunidad a RF conducida), el cableado conectado a los terminales GOV+ y GOV– del LSM-2020 se debe colocar lejos de la unidad LSM-2020, sin entrar en contacto con ninguna pieza de esta, a excepción de los terminales GOV+ y GOV–. Si esto no es posible, el cableado debe estar blindado o debe ser de par trenzado. Si se utiliza blindaje, no es necesaria la conexión a tierra. Si los cables son de par trenzado, se deben utilizar dos espiras por pulgada.	

Cuadro 9-3. Bornes de Salida analógica

Terminal	Descripción
P2-18 (AVR+)	Punto de consigna alto AVR
P2-17 (AVR–)	Punto de consigna bajo AVR
P2-16 (AVR')	Brinda un punto de aterrizaje adicional para la resistencia externa
P2-15 (GOV+)	Aumento de la velocidad del generador
P2-14 (GOV–)	Disminución de la velocidad del generador
P2-13 (GOV')	Brinda un punto de aterrizaje adicional para la resistencia externa
P2-6 (LS+)	Línea de reparto de carga positiva
P2-5 (LS–)	Línea de reparto de carga negativa
P2-4 (LS')	Brinda un punto de aterrizaje adicional para la resistencia externa

Interfaz CAN Bus

Estos terminales brindan comunicación mediante el uso del protocolo SAE J1939 y permite una comunicación de alta velocidad entre el modulo de reparto de carga y el DGC-2020. Se recomienda utilizar un cable blindado de par trenzado para las conexiones entre el LSM-2020 y el DGC-2020. Los terminales de la interfaz CAN se indican en Cuadro 9-4. Referirse a las Figura 9-8 y Figura 9-9.

Cuadro 9-4. Bornes de la Interfaz CAN

Terminal	Descripción
P2-12 (CAN L)	Conexión baja CAN (cable verde)
P2-11 (CAN H)	Conexión alta CAN (cable amarillo)
P2-10 (SHIELD)	conexión sumidero CAN

NOTAS

- 1.) Si el LSM-2020 constituye un extremo del bus J1939, se debe instalar una resistencia de terminación de $120\ \Omega$ ½ vatio entre los bornes P2-12 (CANL) y P2-11 (CANH).
- 2.) Si el LSM-2020 no forma parte del bus J1939, la rama que conecta el LSM-2020 al segmento principal no debe superar 914 milímetros (3 pies) de longitud.
- 3.) La longitud máxima del bus (ramas excluidas) es de 40 metros (131 pies).
- 4.) El sumidero J1939 (blindaje) debe estar conectado a la tierra en un punto únicamente. En caso de estar conectado a la tierra en otro punto, no se debe conectar al LSM-2020.

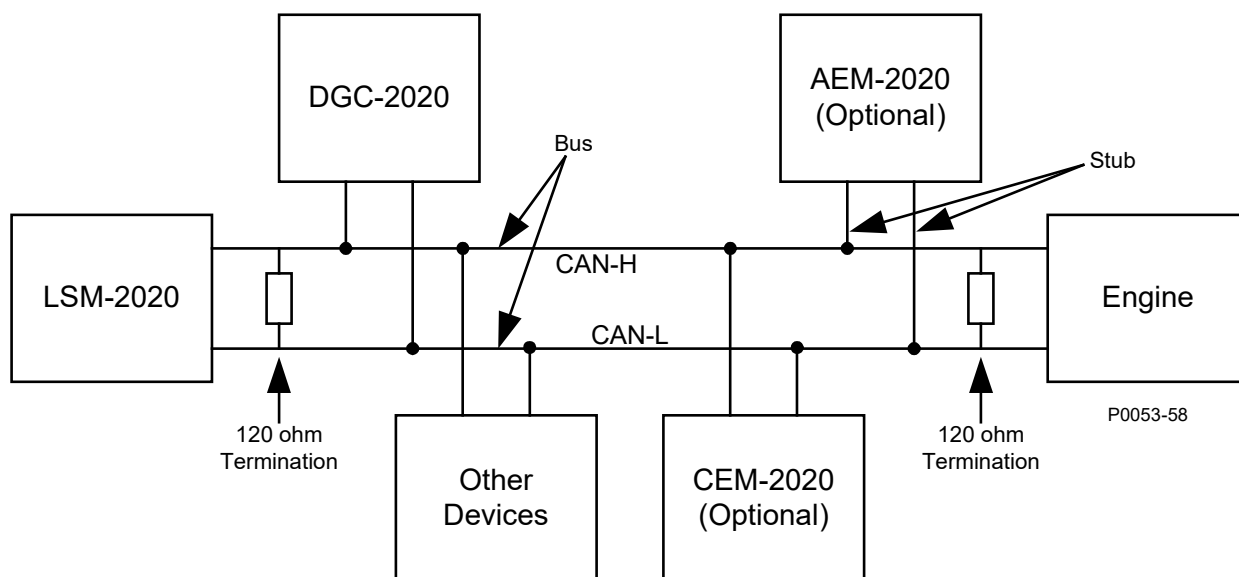


Figura 9-8. Interfaz CAN Bus con el LSM-2020 como un extremo del segmento principal

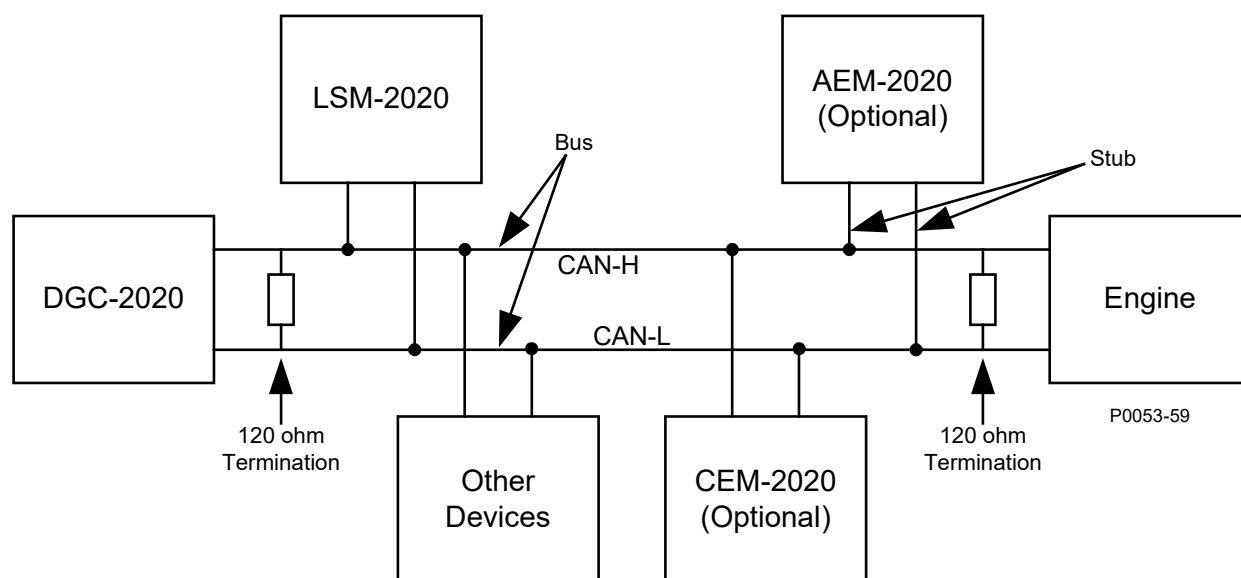


Figura 9-9. Interfaz CAN Bus con el DGC-2020 como un extremo del segmento principal

English	Español
Bus	Bus
Optional	Opcional
Stub	Rama
Engine	Motor
120 ohm Termination	Terminación 120 ohmios
Other devices	Otros dispositivos

Puerto Ethernet

El módulo de reparto de carga tiene funcionalidad de ethernet. El LSM-2020 se conecta a un PC mediante una toma RJ-45 (J3).

Se recomienda utilizar dispositivos Ethernet industriales diseñados para cumplir con la serie de especificaciones IEC 61000-4.

Conexiones para las aplicaciones típicas

La Figura 9-10 ilustra las conexiones típicas del LSM-2020. Figura 9-11 ilustra una interconexión típica de tres sistemas vinculados mediante módulos de reparto de carga independientes.

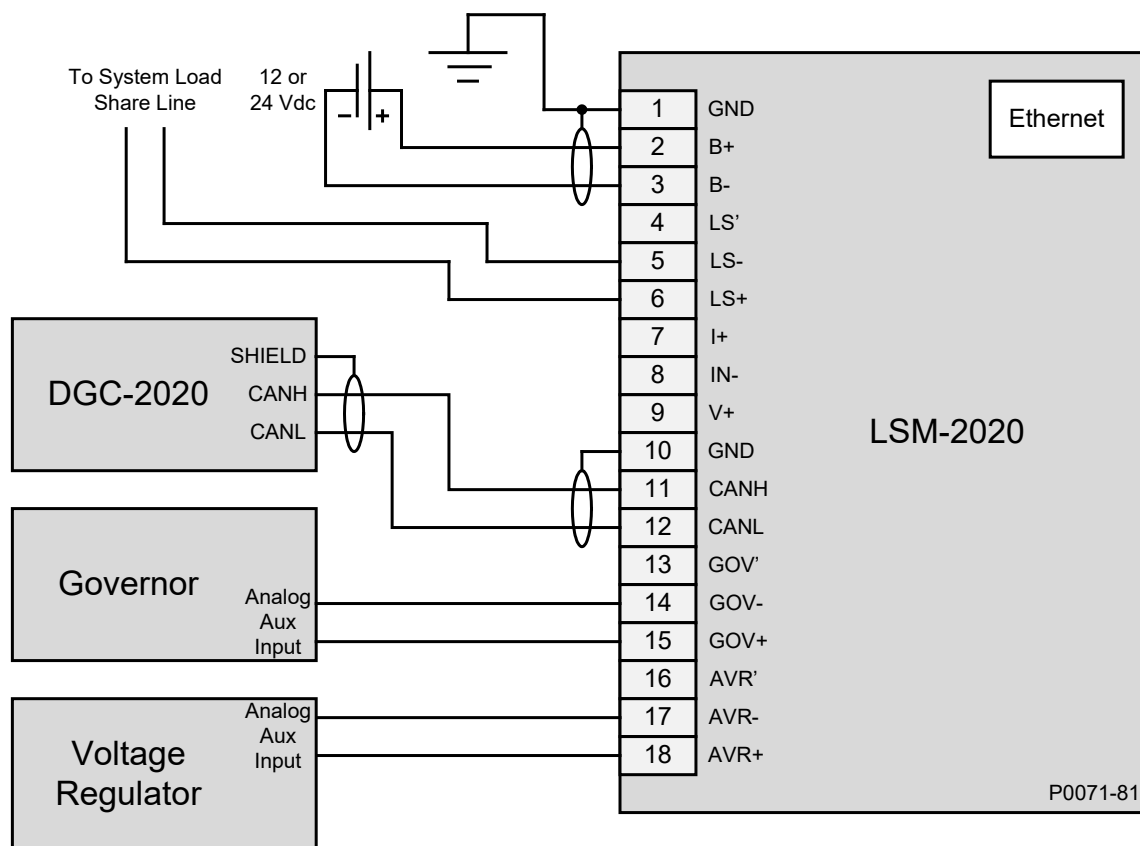


Figura 9-10. Conexiones típicas del LSM-2020

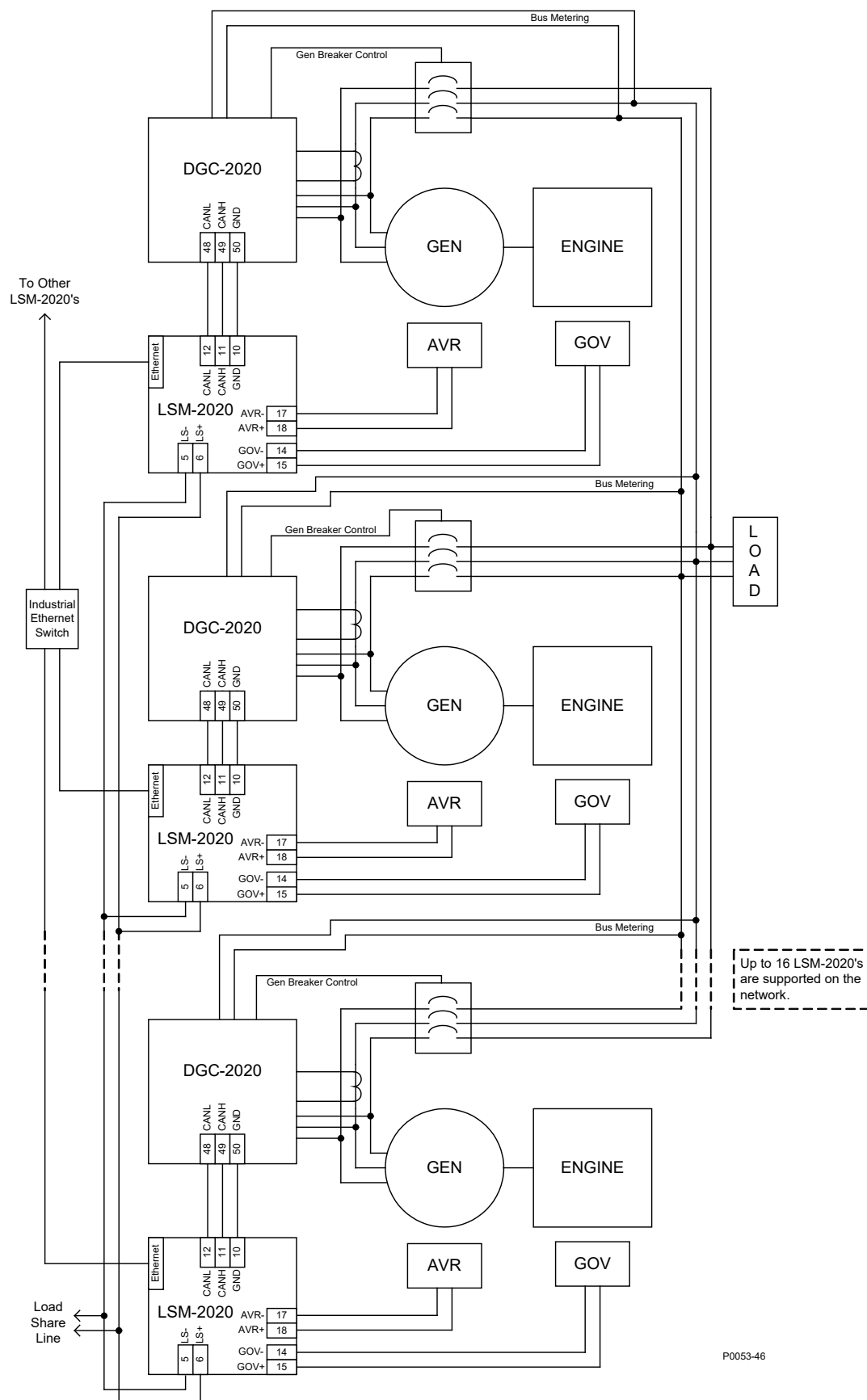


Figura 9-11. LSM-2020 -Diagrama de interconexión típica

Conexiones con el AVR', GOV' y LS'

Los terminales adicionales brindan un punto de aterrizaje para añadir resistencia a las salidas analógicas LS, GOV y AVR. Dichos terminales no están conectados internamente al modulo de reparto de carga. La Figura 9-12 ilustra las conexiones utilizando el terminal AVR' adicional como punto de aterrizaje.

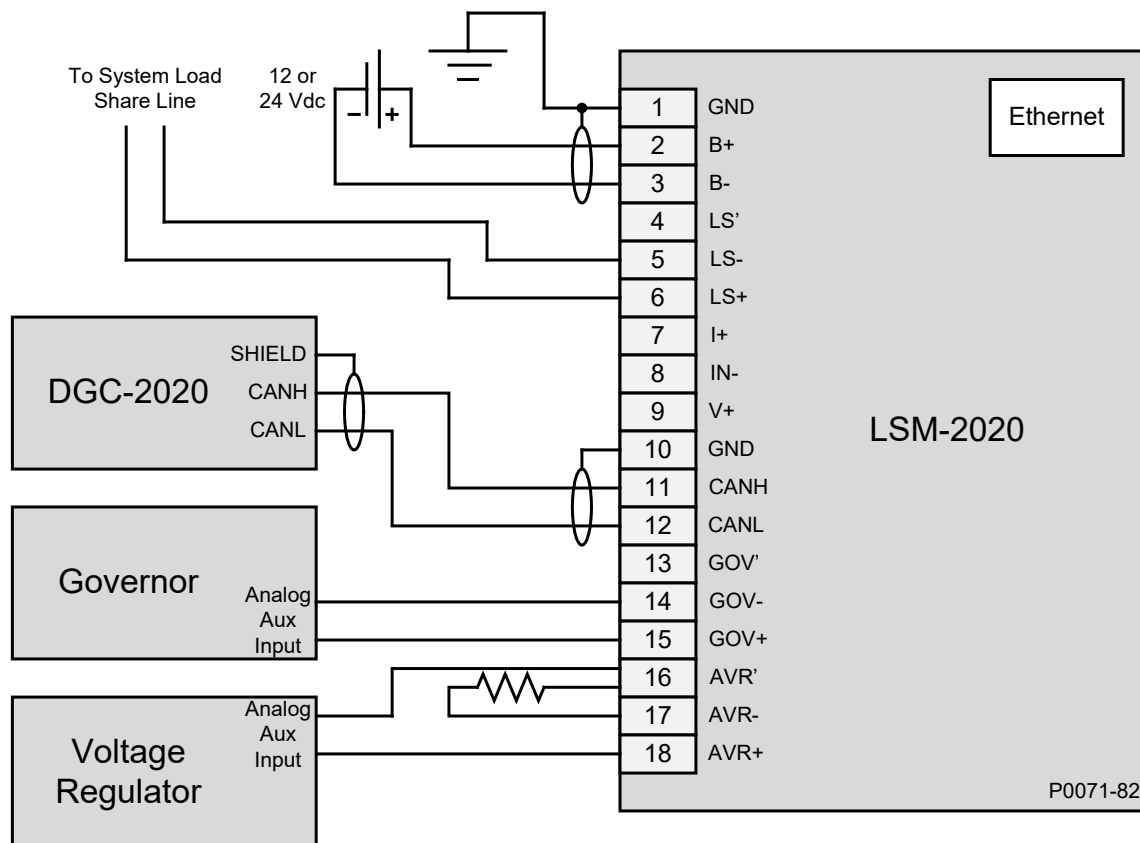


Figura 9-12. Conexiones con el AVR', GOV' y LS'

Aplicación

Conectar un dispositivo de control externo con un sistema DGC-2020 – LSM-2020.

Método 1

En algunos casos, puede ser necesario hacer una interface con un dispositivo externo, como un sincronizador, con el sistema DGC-2020 – LSM-2020, adonde el LSM-2020 controla la entrada analógica hacia el AVR y el regulador de velocidad. Si un sincronizador externo es utilizado en conjunto con el LSM-2020 para manejar la señal analógica de velocidad, contactos que indican el estado de la posición del interruptor del generador pueden ser usados para cambiar la señal analógica de velocidad entre dos dispositivos como se muestra en la Figura 9-13.

Nota

Cualquier contacto de relé el cual es utilizado para cambiar líneas de compartimento de carga, señales analógicas de reguladores de velocidad, o señales analógicas de regulación de tensión, deben utilizar relés destinados para aplicaciones de baja tensión, baja corriente para preservar la integridad de la señal. Relés de señales, no relés de potencia deben ser utilizados en esta aplicación. Se recomienda el uso de relés con contactos dorados.

El contacto “A” es un contacto normalmente abierto, el cual está abierto cuando el interruptor del generador está abierto, y está cerrado cuando el interruptor del generador está cerrado. El contacto “B” es un contacto normalmente cerrado, el cual está cerrado cuando el interruptor del generador está abierto, y está abierto cuando el interruptor del generador está cerrado. El arreglo de contactos mostrado en la Figura 8-9 da el control al dispositivo externo de la señal analógica de velocidad cuando el interruptor del generador está abierto, y el LSM-2020 tiene el control cuando el interruptor del generador está cerrado.

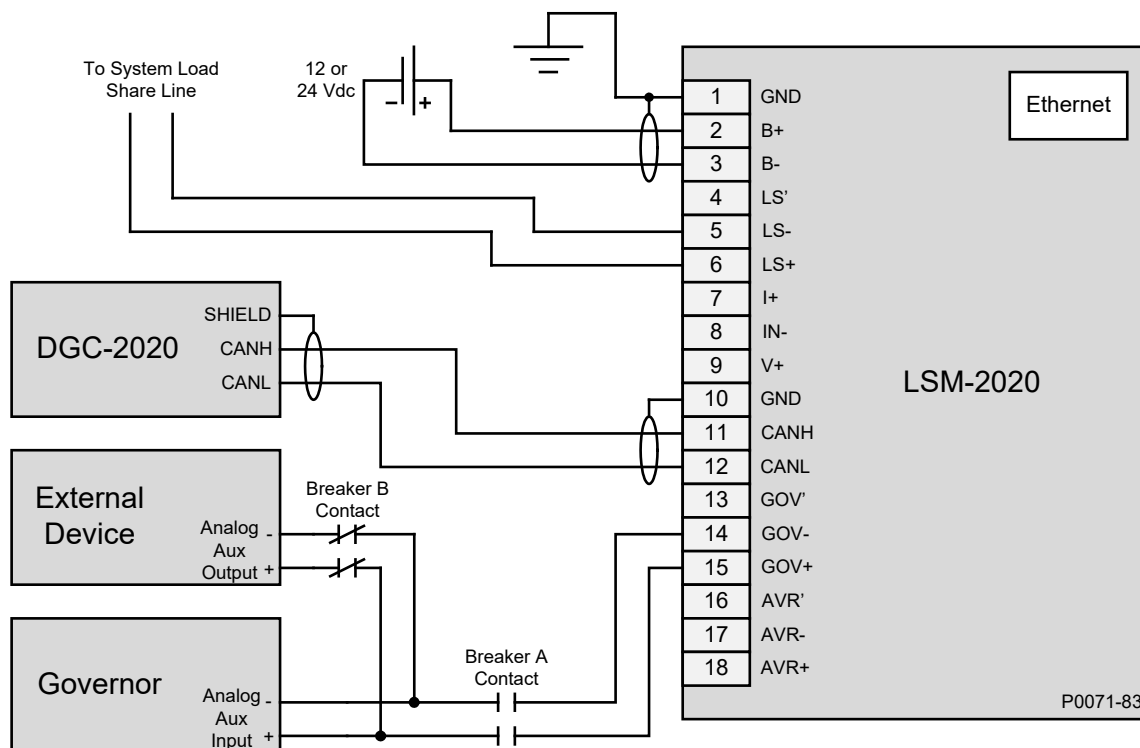


Figura 9-13. Dispositivo de control externo con sistema DGC-2020 – LSM-2020, Método 2, Método 1

Método 2

Un método alternativo para hacer una interfaz entre el DGC-2020 y un dispositivo externo para manejar el regulador por medio de tensión puede ser realizado colocando la salida del LSM-2020 y la salida del dispositivo externo en serie. Si la salida del LSM-2020 es conectada en serie con la salida de un sincronizador externo como se muestra en la Figura 9-14, ambos dispositivos podrán efectuar un control sobre la entrada de desviación del regulador.

Cerciorarse que el LSM y el dispositivo externo no están nunca en una situación en la que se oponen. Los dos dispositivos no deben intentar efectuar un control dinámico al mismo tiempo. Por ejemplo, sólo se debe utilizar un sincronizador externo con un DGC-2020 que no tiene la opción de sincronizador, o con una función de sincronizador deshabilitada.

Además, cerciorarse que no se superan los límites de gama de tensión analógica de las entradas del regulador o del AVR. Superar estos límites puede desembocar en un funcionamiento del sistema no deseado, o forzar un dispositivo a pasar en estado de error o de fallo.

Si se desea tener entradas raise/lower (aumento/baja) para controlar la velocidad, utilizar un potenciómetro motorizado como dispositivo externo. Cabe señalar que si se ha habilitado la función trim de velocidad en el DGC-2020 y si se ha cerrado el disyuntor del generador, el DGC-2020 llevará el sistema al punto de consigna de trim de velocidad, a pesar de la presencia del dispositivo externo. Cuando el disyuntor del generador está abierto, se deshabilita la función de trim de velocidad, y el dispositivo externo controla la velocidad de la máquina.

Se puede utilizar una disposición similar para la entrada de desviación de un AVR si se requiere un dispositivo externo para el control de tensión.

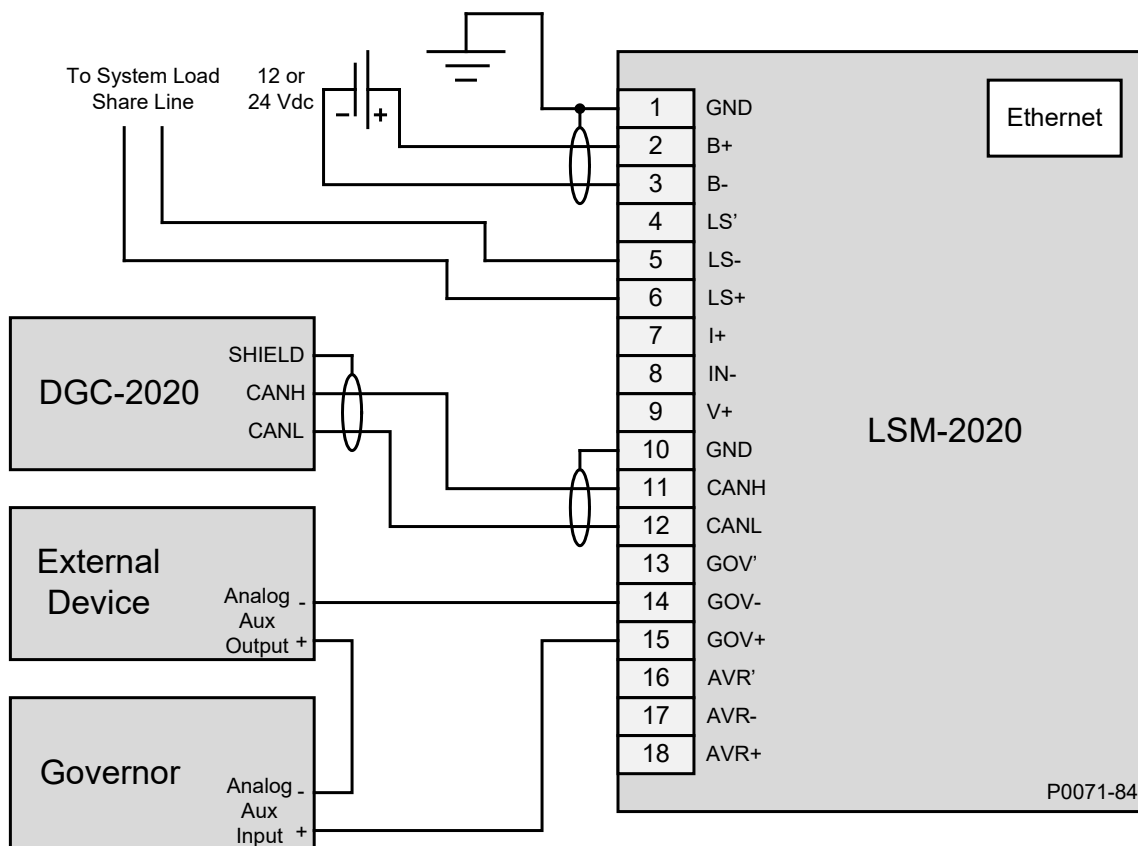


Figura 9-14. Dispositivo de control externo con sistema DGC-200 – LSM-200, Método 2

Mantenimiento

El mantenimiento preventivo consiste en comprobar con regularidad que las conexiones entre el LSM-200 y el sistema están limpias y correctamente apretadas. Los módulos de reparto de carga han sido diseñados gracias a una tecnología avanzada de montaje en superficie. Por consiguiente, Basler Electric recomienda mandar efectuar todas las operaciones de reparación por el personal de Basler Electric únicamente.



10 • CEM-2020 (Módulo de Expansión de Contacto)

El CEM-2020 opcional es un dispositivo auxiliar a distancia que proporciona salidas y entradas de contacto al DGC-2020. Dos tipos de módulos están disponibles. Un módulo de corriente baja (CEM-2020) ofrece 24 salidas de contactos y un módulo de corriente alta (CEM-2020H) ofrece 18 salidas de contactos.

Características

Los CEM-2020 presentan las siguientes funcionalidades:

- 10 entradas por contacto
- 18 salidas de contacto (CEM-2020H) ó 24 salida de contacto (CEM-2020)
- Funcionalidad de Entradas y Salidas asignadas por BESTlogicPlus programmable logic
- Comunicación mediante CAN Bus

Especificaciones

Potencia útil

Nominal: 12 ó 24 Vcc
 Gama: 8 a 32 Vcc (durante el lanzamiento es posible que la tensión alcance 6 Vcc durante 500 ms)

Consumo máximo:

CEM-2020: 14 W
 CEM-2020H: 8 W

Entradas por contacto

El CEM-2020 presenta 10 entradas programables que aceptan contactos secos normalmente abiertos y normalmente cerrados.

Tiempo de la entrada de un CEM-2020 que asciende hasta:

El DGC-2020 abre la salida Correr para parar el generador mediante una alarma = 700 ms máx.
 Cerrar un relé integrado al DGC-2020 = 300 ms máx.

NOTAS

La entrada de contacto CEM-2020 es verdadera (está activada) si la entrada está conectada a la conexión a tierra de una batería con una resistencia de menos de 200 ohmios.

La longitud máxima de cable que se puede colocar depende de la resistencia del cable y de la resistencia de los contactos del dispositivo que impulsa la entrada en el otro extremo del cable.

La longitud máxima del cable se puede calcular de la siguiente forma:

$$L_{\text{máx.}} = (200 - R_{\text{dispositivo}}) / (\text{Resistencia por pie de cable deseado})$$

Salidas de Contacto

Características nominales
 CEM-2020

Salidas de la 13 a la 24

1 A CC a 30 V CC, Formulario C *

Salidas de la 25 a la 36
servicio de Piloto †
CEM-2020H

4 A CC a 30 V CC, Formulario C – 1.2 A Régimen de

Salidas de la 13 a la 24.2 A CC a 30 V CC, Formulario C *

Salidas de la 25 a la 30.10 A CC a 30 V CC, Formulario C – 1.2 A Régimen de servicio de Piloto †

* Contactos de oro para señales de baja tensión a circuitos secos. No está clasificada para caras inductivas ni para Régimen de servicio de Piloto.

† La carga debe estar en paralelo a un diodo de capacidad nominal cuando menos 3 veces superior a la corriente de la bobina, y 3 veces la tensión de la bobina.

Interfaz de comunicaciones

CAN Bus

Tensión diferencial del bus:	1,5 a 3 Vcc
Tensión máxima:	–32 a +32 Vcc con respecto al borne negativo de la batería
Velocidad de comunicación:	250 kb/s

Pruebas típicas

Choque

Soporta 15 g en 3 planos perpendiculares

Vibración

Se barrió en las siguientes gamas, para un total de 12 barridos de 15 minutos, en cada uno de los tres planos mutuamente perpendiculares, tal y como se indica a continuación:

5 a 29 a 5 Hz:	Pico de 1,5 G por 5 min.
29 a 52 a 29 Hz:	0.036" Doble amplitud por 2.5 min.
52 a 500 a 52 Hz:	Pico de 5 G por 7,5 min.

Sistema de encendido

Fue probado a proximidad de un sistema de encendido no blindado, sin supresión de las interferencias Altronic DISN 800.

HALT (Highly Accelerated Life Testing o ensayos de vida altamente acelerada)

Basler Electric utiliza HALT para que sus productos sean fiables por muchos años. HALT somete los dispositivos a condiciones extremas de temperatura, choque y vibraciones para simular un desgaste de varios años de operación, pero en un lapso de tiempo mucho más corto. Basler recurre a HALT para evaluar todos los elementos de diseño posibles que permitan aumentar la vida de sus dispositivos. Como ejemplo de este tipo de condiciones extremas: el CEM-2020 fue sometido a pruebas de temperaturas (en una gama de temperaturas de -80°C a +130°C), pruebas de vibraciones (de 5 a 50 G a +25°C) y pruebas de vibraciones/temperaturas (de 10 a 20 G en una gama de temperaturas de -60°C a +100°C). Los ensayos combinados de temperaturas y vibraciones, en estas condiciones extremas, demostraron que el CEM-2020 puede efectuar operaciones a largo plazo en un entorno difícil. Cabe señalar que las condiciones extremas de temperatura y vibración indicadas en este párrafo son específicas a HALT y no reflejan los niveles recomendados de funcionamiento. Los valores nominales de operación están indicados en esta Sección del manual.

Entorno

Temperatura:	
Funcionamiento:	–40 a 70°C (–40 a 158°F)
Almacenamiento:	–40 a 85°C (–40 a 185°F)
Humedad:	IEC 68-2-38

Información de agencias

Aprobación de UL

El CEM-2020 es un componente reconocido por los EE. UU. y Canadá en el archivo de UL E97035 (CCN-FTPM2/FTPM8) cubierto por las siguientes normas:

- UL 6200:2019
- CSA C22.2 N.º14-13

Cumplimiento de CE y UKCA

Este producto ha sido evaluado y cumple con los requisitos establecidos por la legislación de la UE y el Parlamento del Reino Unido.

Directivas CE:

- Directiva de baja tensión - 73/23/CEE modificada por 93/68/CEE.
- Directiva sobre compatibilidad electromagnética - 89/336/CEE modificada por las normas 92/31/CEE y 93/68/CEE.
- Sustancias peligrosas (RoHS 2) - 2011/65/UE

Estándares armonizados utilizados para la evaluación:

- EN 50178:1997 - *Electronic Equipment for use in Power Installations*
- EN 61000-6-4:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Emission Standard for Industrial Environments*
- EN 61000-6-2:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Immunity for Industrial Environments*
- EN 50581:2012, Ed. 12 - *Documentación técnica para la evaluación de productos eléctricos y electrónicos con respecto a la restricción de sustancias peligrosas.*

Requisitos de la FCC

Este producto cumple con la norma FCC 47 CFR Parte 15.

Conformidad NFPA

Conforme a la norma NFPA 110, *Standard for Emergency and Standby Power*.

Reconocimiento marítimo

American Bureau of Shipping (ABS): para obtener los certificados vigentes, visite www.basler.com.

RoHS De China

La siguiente tabla sirve como declaración de sustancias peligrosas para China de acuerdo con la norma SJ / T 11364-2014 de la República Popular China. El EFUP (Período de uso respetuoso con el medio ambiente) para este producto es de 40 años.

PRODUCTO: CEM-2020										
零件名称 Nombre de la pieza	有害物质 Sustancias peligrosas									
	铅 Dirigir (Pb)	汞 Mercurio (Hg)	镉 Cadmio (Cd)	六价铬 Cromo hexavalente (Cr ⁶⁺)	多溴联苯 Bifenilos polibromados (PB)	多溴二苯醚 polibromado Éteres de difenilo (PBDE)	邻苯二甲酸二 丁酯 Ftalato de dibutilo (DBP)	邻苯二甲酸丁苄 酯 Butilbencilftalato (BBP)	邻苯二甲酸二 酯 Ftalato de bis(2- etilhexilo) (BEHP)	邻苯二甲酸二异丁 酯 Ftalato de diisobutilo (DIBP)
金属零件 Partes de metal	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
聚合物 Polímeros	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
电子产品 Electrónica	X	O	X	O	O	O	O	O	O	O
电缆和互连配 件 Cables y accesorios de interconexión	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
绝缘材料 Material de aislamiento	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
本表格依据 SJ/T11364 的规定编制。 O: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T 26572 规定的限量要求以下。 X: 表示该有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出 GB/T 26572 规定的限量要求。 Este formulario fue elaborado de acuerdo a lo establecido en la norma SJ/T11364. O: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en todos los materiales homogéneos de esta parte está por debajo del límite especificado en la norma GB/T 26252. X: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en al menos uno de los materiales homogéneos de esta parte supera el límite especificado en la norma GB/T 26572.										

Características físicas

Peso:

CEM-2020:

1,02 kg (1,02 kg)

CEM-2020H:

0,86 kg

Dimensiones:

Referirse a *Instalación* en la presente sección

Descripción Funcional

Entradas por contacto

El CEM-2020 presenta 10 entradas por contacto programables con la misma funcionalidad que las entradas por contacto del DGC-2020. El texto de la etiqueta de la entrada de contacto se puede personalizar.

Salidas de Contacto

CEM-2020

El CEM-2020 presenta 24 salidas de contacto de salida programables con la misma funcionalidad que las salidas de contacto del DGC-2020. Salidas de 13 a 24 pueden cargar 1 A. Salidas de 25 a 36 pueden cargar 4 A. El texto de la etiqueta de la salida de contacto se puede personalizar.

CEM-2020H

El CEM-2020H presenta 18 contactos de salida programables con la misma funcionalidad que los contactos de salida del DGC-2020. Salidas de 13 a 18 pueden soportar 2 A. Salidas de 25 a 30 pueden soportar 10 A.

Nota

Cuando se usa el sincronizador DGC-2020, es recomendado que relé locales de salidas en el DGC-2020 sea usado para comandos de cierre del interruptor para minimizar la posibilidad de cierre fuera de ángulos de cierre deseados.

Si salidas remotas (del CEM-2020) son usados para comandos de cierre del interruptor, es recomendado que un sincronizador del tipo anticipador sea usado, y el tiempo de espera de cierre sea ajustado para contar para posibles relés de salidas del CEM-2020 (típicamente 50ms) para alcanzar el ángulo de cierre deseado.

Comunicaciones

CAN Bus

Un bus CAN (Control Area Network) es una interfaz estándar que posibilita las comunicaciones entre el CEM-2020 y el DGC-2020.

LED de estado

Este LED rojo parpadea para indicar que el CEM-2020 está energizado y funciona correctamente. El LED permanece iluminado durante la energización. Cuando se completa la secuencia de la energización, el LED parpadea. Si el LED no parpadea después de la energización, comuníquese con Basler Electric.

Software BESTCOMSPlus®

BESTCOMSPlus® proporciona al usuario un sistema de clic para ajustar y controlar el módulo de Expansión de Contacto. La instalación y el funcionamiento de BESTCOMSPlus se describen en la sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Instalación

Los módulos de expansión de contacto se entregan en cajas de cartón resistentes para evitar todo daño durante el transporte. En cuanto se recibe un módulo, comprobar que el código del artículo entregado corresponde al código presente en el pedido y en la lista de empaque. Examinar el equipo para detectar los daños eventuales y, si el equipo ha sufrido daños, presentar inmediatamente una reclamación al transportista e informar a la Agencia Comercial Regional de Basler Electric, a sus representantes comerciales o a un responsable de ventas.

Si no se instala el dispositivo inmediatamente, conservarlo en su embalaje de transporte de origen en un lugar seco y libre de polvo.

Montaje

Los módulos de expansión de contacto están dispuestos en una bandeja plástico que puede montarse en cualquier posición adecuada. La construcción de un módulo de expansión de contacto es lo suficientemente resistente para montarse directamente en el grupo electrógeno utilizando ¼-pulg. o el hardware equivalente. La selección del hardware debe basarse en cualquier condición prevista de funcionamiento y transporte. El par aplicado al hardware de montaje no deberá ser superior a 65 pulg. libra (7,34 metros newton).

Ver Figura 10-1 para las dimensiones del CEM-2020. Todas las dimensiones se indican en pulgadas con milímetros entre paréntesis.

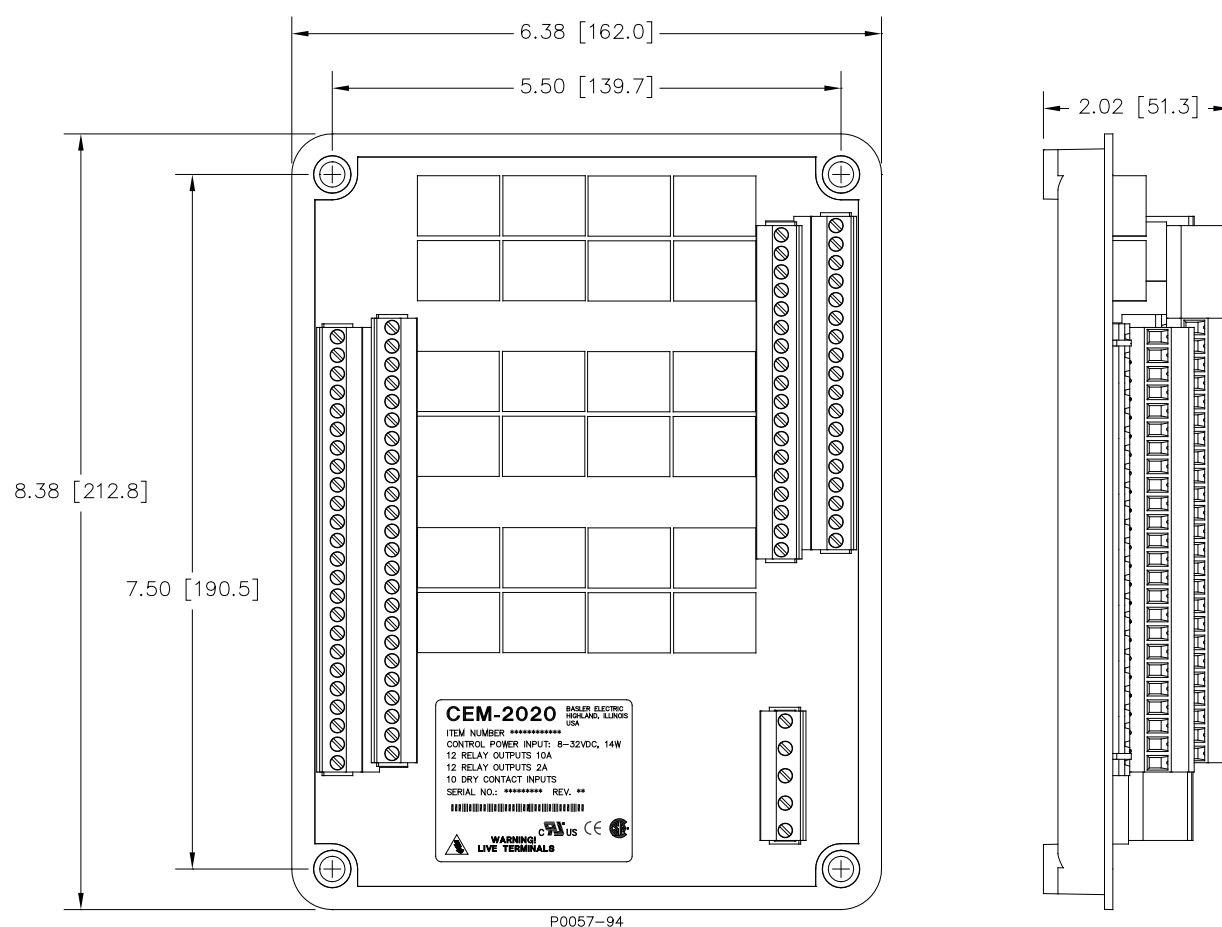


Figura 10-1. Dimensiones totales del CEM-2020

Ver Figura 10-2 para las dimensiones totales del CEM-2020H. Todas las dimensiones se indican en pulgadas con milímetros entre paréntesis.

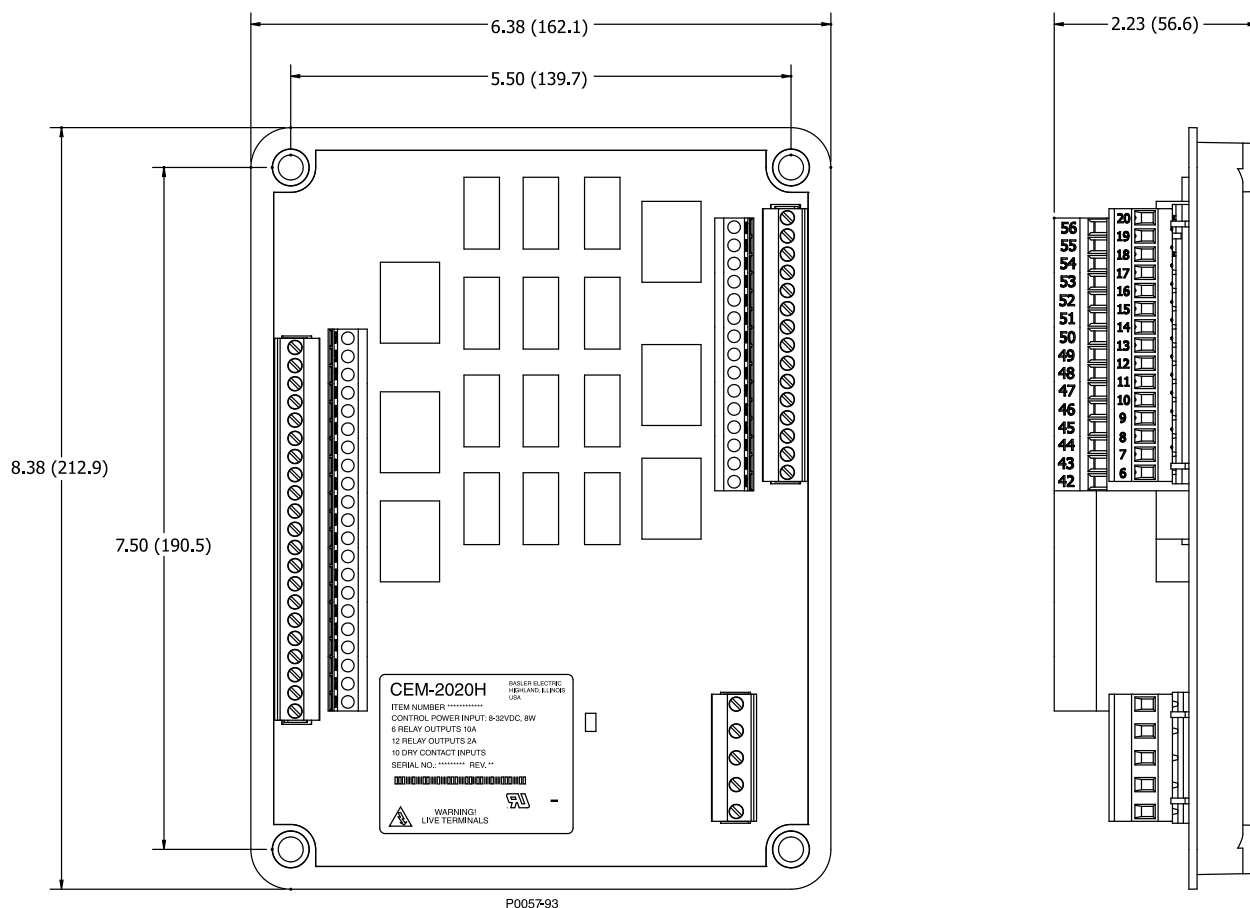


Figura 10-2. Dimensiones totales del CEM-2020H

Conexiones

Las conexiones del módulo de expansión de contacto dependen de la aplicación. Un cableado incorrecto puede provocar daños en el módulo.

NOTA

La polaridad de la alimentación de la batería debe ser la correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el CEM-2020 no funcionará.

Cerciorarse de que el CEM-2020 está conectado a la tierra por medio de un cable de cobre 12 AWG como mínimo, empalmado en el borne de puesta a tierra del módulo.

Se recomienda minimizar la carga de vibración en el enchufe del conector asegurándose de que los cables estén bien sujetos, con no más de 6 a 8 pulgadas de longitud de cable sin sujetar cerca de los enchufes del conector.

Conexiones

La interfaz de conexión consta de conectores plugin con bornes de compresión tipo tuerca.

Las conexiones del CEM-2020 se efectúan con un conector de 5 posiciones, dos conectores de 18 posiciones y dos conectores de 24 posiciones con bornes de compresión tipo tuerca. Estos conectores se enchufan dentro de cabezas, en el CEM-2020. Los conectores y las cabezas correspondientes tienen extremos en cola de milano que garantizan una buena orientación del conector. Los conectores y las

cabezas han sido diseñados especialmente para que los conectores sólo puedan acoplarse con la cabeza correcta.

Los conectores y cabezales pueden incluir conductores recubiertos de estaño o de oro. Los conductores recubiertos de estaño se encuentran en una funda plástica negra mientras que los recubiertos en oro se encuentran en una funda plástica anaranjada. Acople los conectores a los cabezales del mismo color.

Precaución

Si se acoplan conductores de metales distintos, se puede producir corrosión galvánica, lo que podría generar pérdida de señal.

Los bornes de tornillo del conector aceptan un tamaño de cable máximo de 12 AWG. El par máximo de tornillo es 5 pulgadas libras (0,56 N•m).

Potencia útil

La entrada de la potencia útil del módulo de expansión de contacto acepta 12 Vcc ó 24 Vcc y una tensión de entre 6 y 32 Vcc. La polaridad debe ser correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el CEM-2020 no funcionará. Los bornes de la potencia útil se indican en el Cuadro 10-1.

Se recomienda añadir un fusible para proporcionar mayor protección al cableado de la entrada de la batería del módulo de expansión de contacto. Se recomienda utilizar un fusible ABC-7 Bussmann o su equivalente.

Cuadro 10-1. Bornes de Potencia Útil

Borne	Descripción
P1-  (SHIELD)	Conexión de masa.
P1- – (BATT–)	Lado negativo de la entrada de la potencia de funcionamiento
P1- + (BATT+)	Lado positivo de la entrada de la potencia de funcionamiento

Entradas por contacto y Salidas de contacto

El CEM-2020 (Figura 10-3) presenta 10 entradas por contacto y 24 salidas de contacto de salida. El CEM-2020H (Figura 10-4) presenta 10 entradas por contacto y 18 salidas de contactos.

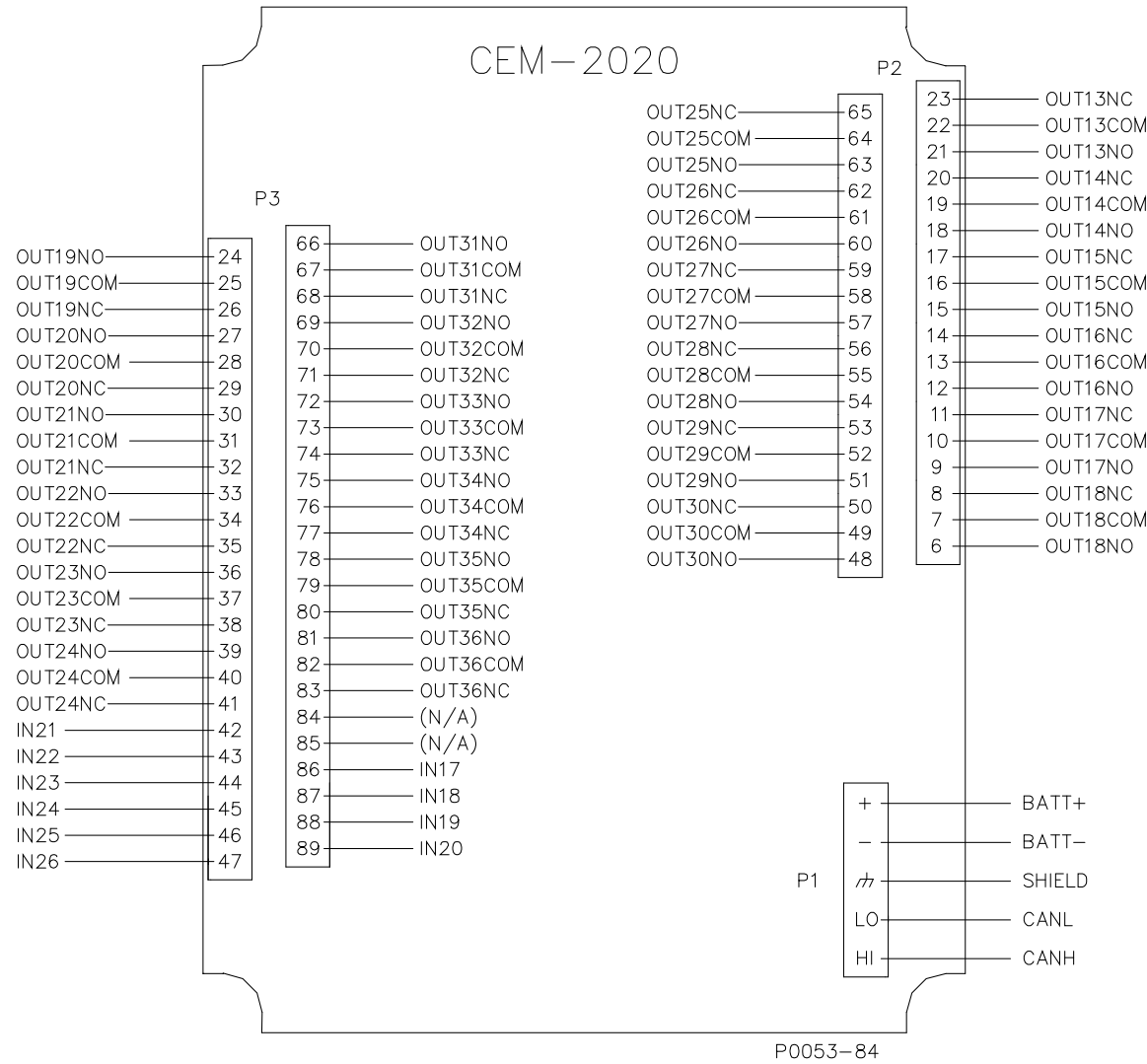


Figura 10-3. Bornes de Entrada por contacto y Salida por contacto

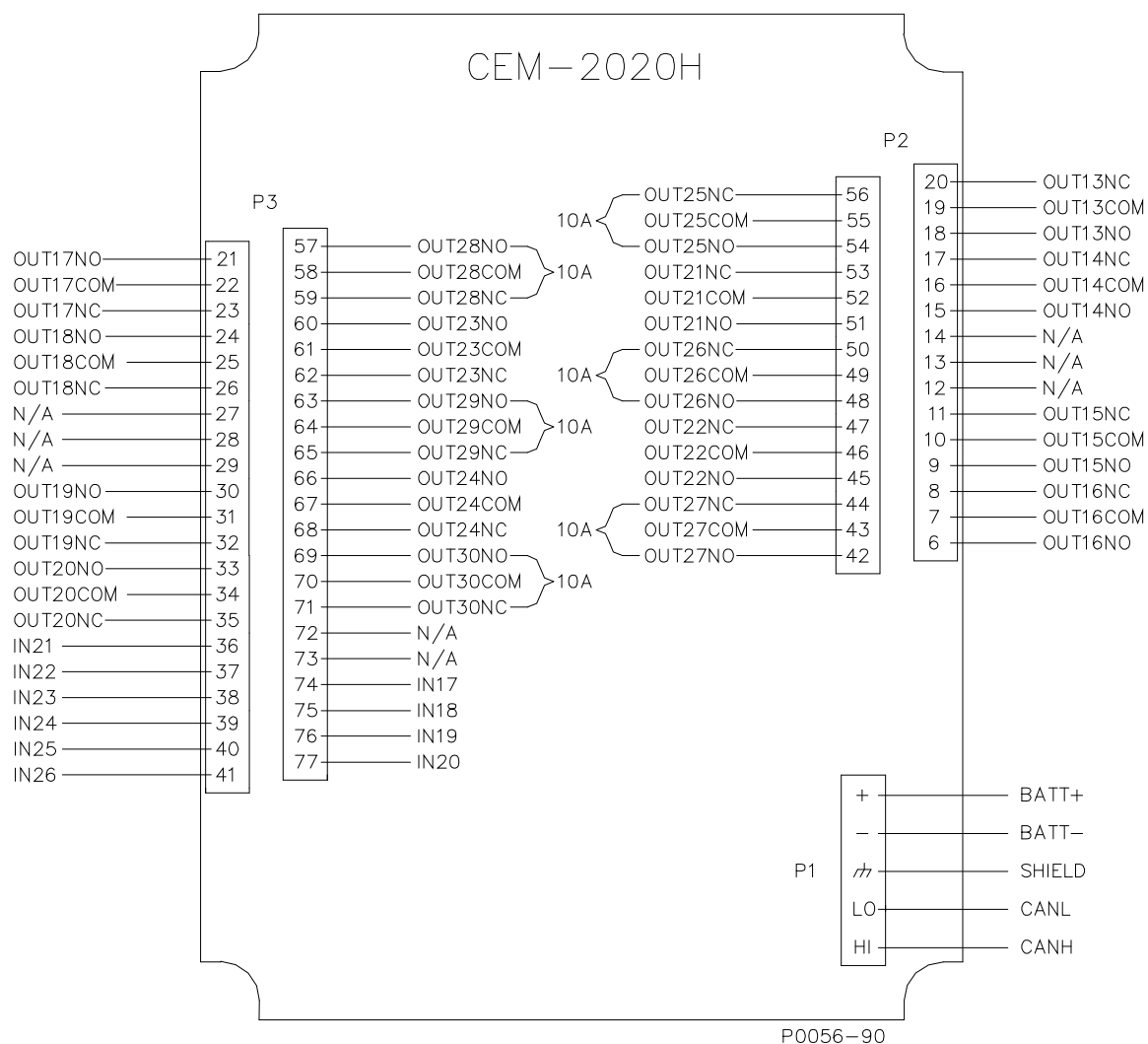


Figura 10-4. Borne de Entrada de Contacto y de Salida de Contacto del CEM-2020H

Interfaz CAN Bus

Estos terminales permiten la comunicación mediante el protocolo SAE J1939, así como una comunicación de alta velocidad entre el módulo de expansión de contacto y el DGC-2020. Se recomienda utilizar un cable blindado de par trenzado para las conexiones entre el CEM-2020 y el DGC-2020. Los bornes de la interfaz CAN Bus se indican en el Cuadro 10-2. Referirse a la Figura 10-5 y Figura 10-6.

Cuadro 10-2. Borne de la Interfaz CAN Bus

Borne	Descripción
P1- HI (CAN H)	Conexión alta CAN (cable amarillo)
P1- LO (CAN L)	Conexión baja CAN (cable verde)
P1- ⏏ (SHIELD)	Conexión sumidero CAN

NOTAS

- 1.) Si el CEM-2020 constituye un extremo del bus J1939, se debe instalar una resistencia de terminación de 120-ohm $\frac{1}{2}$ vatio entre los bornes P1-1 (CANH) y P1-2 (CANL).
- 2.) Si el CEM-2020 no forma parte del bus J1939, la rama que conecta el CEM-2020 al segmento principal no debe superar 914 milímetros (3 pies) de longitud.
- 3.) La longitud máxima del bus (ramas excluidas) es de 40 metros (131 pies).
- 4.) El sumidero J1939 (blindaje) debe estar conectado a la tierra en un punto únicamente. En caso de estar conectado a la tierra en otro punto, no se debe conectar al CEM-2020.

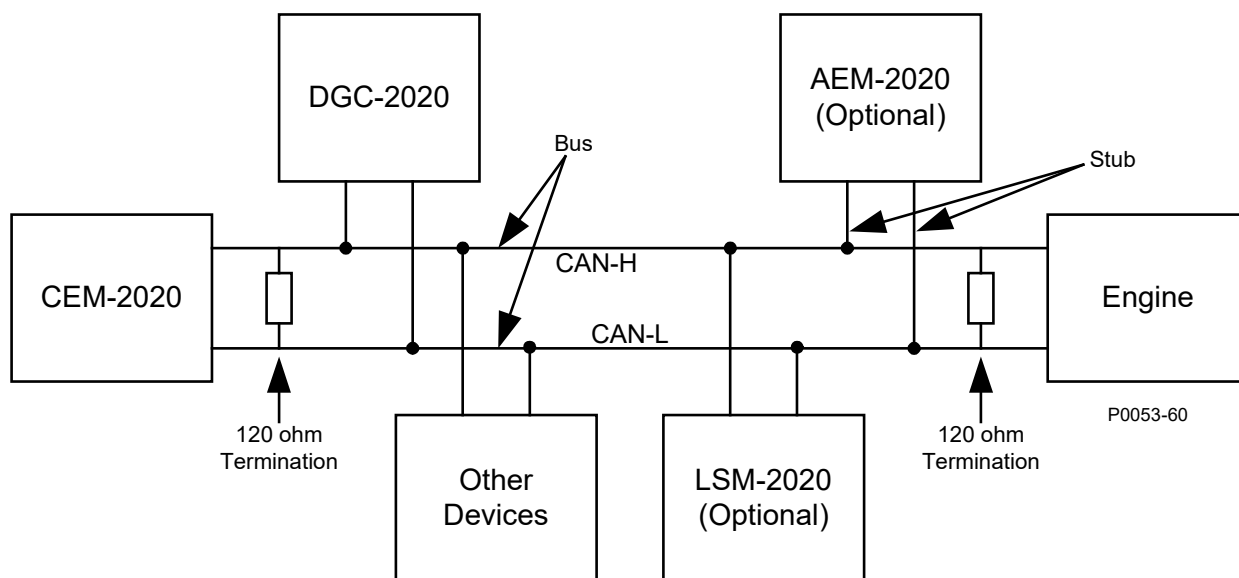


Figura 10-5. Interfaz CAN Bus con el CEM-2020 como un extremo del segmento principal

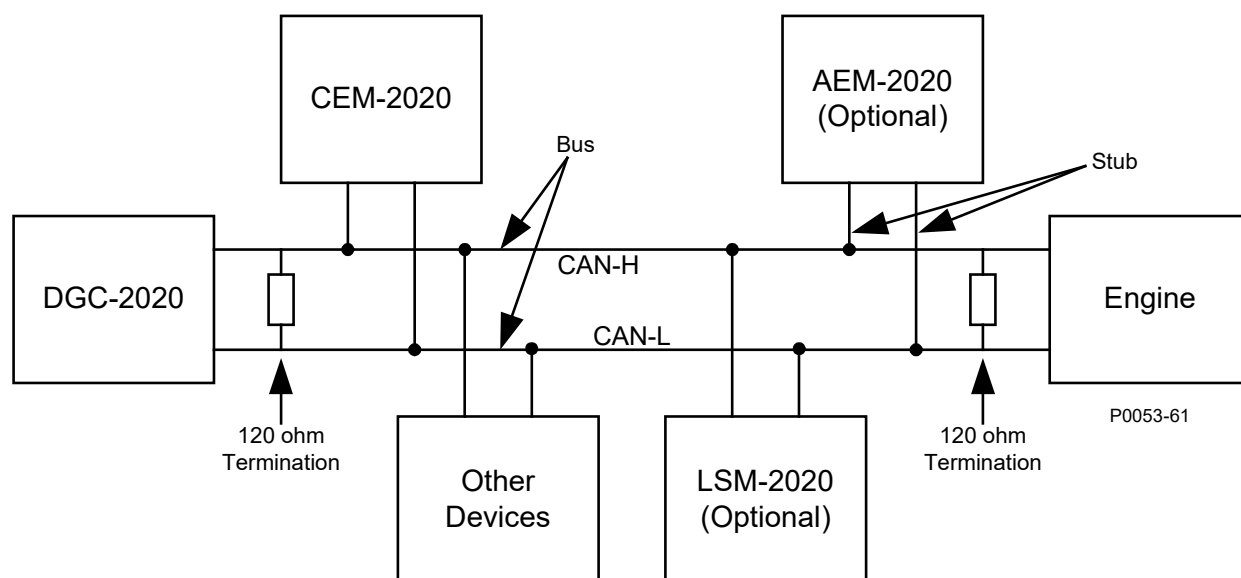


Figura 10-6. Interfaz CAN Bus con el DGC-2020 como un extremo del segmento principal

English	Español
Bus	Bus
Optional	Opcional
Stub	Rama
120 ohm Termination	Terminación 120 ohmios
Other Devices	Otros dispositivos
Engine	Motor

Mantenimiento

El mantenimiento preventivo consiste en comprobar con regularidad que las conexiones entre el CEM-2020 y el sistema están limpias y correctamente apretadas. Los módulos de expansión de contacto han sido diseñados gracias a una tecnología avanzada de montaje en superficie. Por consiguiente, Basler Electric recomienda mandar efectuar todas las operaciones de reparación por el personal de Basler Electric únicamente.

11 • AEM-2020 (Módulo de Expansión Analógico)

El AEM-2020 es un dispositivo auxiliar opcional que facilita varias entradas y salidas analógicas adicionales para el DGC-2020.

Características

Los módulos AEM-2020 tienen las siguientes características:

- 8 entradas analógicas
- 8 entradas RTD
- 2 entradas termopar
- 4 salidas analógicas
- Funcionalidad de Entradas y Salidas asignadas por BESTlogicPlus programmable logic
- Comunicación mediante CAN Bus

Especificaciones

Potencia útil

Nominal:	12 ó 24 Vcc
Gama:	de 8 a 32 Vcc (durante el lanzamiento es posible que la tensión alcance 6 Vcc durante 500 ms.)
Máxima Consumo:	5.1 W

Entradas analógicas

El AEM-2020 integra ocho entradas analógicas programables.

Valores nominales:	de 4 a 20 mA o de 0 a 10 Vcc (seleccionable por el usuario)

Carga

4 a 20 mA:	470 Ω máxima
± 10 Vdc:	9.65k Ω mínimo

Entradas RTD

El AEM-2020 integra ocho entradas RTD programables.

Valores nominales:	100 Ω Platino ó 10 Ω Cobre (seleccionable por el usuario)
Gama de Ajuste:	de -50 a $+250^{\circ}\text{C}$ o de -58 a $+482^{\circ}\text{F}$
Precisión (10 Ω Cobre):	$\pm 0,044$ Ohmios @ 25°C , $\pm 0,005$ $\Omega/^{\circ}\text{C}$ de desfase debido a la temperatura ambiente
Precisión (100 Ω Platino):	$\pm 0,39$ Ohmios @ 25°C , $\pm 0,047$ $\Omega/^{\circ}\text{C}$ de desfase debido a la temperatura ambiente

Entradas termopar

El AEM-2020 integra dos entradas termopar.

Valores nominales:	2 entradas termopar de tipo K
Gama de Ajuste:	de 0 a 1.375°C o de 32 a 2.507°F
Gama de visualización:	de la temperatura ambiente a 1.375°C o a 2.507°F
Precisión:	± 40 μV @ 25°C , ± 5 $\mu\text{V}/^{\circ}\text{C}$ de desfase debido a la temperatura ambiente

Salidas analógicas

El AEM-2020 integra cuatro salidas analógicas programables.

Valores nominales: de 4 a 20 mA o de 0 a 10 Vcc (seleccionable por el usuario)

Interfaz de comunicaciones

CAN Bus

Tensión diferencial del bus:	de 1,5 a 3 Vcc
Tensión máxima: negativo de la batería	de -32 a +32 Vcc con respecto al borne
Velocidad de comunicación:	250 kb/s

Pruebas típicas

Choque

Soporta 15 g en 3 planos perpendiculares

Vibración

Se barrió en las siguientes gamas, para un total de 12 barridos de 15 minutos, en cada uno de los tres planos mutuamente perpendiculares, tal y como se indica a continuación:

5 a 29 a 5 Hz:	Pico de 1,5 G por 5 min.
29 a 52 a 29 Hz:	0.036" Doble amplitud por 2.5 min.
52 a 500 a 52 Hz:	Pico de 5 G por 7,5 min.

Sistema de encendido

Fue probado a proximidad de un sistema de encendido no blindado, sin supresión de las interferencias Altronic DISN 800.

HALT (Highly Accelerated Life Testing o ensayos de vida altamente acelerada)

Basler Electric utiliza HALT para que sus productos sean fiables por muchos años. En dichos ensayos, se someten los dispositivos a condiciones extremas de temperatura, choque y vibraciones para simular un desgaste de varios años de operación, pero en un lapso de tiempo mucho más corto. Basler recurre a los ensayos HALT para evaluar todos los elementos de diseño posibles que permitan aumentar la vida de sus dispositivos. Como ejemplo de este tipo de condiciones extremas: el AEM-2020 fue sometido a pruebas de temperaturas (en una gama de temperaturas de -80°C a +130°C), pruebas de vibraciones (de 5 a 50 G a +25°C) y pruebas de vibraciones/temperaturas (de 10 a 20 G en una gama de temperaturas de -60°C a +100°C). Los ensayos combinados de temperaturas y vibraciones demostraron que, en estas condiciones extremas, el AEM-2020 puede efectuar operaciones a largo plazo en un entorno difícil. Cabe señalar que las condiciones extremas de temperatura y vibración indicadas en este párrafo son específicas a las pruebas HALT y no reflejan los niveles recomendados de funcionamiento. Los valores nominales de operación están indicados en la Sección 10 del presente manual.

Entorno

Temperatura	
Funcionamiento:	-40 a +70°C (-40 a +158°F)
Almacenamiento:	-40 a +85°C (-40 a +185°F)
Humedad:	IEC 68-2-38

Información de agencias

Aprobación de UL

El AEM-2020 es un componente reconocido por los EE. UU. y Canadá en el archivo de UL E97035

(CCN-FTPM2/FTPM8) cubierto por las siguientes normas:

- UL 6200:2019
- CSA C22.2 N.º14-13

Cumplimiento de CE y UKCA

Este producto ha sido evaluado y cumple con los requisitos establecidos por la legislación de la UE y el Parlamento del Reino Unido.

Directivas CE:

- Directiva de baja tensión - 73/23/CEE modificada por 93/68/CEE.
- Directiva sobre compatibilidad electromagnética - 89/336/CEE modificada por las normas 92/31/CEE y 93/68/CEE.
- Sustancias peligrosas (RoHS 2) - 2011/65/UE

Estándares armonizados utilizados para la evaluación:

- EN 50178:1997 - *Electronic Equipment for use in Power Installations*
- EN 61000-6-4:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Emission Standard for Industrial Environments*
- EN 61000-6-2:2001 - *Electromagnetic Compatibility (EMC), Generic Standards, Immunity for Industrial Environments*
- EN 50581:2012, Ed. 12 - *Documentación técnica para la evaluación de productos eléctricos y electrónicos con respecto a la restricción de sustancias peligrosas.*

Requisitos de la FCC

Este producto cumple con la norma FCC 47 CFR Parte 15.

Conformidad NFPA

Conforme a la norma NFPA 110, *Standard for Emergency and Standby Power*.

Reconocimiento marítimo

American Bureau of Shipping (ABS): para obtener los certificados vigentes, visite www.basler.com.

RoHS De China

La siguiente tabla sirve como declaración de sustancias peligrosas para China de acuerdo con la norma SJ / T 11364-2014 de la República Popular China. El EFUP (Período de uso respetuoso con el medio ambiente) para este producto es de 40 años.

PRODUCTO: AEM-2020										
零件名称 Nombre de la pieza	有害物质 Sustancias peligrosas									
	铅 Dirigir (Pb)	汞 Mercurio (Hg)	镉 Cadmio (Cd)	六价铬 Cromo hexavalente (Cr ⁶⁺)	多溴联苯 Bifenilos polibromados (PB)	多溴二苯醚 polibromado Éteres de difenilo (PBDE)	邻苯二甲酸二丁酯 Ftalato de dibutilo (DBP)	邻苯二甲酸丁苄酯 Butilbencilftalato (BBP)	邻苯二甲酸二酯 Ftalato de bis(2- etilhexilo) (BEHP)	邻苯二甲酸二异丁酯 Ftalato de diisobutilo (DIBP)
金属零件 Partes de metal	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
聚合物 Polímeros	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
电子产品 Electrónica	X	O	O	O	O	O	O	O	O	O
电缆和互连配件 Cables y accesorios de interconexión	X	O	O	O	O	O	O	O	O	O
绝缘材料 Material de aislamiento	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
本表格依据 SJ/T11364 的规定编制。 O: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T 26572 规定的限量要求以下。 X: 表示该有害物质至少在该部件的某一均质材料中的含量超出 GB/T 26572 规定的限量要求。 Este formulario fue elaborado de acuerdo a lo establecido en la norma SJ/T11364. O: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en todos los materiales homogéneos de esta parte está por debajo del límite especificado en la norma GB/T 26252. X: Indica que el contenido de sustancias peligrosas en al menos uno de los materiales homogéneos de esta parte supera el límite especificado en la norma GB/T 26572.										

Características físicas

Peso: 1,80 lb (816 g)
Dimensiones: Referirse a *Instalación* en la presente sección.

Descripción Funcional

He aquí una descripción funcional de las entradas y salidas del AEM-2020.

Entradas analógicas

El AEM-2020 facilita ocho entradas analógicas, seleccionables por el usuario, para gamas de 4 a 20 mA o de 0 a 10 Vcc. Cada entrada analógica tiene límites inferior/superior, configurables como Status Only (Estado únicamente), Alarm (Alarma) o Pre-Alarm (Prealarma). Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama comunica al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una entrada analógica. La designación (Label text) de cada entrada analógica es personalizable.

Entradas RTD

El AEM-2020 facilita ocho entradas RTD, configurables por el usuario, para monitorear la temperatura del grupo electrógeno. Se puede configurar cada entrada RTD como Status Only (Estado únicamente), Alarm (Alarma) o Pre-Alarm (Prealarma) para asegurar una protección contra las temperaturas elevadas o bajas. Cuando está activada, una alarma de tipo Fuera de gama indica al usuario que hay un circuito abierto o deteriorado en una entrada RTD. La designación (Label text) de cada entrada RTD es personalizable.

Entradas termopar

El AEM-2020 integra dos entradas termopar para monitorear la temperatura del grupo electrógeno. Se puede configurar cada entrada termopar como Status Only (Estado únicamente), Alarm (Alarma) o Pre-Alarm (Prealarma) para asegurar una protección contra las temperaturas elevadas o bajas. La designación (Label text) de cada entrada termopar es personalizable.

Salidas analógicas

El AEM-2020 facilita cuatro salidas analógicas, seleccionables por el usuario, para gamas de 4 a 20 mA o de 0 a 10 Vcc. Se puede configurar como salidas analógicas gran cantidad de parámetros (ej.: presión del aceite, nivel de combustible, tensión del generador, tensión del bus). Referirse a la Sección 4, *Software BESTCOMSPlus*®, para obtener una lista completa de los parámetros seleccionables.

Comunicaciones

CAN Bus

Un bus CAN (Control Area Network) es una interfaz estándar que posibilita las comunicaciones entre el AEM-2020 y el DGC-2020.

LED de estado

Este LED rojo parpadea para indicar que el AEM-2020 está energizado y funciona correctamente. El LED permanece iluminado durante la energización. Cuando se completa la secuencia de la energización, el LED parpadea. Si el LED no parpadea después de la energización, comuníquese con Basler Electric.

Software BESTCOMSPlus®

BESTCOMSPlus proporciona al usuario un sistema sencillo (apuntar y hacer clic) para ajustar y controlar el módulo de Expansión Analógica (AEM). La instalación y el funcionamiento de BESTCOMSPlus se describen en la sección 4, *Software BESTCOMSPlus*.

Instalación

Los módulos de expansión analógica se entregan en cajas de cartón resistentes para evitar todo daño durante el transporte. En cuanto se recibe un módulo, comprobar que el código del artículo entregado corresponde al código presente en el pedido y en la lista de empaque. Examinar el equipo para detectar los daños eventuales y, si el equipo ha sufrido daños, presentar inmediatamente una reclamación al transportista e informar a la Agencia Comercial Regional de Basler Electric, a sus representantes comerciales o a un responsable de ventas.

Si no se instala el dispositivo inmediatamente, conservarlo en su embalaje de transporte de origen en un lugar seco y libre de polvo.

Montaje

Los módulos de expansión analógica están dispuestos en una bandeja de plástico que puede montarse en cualquier posición adecuada. La construcción de un módulo de expansión analógica es lo suficientemente resistente para montarse directamente en el grupo electrógeno utilizando ¼ pulg. o el hardware equivalente. La selección del hardware debe basarse en las condiciones de funcionamiento y

transporte previstas. El par aplicado al hardware de montaje no deberá ser superior a 65 pulg. libra (7,34 metros newton).

Ver Figura 11-1 para las dimensiones del AEM-2020. Todas las dimensiones se indican en pulgadas (con milímetros entre paréntesis).

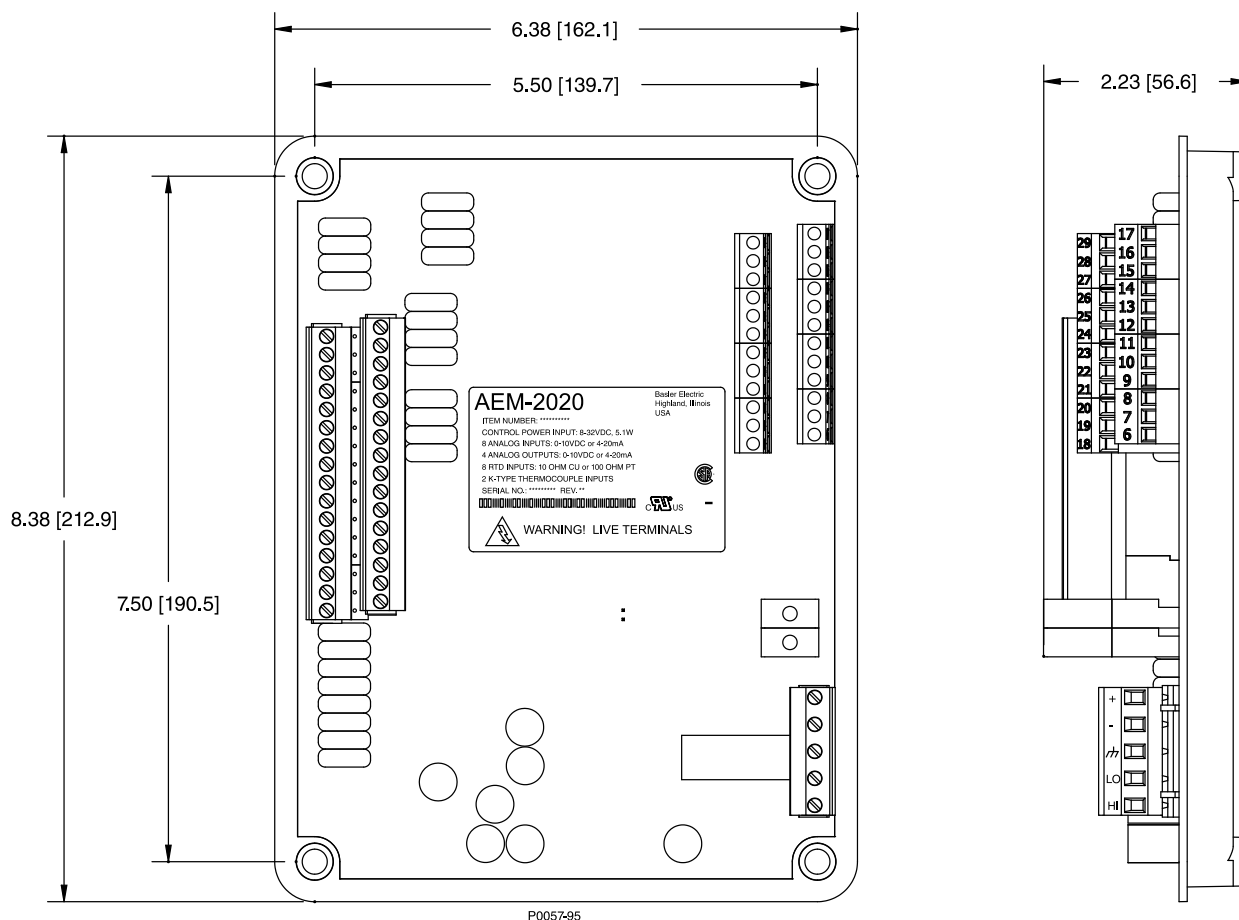


Figura 11-1. Dimensiones totales del AEM-2020

Conexiones

Las conexiones del módulo de expansión analógica dependen de la aplicación. Un cableado incorrecto puede provocar daños en el módulo.

Note

La polaridad de la alimentación de la batería debe ser la prevista. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el AEM-2020 no funcionará.

Cerciorarse de que el AEM-2020 está conectado a la tierra por medio de un cable de cobre 12 AWG como mínimo, empalmado en el borne de puesta a tierra del módulo.

Se recomienda minimizar la carga de vibración en el enchufe del conector asegurándose de que los cables estén bien sujetos, con no más de 6 a 8 pulgadas de longitud de cable sin sujetar cerca de los enchufes del conector.

Conexiones de terminación

La interfaz de conexión consta de conectores plugin con bornes de compresión tipo tuerca.

Las conexiones del AEM-2020 se efectúan con un conector de 5 posiciones, dos conectores de 12 posiciones, dos conectores de 16 posiciones y dos conectores termopar de dos posiciones. Estos conectores se enchufan dentro de cabezas, en el AEM-2020. Los conectores y las cabezas correspondientes tienen extremos en cola de milano que garantizan una buena orientación del conector. Los conectores y las cabezas han sido diseñados especialmente para que los conectores sólo puedan acoplarse con la cabeza correcta.

Precaución

Si se acoplan conductores de metales distintos, se puede producir corrosión galvánica que podría generar pérdida de señal.

Los conectores y cabezales pueden incluir conductores recubiertos de estaño o de oro. Los conductores recubiertos de estaño se encuentran en una funda plástica negra mientras que los recubiertos en oro se encuentran en una funda plástica anaranjada. Acople los conectores a los cabezales del mismo color.

Los bornes de tornillo del conector aceptan un tamaño de cable máximo de 12 AWG. Los conectores termopar aceptan un cable termopar de diámetro máximo de 0,177 pulgadas (4,5 mm). El par máximo de tornillo es 5 pulgadas-libras (0,56 N•m).

Potencia útil

La entrada de la potencia útil del módulo de expansión analógica acepta 12 Vcc ó 24 Vcc y una tensión de entre 6 y 32 Vcc. La polaridad debe ser correcta. Aunque no existe ningún riesgo de deterioro en caso de polaridad inversa, el AEM-2020 no funcionará. Los bornes de la potencia útil se indican en el Cuadro 11-1.

Se recomienda añadir un fusible para proporcionar mayor protección al cableado de la entrada de la batería del módulo de expansión analógica. Se recomienda utilizar un fusible ABC-7 Bussmann o su equivalente.

Cuadro 11-1. Bornes de Potencia Útil

Borne	Descripción
P1-  (SHIELD)	Conexión de masa
P1- – (BATT–)	Lado negativo de la entrada de la potencia de funcionamiento
P1- + (BATT+)	Lado positivo de la entrada de la potencia de funcionamiento

Entradas y salidas del AEM-2020

Los terminales de entrada y salida están ilustrados en la Figura 11-2 y listados en el Cuadro 11-2.

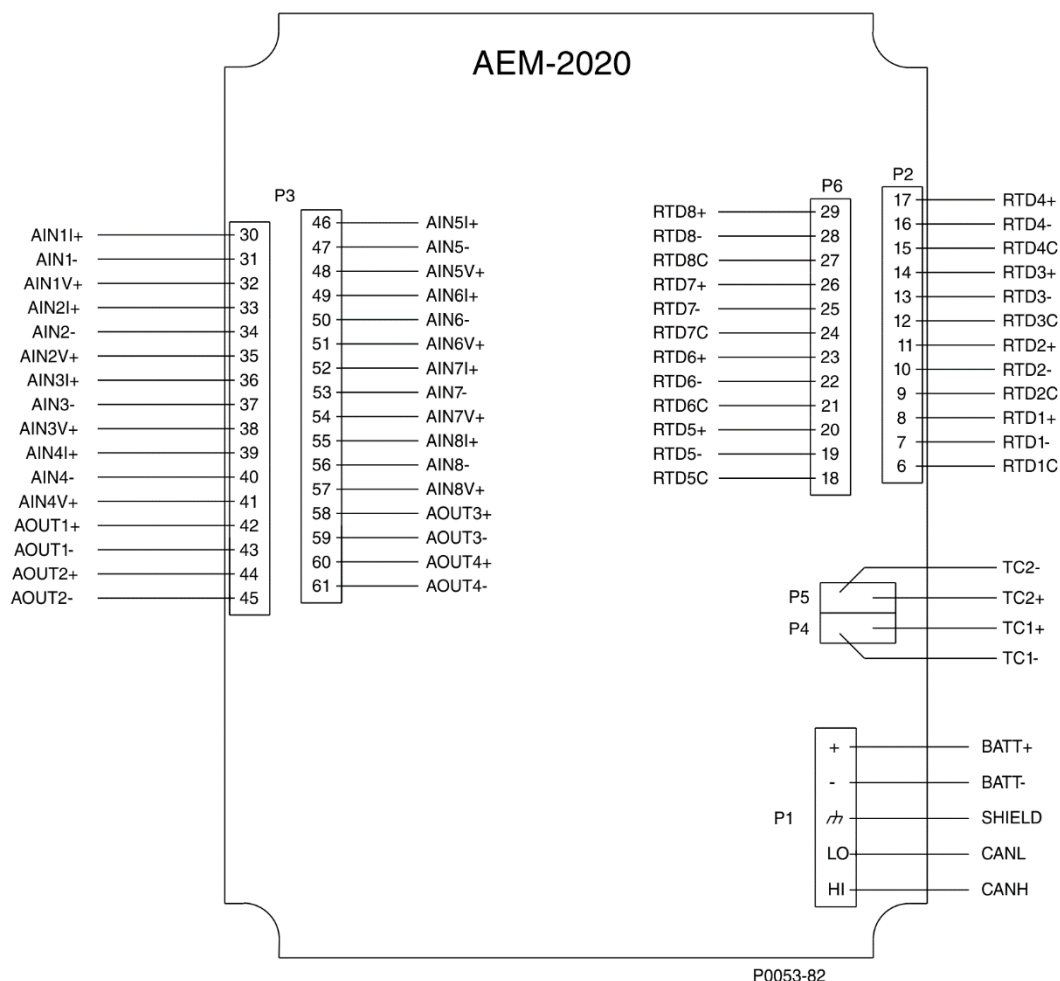


Figura 11-2. Terminales de entrada y salida

Cuadro 11-2. Terminales para las entradas y salidas

Conector	Descripción
P1	Potencia útil y CAN Bus
P2	Entradas RTD 1 a 4
P3	Entradas analógicas 1 a 8 y salidas analógicas 1 a 4
P4	Entrada termopar 1
P5	Entrada termopar 2
P6	Entradas RTD 5 a 8

Conexiones de Entradas Analógicas Externa

Las conexiones de entradas de tensión se muestran en la Figura 11-3 y las conexiones de entradas de corriente se muestran en las Figuras de la 11-4 a la 11-6. Cuando se usa la entrada de corriente AIN V+ y AIN I+ debe ser ajustadas juntas.

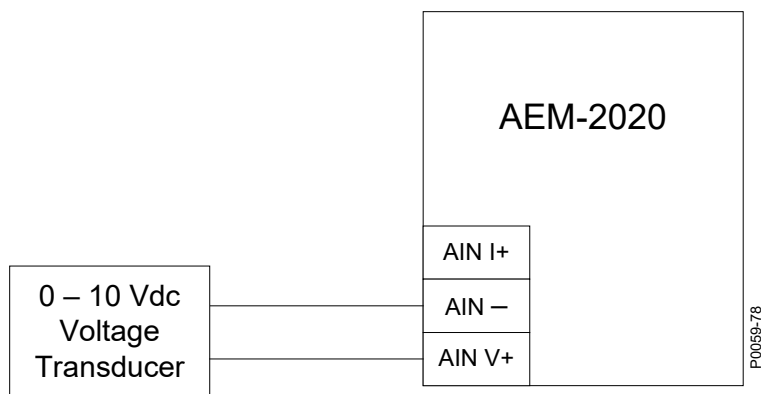


Figura 11-3. Entradas Analógicas – Conexiones de Tensión de Entradas

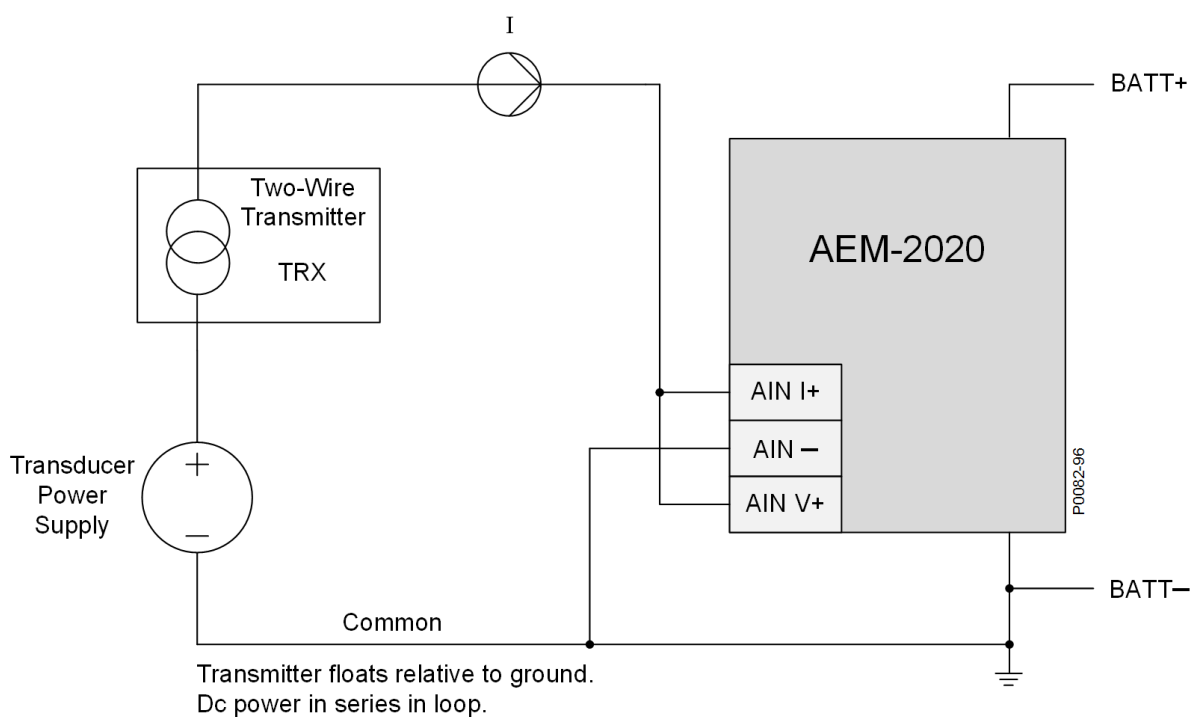


Figura 11-4. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo II de 2 alambres

English	Español
Two-Wire Transmitter	Transmisor de dos alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter floats relative to ground. Dc power in series in loop.	El transmisor flota con relación al suelo. Potencia CC en serie en un lazo.

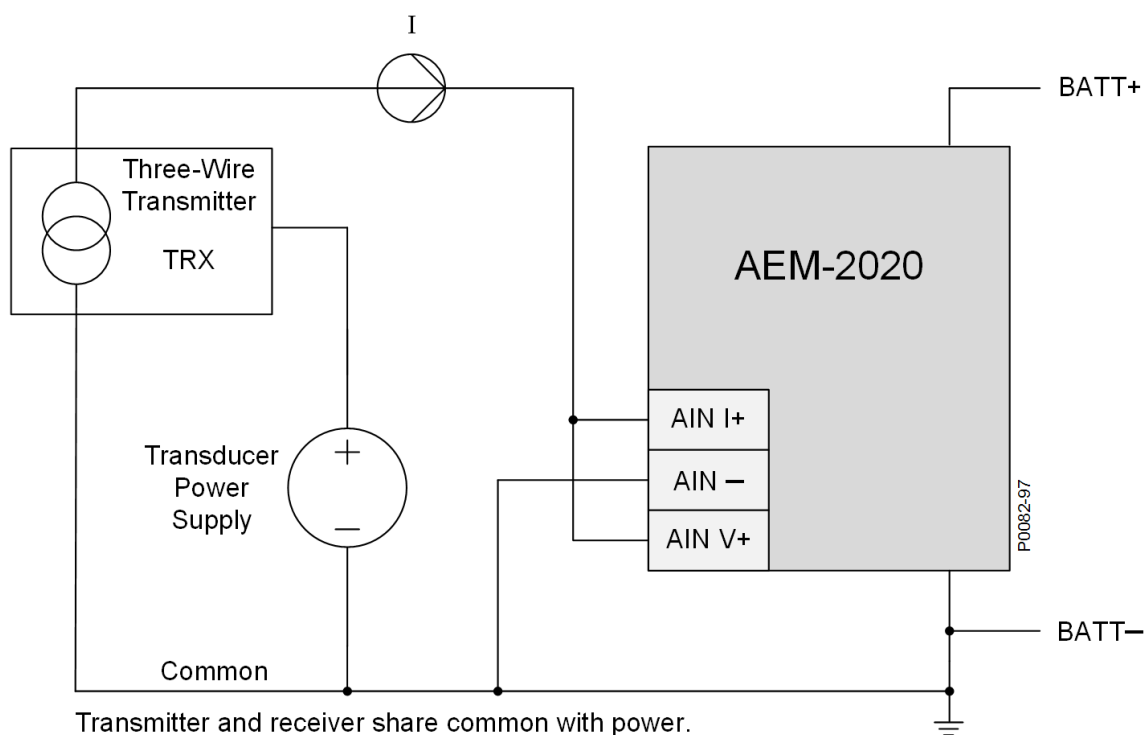


Figura 11-5. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo III de 2 alambres

English	Español
Three-Wire Transmitter	Transmisor de tres alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter and receiver share common with power. Separate dc power connection to transmitter.	El transmisor y el receptor comparten conexión en común con la potencia. Conexión de potencia CC independiente del transmisor.

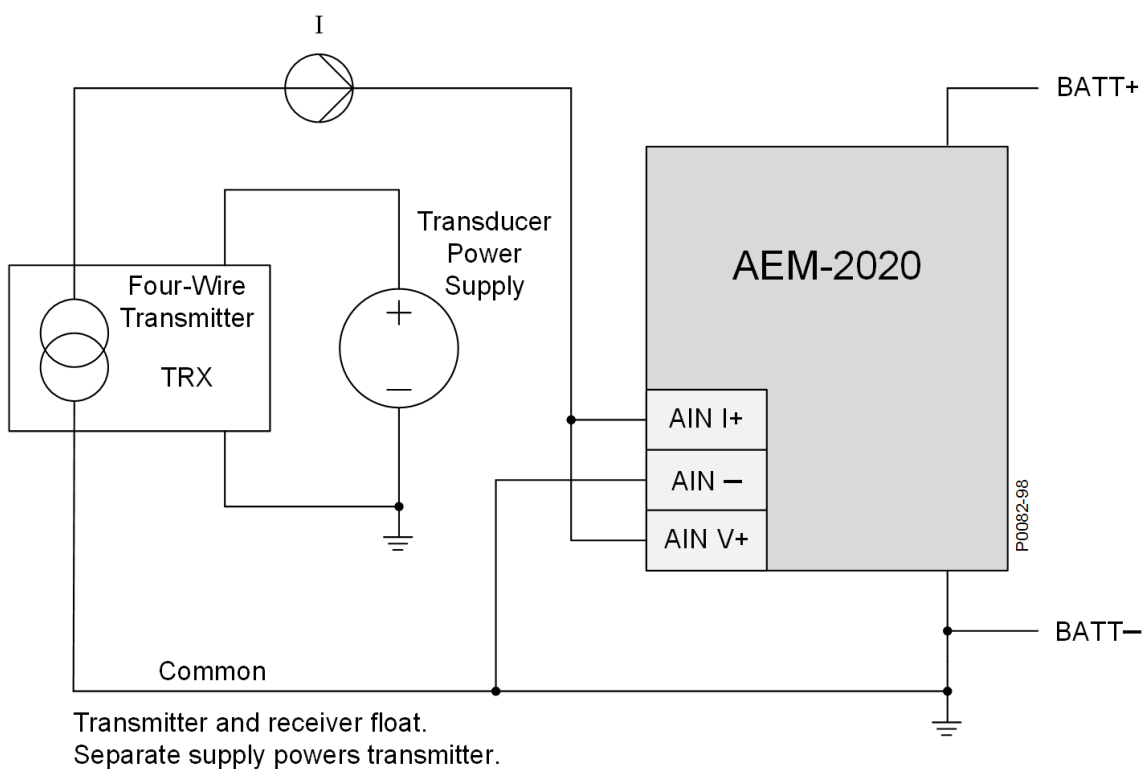


Figura 11-6. Entradas analógicas: Conexiones de entrada de corriente, circuito Tipo IV de 2 alambres

English	Español
Four-Wire Transmitter	Transmisor de cuatro alambres
Transducer Power Supply	Suministro de potencia del transductor
Common	Común
Transmitter and receiver float. Separate supply powers transmitter.	Flotación de transmisor y receptor. Alimentación independiente de potencia al transmisor.

Conexiones externas con las entradas RTD

La Figura 11-7 ilustra conexiones externas de dos cables con entradas RTD. La Figura 11-8 ilustra conexiones externas de 3 cables con entradas RTD. Los blindajes de cable RTD deben conectarse a tierra lo más cerca posible del AEM-2020 con un cable tan corto como sea práctico.

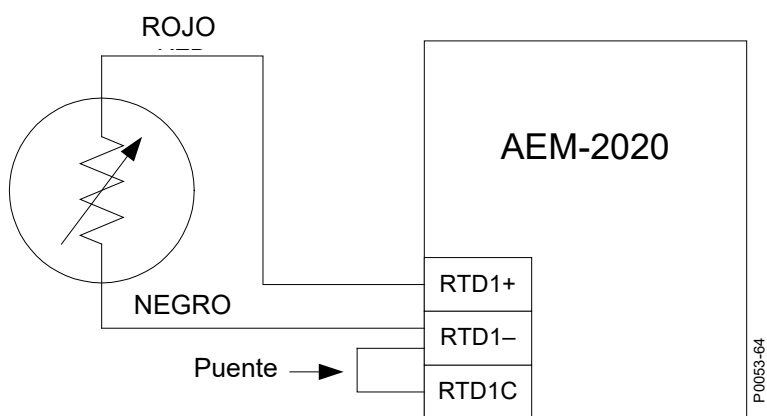


Figura 11-7. Conexiones externas de dos cables con entradas RTD

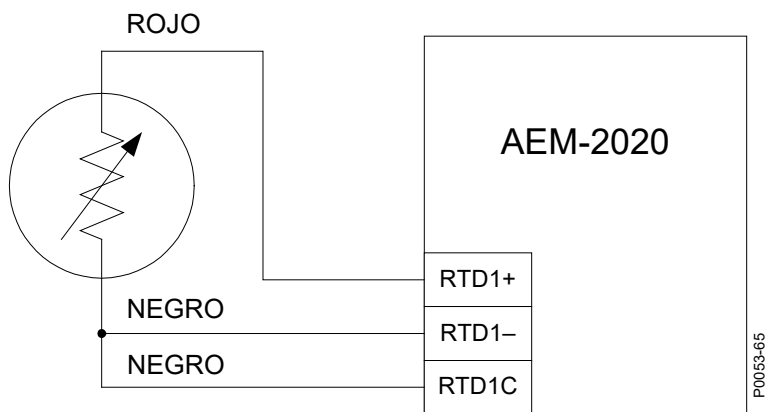


Figura 11-8. Conexiones externas de tres cables con entradas RTD

Interfaz CAN Bus

Estos terminales permiten la comunicación mediante el protocolo SAE J1939, así como una comunicación de alta velocidad entre el módulo de expansión analógica y el DGC-2020. Se recomienda utilizar un cable blindado de par trenzado para las conexiones entre el AEM-2020 y el DGC-2020. Los terminales de la interfaz CAN se indican en el Cuadro 11-3. Referirse a la Figura 11-9 y Figura 11-10.

Cuadro 11-3. Terminales de la interfaz CAN Bus

Terminal	Descripción
P1- HI (CAN H)	Conexión CAN high (cable amarillo)

- NOTAS**
 1. Si el AEM-2020 constituye un extremo del bus J1939, se debe instalar una resistencia de terminación de 120 Ω ½ vatio entre los bornes P1- LO (CANL) y P1- HI (CANH).
 2. Si el AEM-2020 no forma parte del bus J1939, la rama que conecta el AEM-2020 al bus no debe superar 914 milímetros (3 pies) de longitud.
 3. La longitud máxima del bus (ramas excluidas) es de 40 metros (131 pies).
 4. El sumidero J1939 (blindaje) debe estar conectado a la tierra en un punto únicamente. Si está conectado a la tierra en otro punto, no se debe conectar con el AEM-2020.

P1- LO (CAN L)	Conexión CAN low (cable verde)
P1-  (SHIELD)	Conexión CAN drain

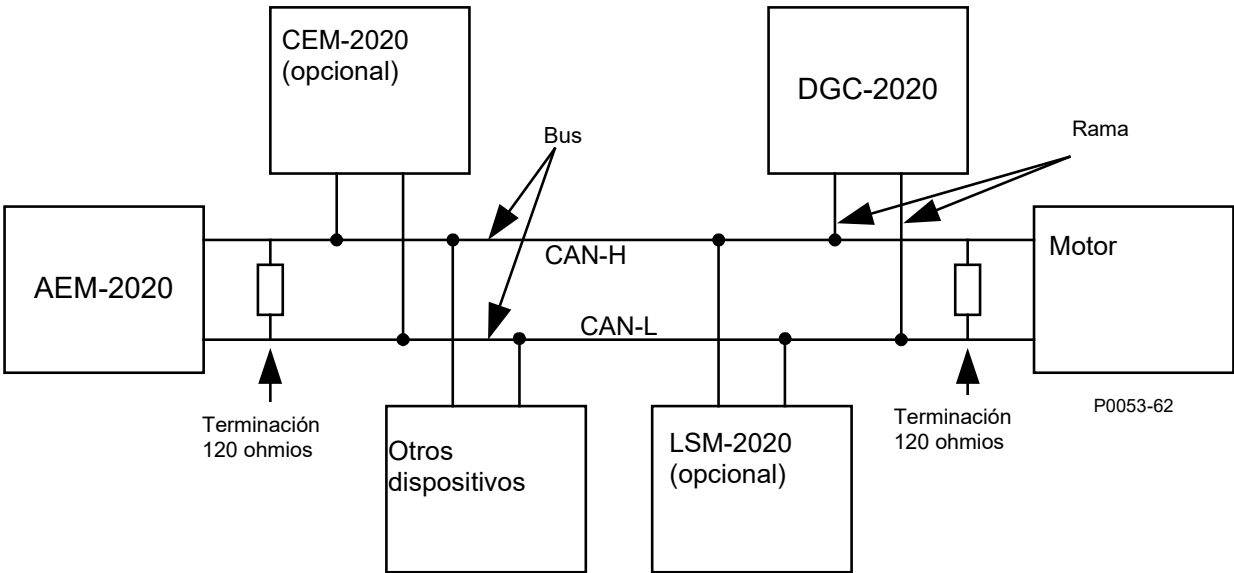


Figura 11-9. Interfaz CAN Bus -el AEM-2020 constituye un extremo del bus

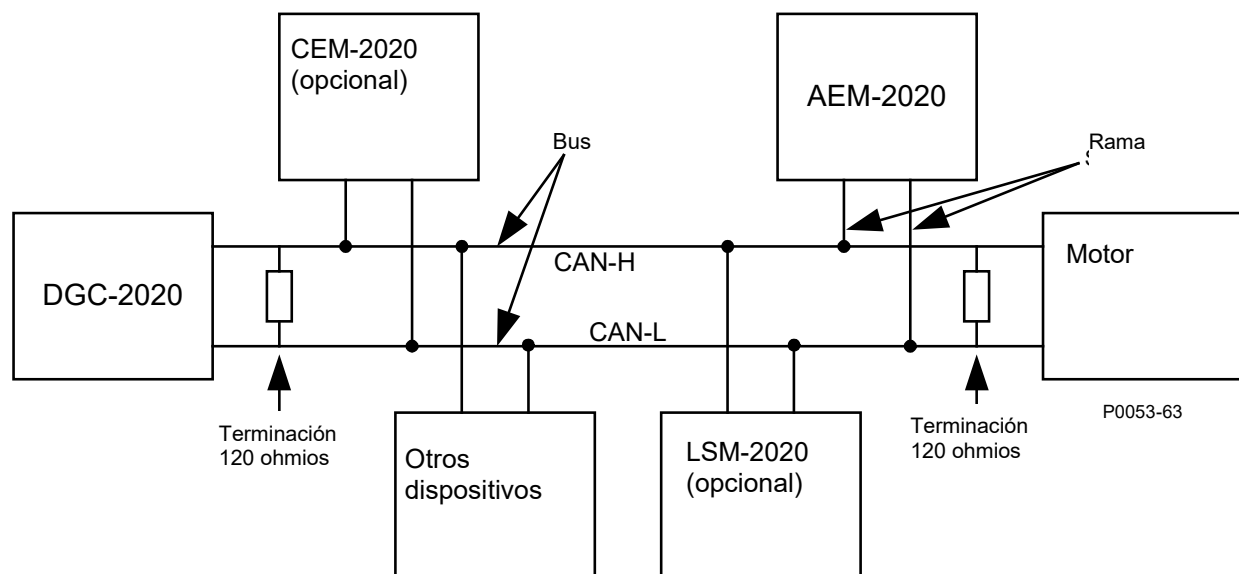


Figura 11-10. Interfaz CAN Bus - el DGC-2020 constituye un extremo del bus

Mantenimiento

El mantenimiento preventivo consiste en comprobar con regularidad que las conexiones entre el AEM-2020 y el sistema están limpias y correctamente apretadas. Los módulos de expansión analógica han sido diseñados gracias a una tecnología avanzada de montaje en superficie. Por consiguiente, Basler Electric recomienda mandar efectuar todas las operaciones de reparación por el personal de Basler Electric únicamente.

A • Curvas Características Tiempo Sobrecorriente

Las curvas características de tiempo inverso disponibles en el DGC-2020 (estilo xxxxBxExH únicamente) toman en consideración con máxima precisión el comportamiento de la mayoría de los relés de sobrecorriente electromecánicos comunes, con disco de inducción, vendidos en Norteamérica. También se posibilita la selección de las características de reseteo integrado o instantáneo, para optimizar aún la coordinación de los relés.

Especificaciones de las Curvas

Precisión temporización:

±500 milisegundos del punto de funcionamiento indicado.

Se pueden seleccionar dieciséis funciones de tiempo inverso, una función de tiempo definido y una función de tiempo programable. Las curvas características para las funciones de tiempo inverso y de temporización constante respetan la siguiente ecuación:

$$T_T = \frac{AD}{(M^N - C)^Q} + BD + K$$

Ecuación A-1

$$T_R = \frac{RD}{M^2 - 1}$$

Ecuación A-2

T_T = temporización disparo cuando $M \geq 1$

T_R

= Temporización reseteo si el relé está configurado para un reseteo cuando $M < 1$. De lo contrario, el reseteo corresponde a 50 milisegundos o menos.

D = ajuste del parámetro TIME DIAL (de 0,0 a 9,9)

M = Ajuste del múltiplo de excitación -PICKUP- (de 0 a 40)

A, B, C, N, K = Constantes para la curva específica

R = Constante que define el tiempo de reseteo

Esta ecuación cumple con la norma IEEE C37.112-1996.

* El rango de tiempo de es 0.0 a 7,200 segundos cuando la curva F (fija) es seleccionada.

El Cuadro A-1 lista las constantes de las curvas características. Referirse a las Figuras A-1 a A-16 para obtener representaciones gráficas de las características.

Cuadro A-1. Constantes de las curvas características (51)

Selección curva	Nombre curva	Constantes características de disparo						Reseteo†
		A	B	C	N	K	Q	
S1	S, S1, Inversa corta	0,2663	0,03393	1,0000	1,2969	0,0280	1	0,5000
S2	S2, Inversa corta	0,0286	0,02080	1,0000	0,9844	0,0280	1	0,0940
L1	L, L1, Inversa larga	5,6143	2,18592	1,0000	1,0000	0,0280	1	15,750
L2	L2, Inversa larga	2,3955	0,00000	1,0000	0,3125	0,0280	1	7,8001
D	D, Temporización constante	0,4797	0,21359	1,0000	1,5625	0,0280	1	0,8750
M	M, Moderadamente inversa	0,3022	0,12840	1,0000	0,5000	0,0280	1	1,7500
I1	I, I1, Tiempo inverso	8,9341	0,17966	1,0000	2,0938	0,0280	1	9,0000
I2	I2, Tiempo inverso	0,2747	0,10426	1,0000	0,4375	0,0280	1	0,8868
V1	V, V1, Muy inversa	5,4678	0,10814	1,0000	2,0469	0,0280	1	5,5000
V2	V2, Muy inversa	4,4309	0,09910	1,0000	1,9531	0,0280	1	5,8231
E1	E, E1, Extremadamente inversa	7,7624	0,02758	1,0000	2,0938	0,0280	1	7,7500
E2	E2, Extremadamente inversa	4,9883	0,01290	1,0000	2,0469	0,0280	1	4,7742
A	A, Inversa estándar	0,01414	0,00000	1,0000	0,0200	0,0280	1	2,0000
B	B, Muy inversa (I²t)	1,4636	0,00000	1,0000	1,0469	0,0280	1	3,2500
C	C, Muy inversa (I²t)	8,2506	0,00000	1,0000	2,0469	0,0280	1	8,0000
G	G, Inversa de tiempo largo (I²t)	12,1212	0,00000	1,0000	1,0000	0,0280	1	29,0000
F	Tiempo definido *	0,0000	1,00000	0,0000	0,0000	0,0280	1	1,0000
P	Programable por el usuario ‡	0 a 600	0 a 25	0 a 1	0.5 a 2.5	0.0280	0.1 a 10	0 a 30

* La curva F corresponde a una temporización fija de un segundo, multiplicado por el ajuste del Time Dial.

† El reseteo Instantáneo o integral se selecciona en la pantalla de configuración de *Sobrecorriente* en *BESTCOMSPPlus*.

‡ La curva programable permite cuatro dígitos significativos después del decimal para todas las variables

Representación Gráfica de las Curvas Características

Las Figuras A-1 a A-16 ilustran las curvas características del DGC-2020. El Cuadro A-2 pone en relación (referencia cruzada) cada curva con las características de los relés electromecánicos existentes. Los ajustes del Time Dial correspondientes fueron calculados con un valor igual a la excitación multiplicada por cinco. Un número de esquema está indicado en el comentario de cada gráfico.

Cuadro A-2. Referencia cruzada con las curvas características

Curva	Nombre curva	Similar a
S1	S, S1, Inversa corta	ABB CO-2
S2	S2, Inversa corta	GE IAC-55
L1	L, L1, Inversa larga	ABB CO-5
L2	L2, Inversa larga	GE IAC-66
D	D, Temporización constante	ABB CO-6
M	M, Moderadamente inversa	ABB CO-7
I1	I, I1, Tiempo inverso	ABB CO-8
I2	I2, Tiempo inverso	GE IAC-51
V1	V, V1, Muy inversa	ABB CO-9
V2	V2, Muy inversa	GE IAC-53
E1	E, E1, Extremadamente inversa	ABB CO-11
E2	E2, Extremadamente inversa	GE IAC-77
A	A, Inversa estándar	BS, IEC Standard Inverse
B	B, Muy inversa (I^2t)	BS, IEC Very Inverse (I^2t)
C	C, Extremadamente inversa (I^2t)	BS, IEC Extremely Inverse (I^2t)
G	G, Inversa de largo tiempo (I^2t)	BS, IEC Long Time Inverse (I^2t)
F	Tiempo definido	N/A
P	Programable por el usuario	N/A

Referencias cruzadas para el ajuste del Time Dial

Aunque la forma de las curvas características ha sido optimizada para el DGC-2020, los ajustes del parámetro Time Dial en el DGC-2020 no son idénticos que para los relés de sobrecorriente electromecánicos con disco de inducción. El Cuadro A-3 ayudará a convertir los ajustes Time Dial de los relés con disco de inducción para obtener los ajustes equivalentes para el DGC-2020.

Utilización del Cuadro A-3

Los valores del cuadro de referencias cruzadas fueron obtenidos tras el estudio de las curvas características de corriente temporizada electromagnética publicadas. Se introdujo la temporización para una corriente de cinco veces la corriente de llegada en la función de cálculo del Time Dial para cada ajuste de Time Dial. Se introdujo luego el ajuste del Time Dial equivalente para el DGC-2020 en el cuadro de referencias cruzadas.

Si el ajuste Time Dial de su relé electromagnético está comprendido entre los valores indicados en el cuadro, será necesario efectuar una interpolación (estimar el valor intermedio correcto) entre el ajuste electromagnético y el ajuste Basler Electric.

El ajuste máximo para el parámetro Time Dial del DGC-2020 es de 9,9. Cuando la curva F (fija) es seleccionada, el máximo rango de tiempo es 7200 segundos. Si se supera el valor de 9,9, se indica en el cuadro de referencias cruzadas el ajuste equivalente Basler Electric para el ajuste electromagnético máximo. Esto les permite efectuar la interpolación mencionada arriba.

Las características Tiempo / Corriente de Basler Electric se definen gracias a una ecuación matemática lineal. El disco de inducción de un relé electromagnético tiene cierto grado de no-linealidad debido a los efectos de fricción e inercia. Por esta razón, aunque se efectuaron todos los esfuerzos posibles para obtener curvas características con un desvío mínimo con respecto a las curvas electromagnéticas publicadas, existe, sin embargo, un desvío leve.

En las aplicaciones en las que la coordinación temporal entre las curvas es muy cercana, recomendamos seleccionar el Time Dial óptimo tras examen del estudio de coordinación. En las aplicaciones en las que la coordinación es estrecha, recomendamos se retroadapten los circuitos con relés electrónicos Basler Electric para garantizar una gran precisión de temporización.

Cuadro A-3. Referencias cruzadas para el ajuste del Time Dial

Curva	Equivalente a To	Ajuste del Time Dial para relés electromagnéticos											
		0,5	1,0	2,0	3,0	4,0	5,0	6,0	7,0	8,0	9,0	10,0	11,0
		Ajuste del Time Dial equivalente Basler Electric											
S, S1	ABB CO-2	0,3	0,8	1,7	2,4	3,4	4,2	5,0	5,8	6,7	7,7	8,6	9,7
L, L1	ABB CO-5	0,4	0,8	1,5	2,3	3,3	4,2	5,0	6,0	7,0	7,8	8,8	9,9
D	ABB CO-6	0,5	1,1	2,0	2,9	3,7	4,5	5,0	5,9	7,2	8,0	8,9	10,1
M	ABB CO-7	0,4	0,8	1,7	2,5	3,3	4,3	5,3	6,1	7,0	8,0	9,0	9,8
I, I1	ABB CO-8	0,3	0,7	1,5	2,3	3,2	4,0	5,0	5,8	6,8	7,6	8,7	10,0
V, V1	ABB CO-9	0,3	0,7	1,4	2,1	3,0	3,9	4,8	5,7	6,7	7,8	8,7	9,6
E, E1	ABB CO-11	0,3	0,7	1,5	2,4	3,2	4,2	5,0	5,7	6,6	7,8	8,5	10,3
I2	GE IAC-51	0,6	1,0	1,9	2,7	3,7	4,8	5,7	6,8	8,0	9,3	10,6	N/A
V2	GE IAC-53	0,4	0,8	1,6	2,4	3,4	4,3	5,1	6,3	7,2	8,4	9,6	N/A
S2	GE IAC-55	0,2	1,0	2,0	3,1	4,0	4,9	6,1	7,2	8,1	8,9	9,8	N/A
L2	GE IAC-66	0,4	0,9	1,8	2,7	3,9	4,9	6,3	7,2	8,5	9,7	10,9	N/A
E2	GE IAC-77	0,5	1,0	1,9	2,7	3,5	4,3	5,2	6,2	7,4	8,2	9,9	N/A

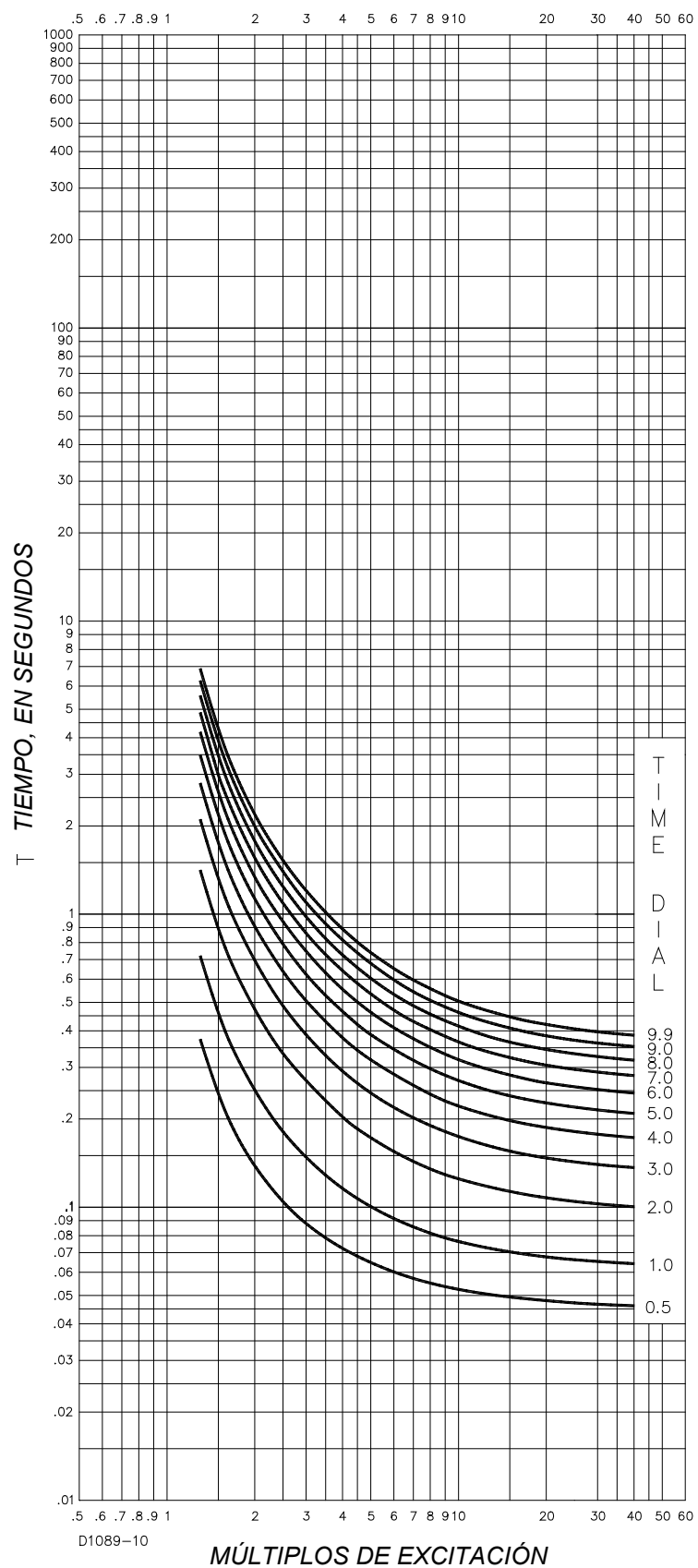


Figura A-1. Curva característica S, S1, Inversa corta (similar a ABB CO-2)



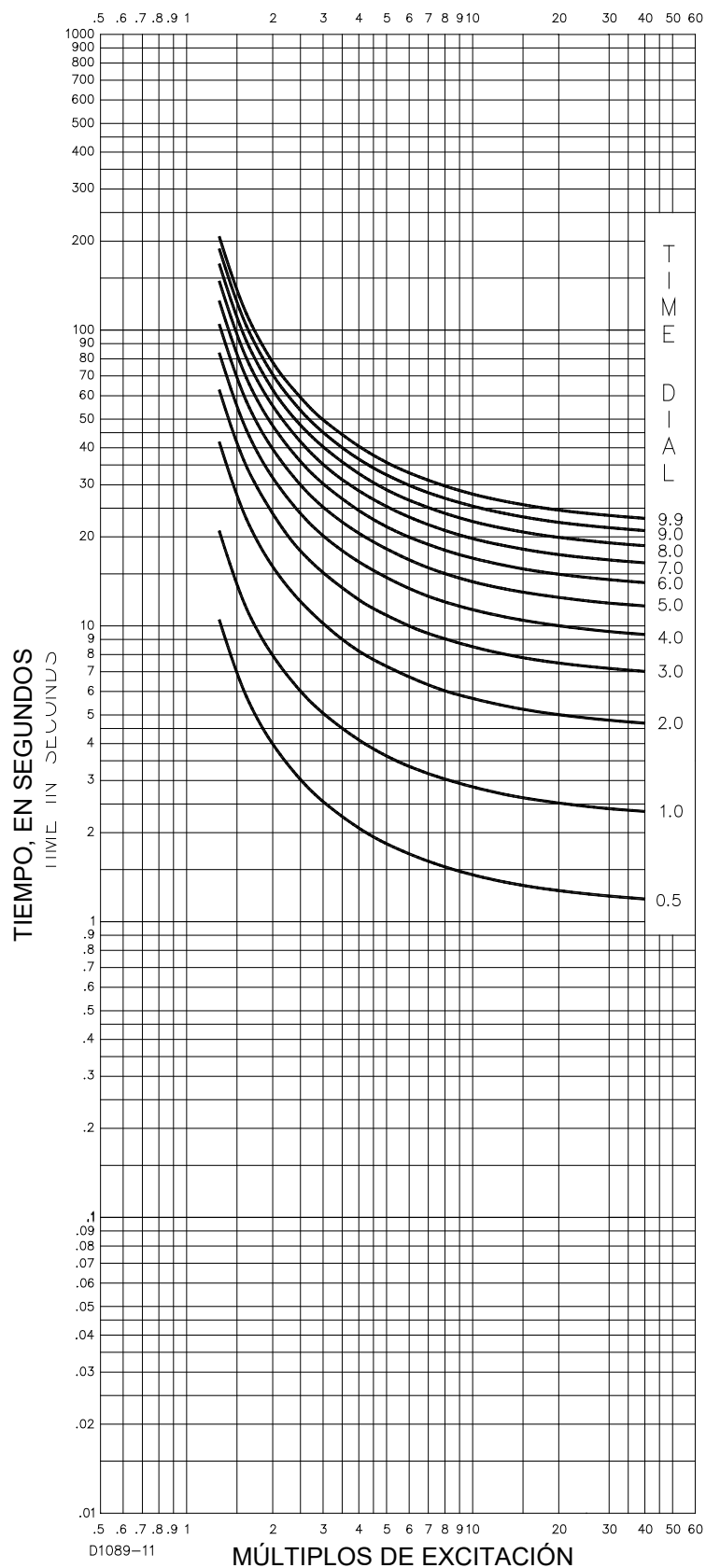


Figura A-3. Curva característica L, L1, Inversa larga (similar a ABB CO-5)

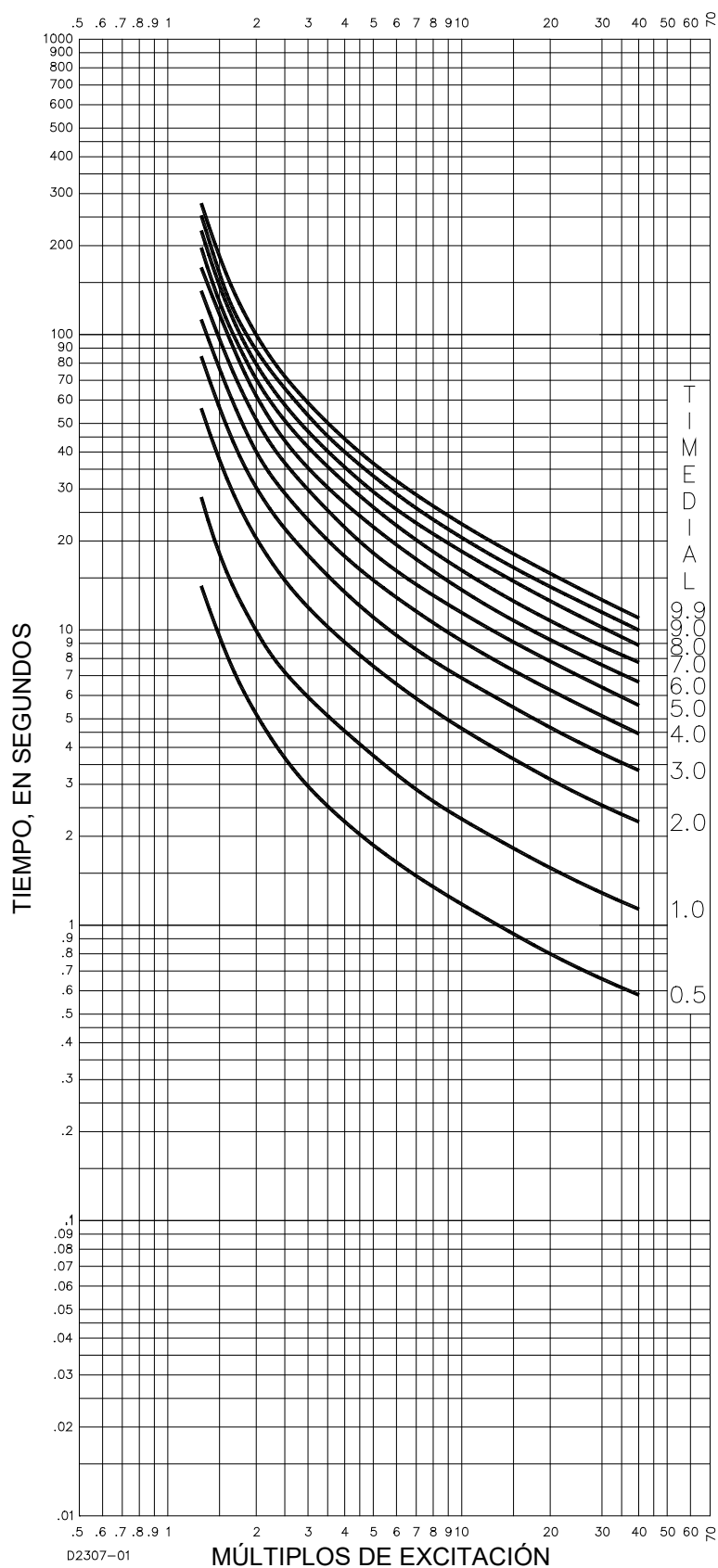


Figura A-4. Curva característica L2, Inversa larga (similar a GE IAC-66)

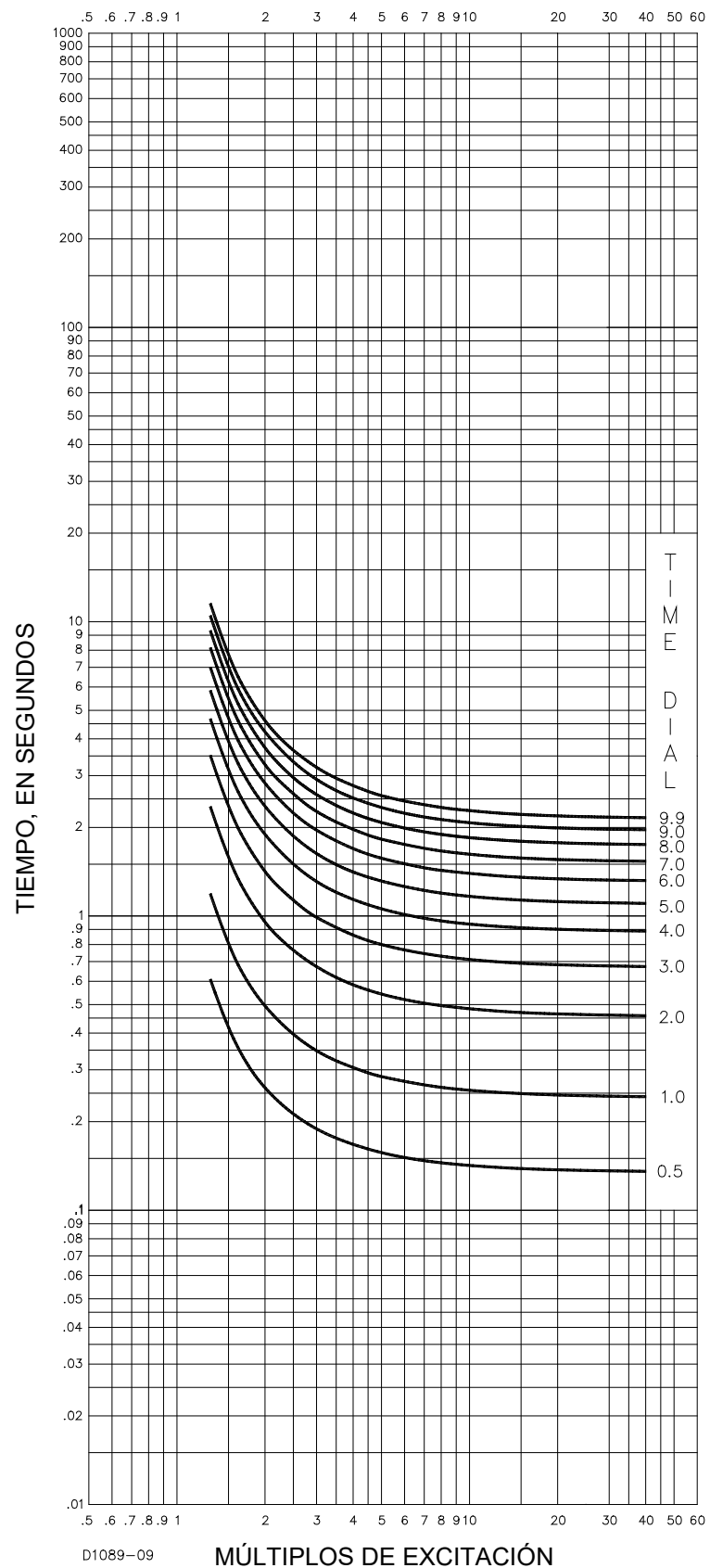


Figura A-5. Curva característica D, Temporización constante (similar a ABB CO-6)

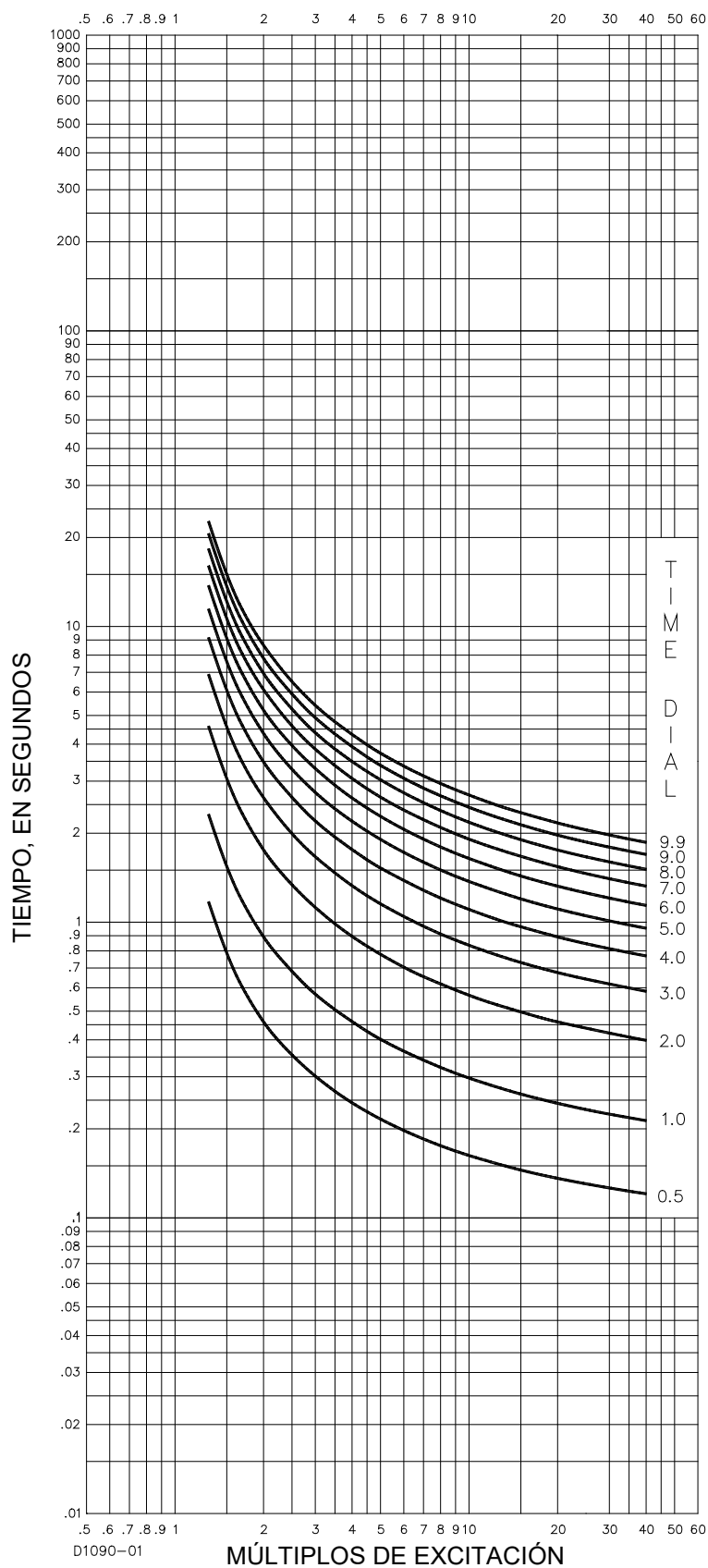


Figura A-6. Curva característica M, Moderadamente inversa (similar a ABB CO-7)

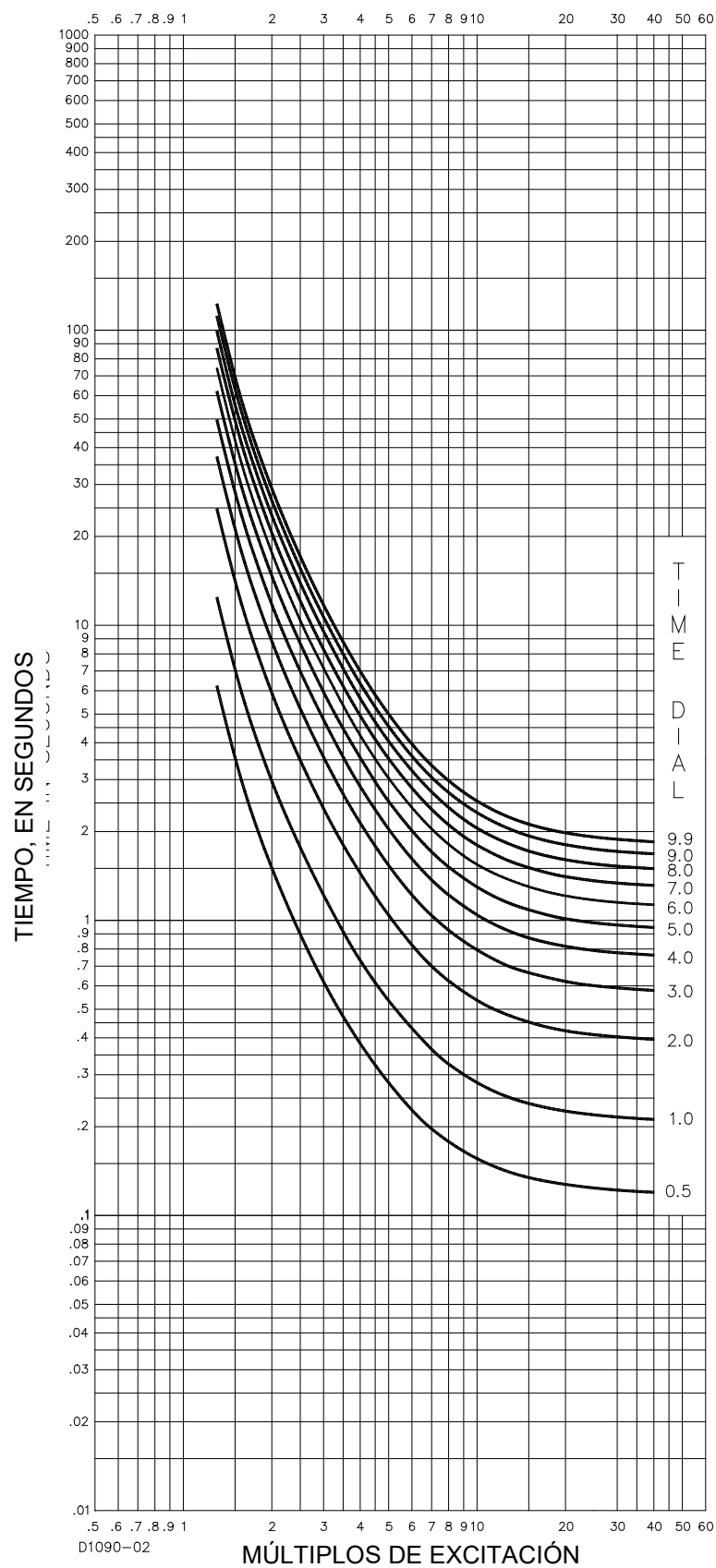


Figura A-7. Curva característica I,t1, Tiempo inverso (similar a ABB CO-8)

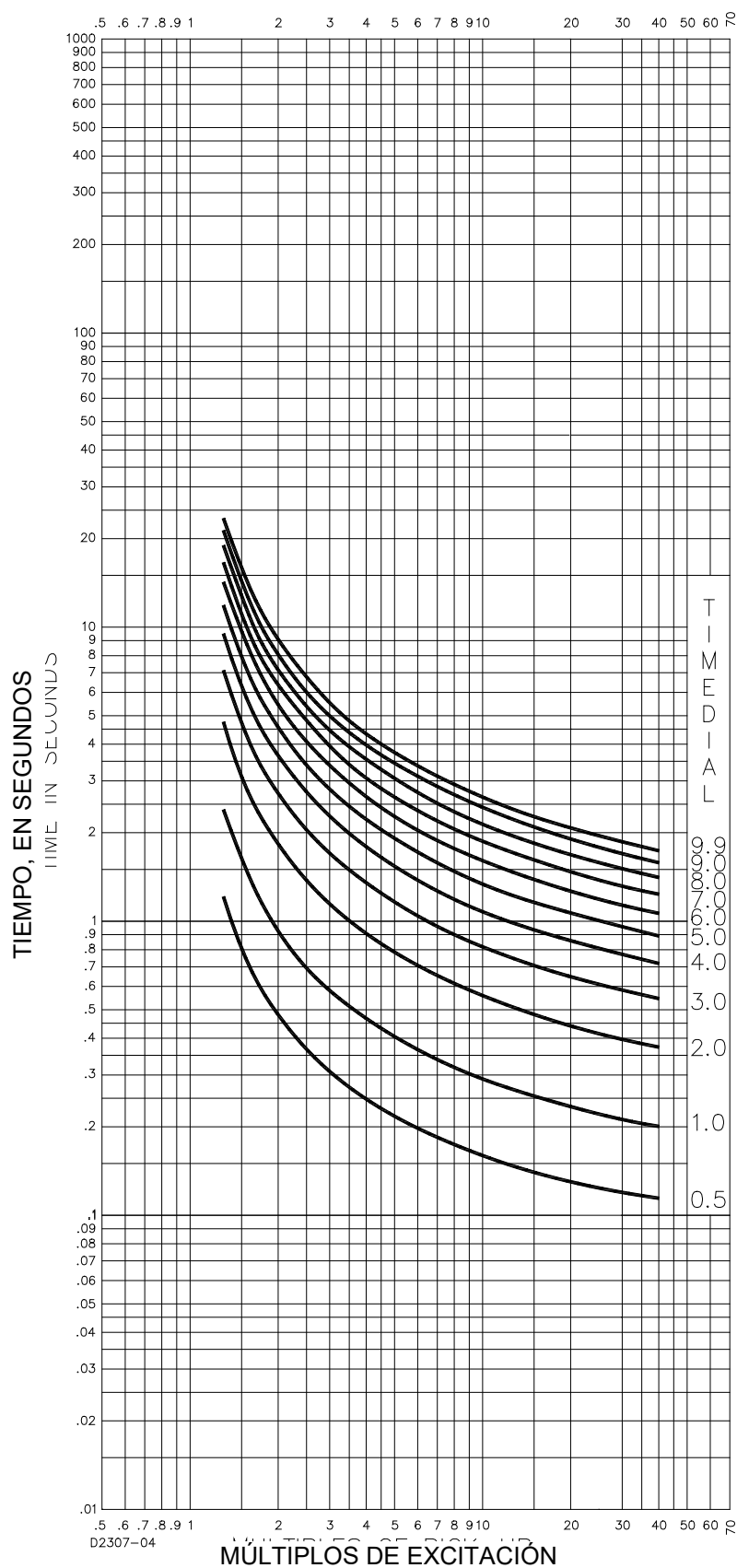


Figura A-8. Curva característica I2, Tiempo inverso (similar a GE IAC-51)

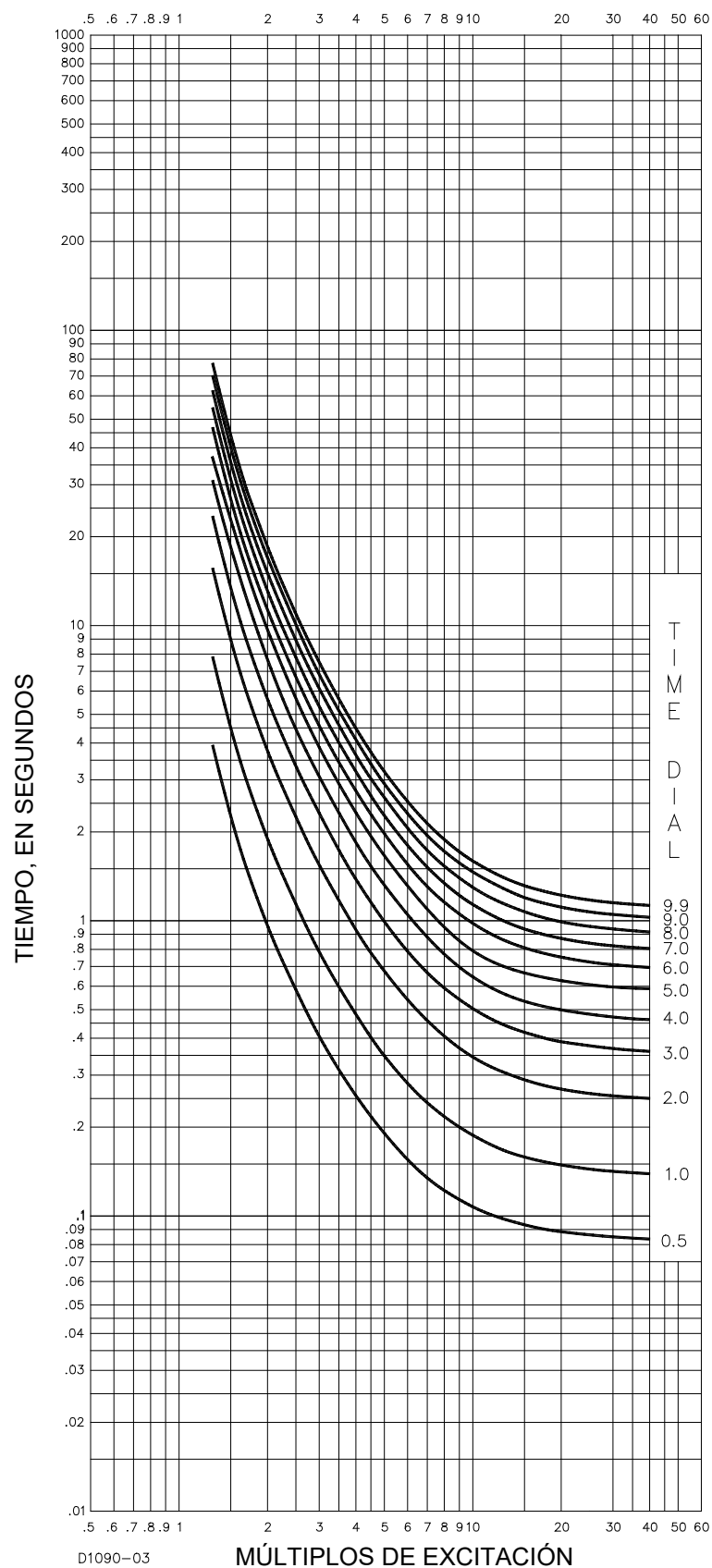


Figura A-9. Curva característica V,V1, Muy inversa (similar a ABB CO-9)

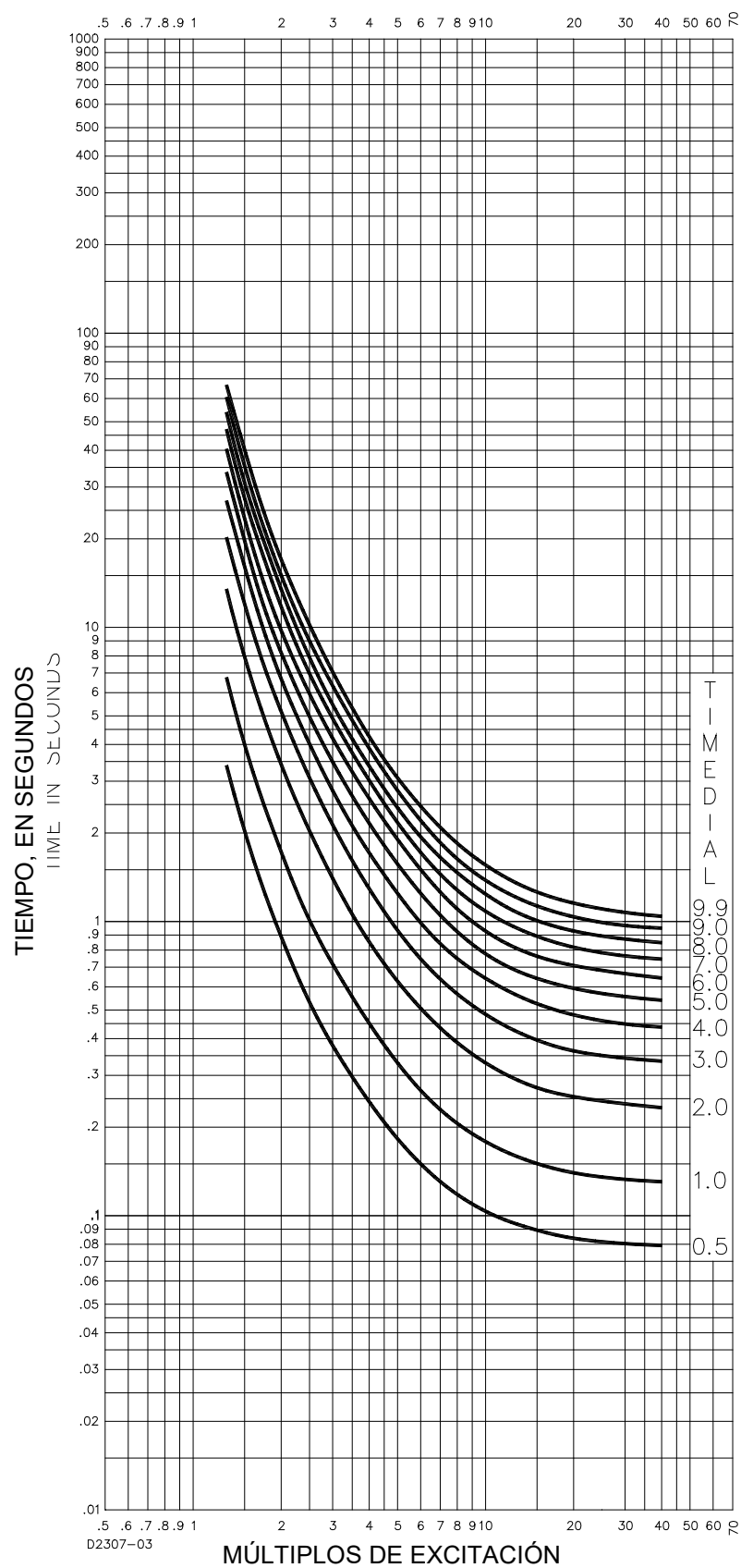


Figura A-10. Curva característica V2, Muy inversa (similar a GE IAC-53)

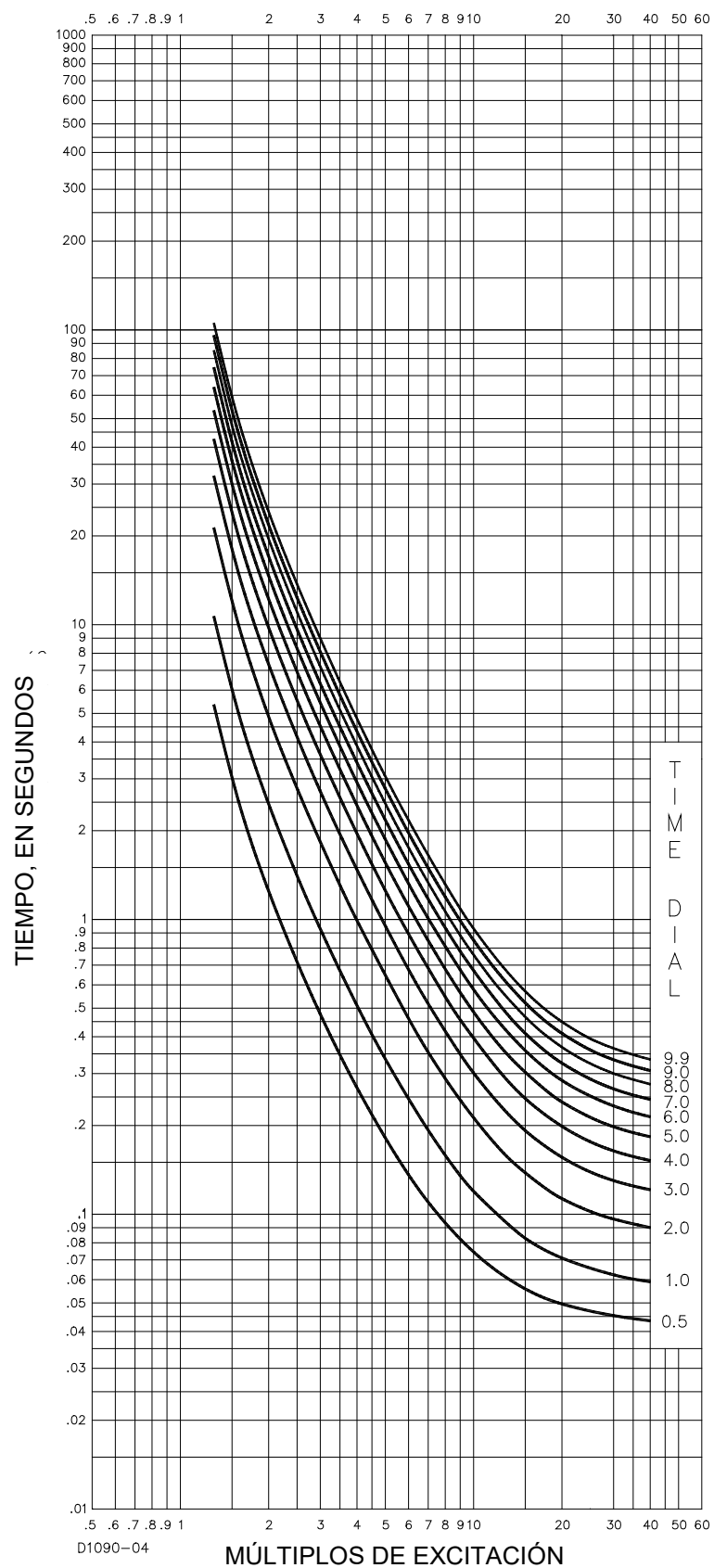


Figura A-11. Curva característica E,E1, Extremadamente inversa (similar a ABB CO-11)

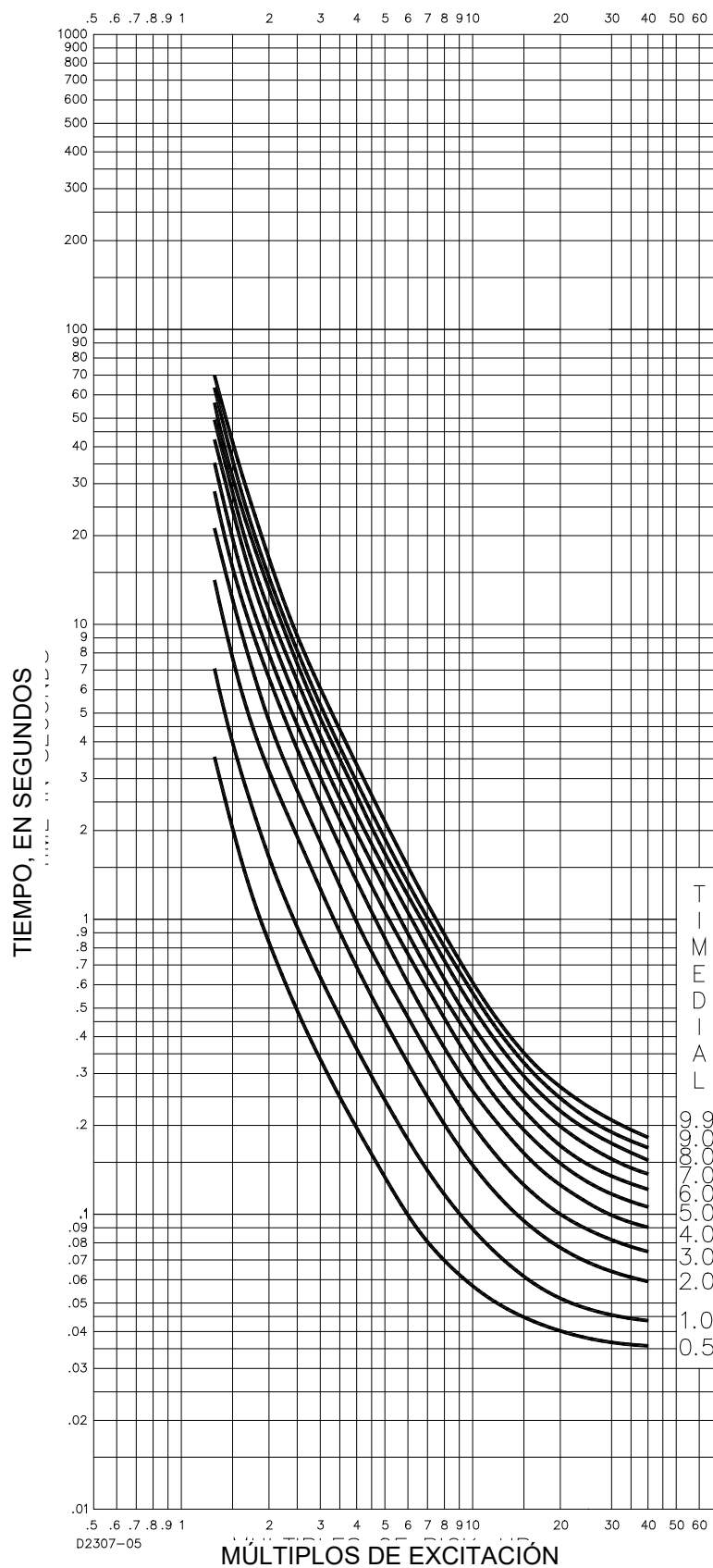


Figura A-12. Curva característica E2, Extremadamente inversa (similar a GE IAC-77)

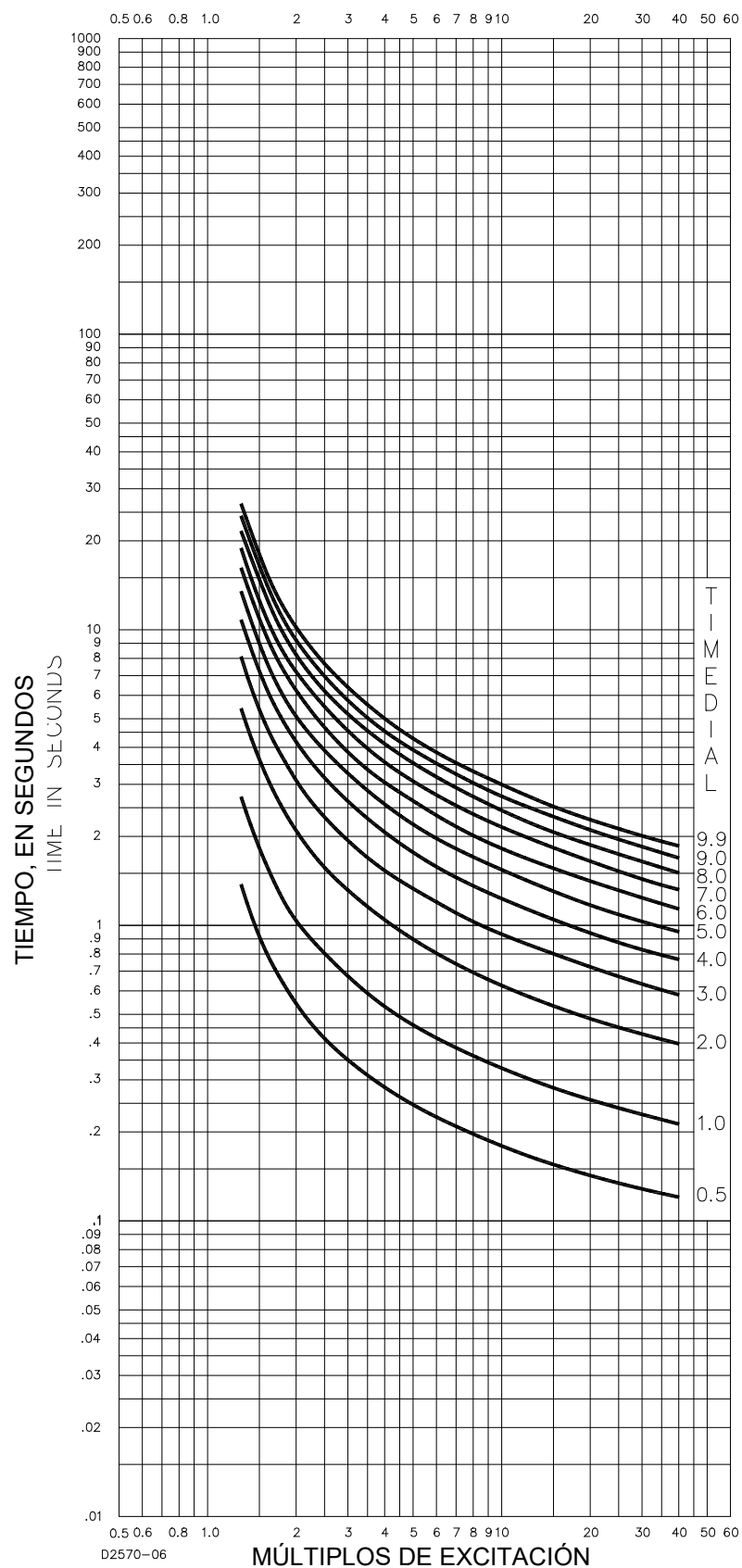


Figura A-13. Curva característica A, Inversa estándar (BS 142)

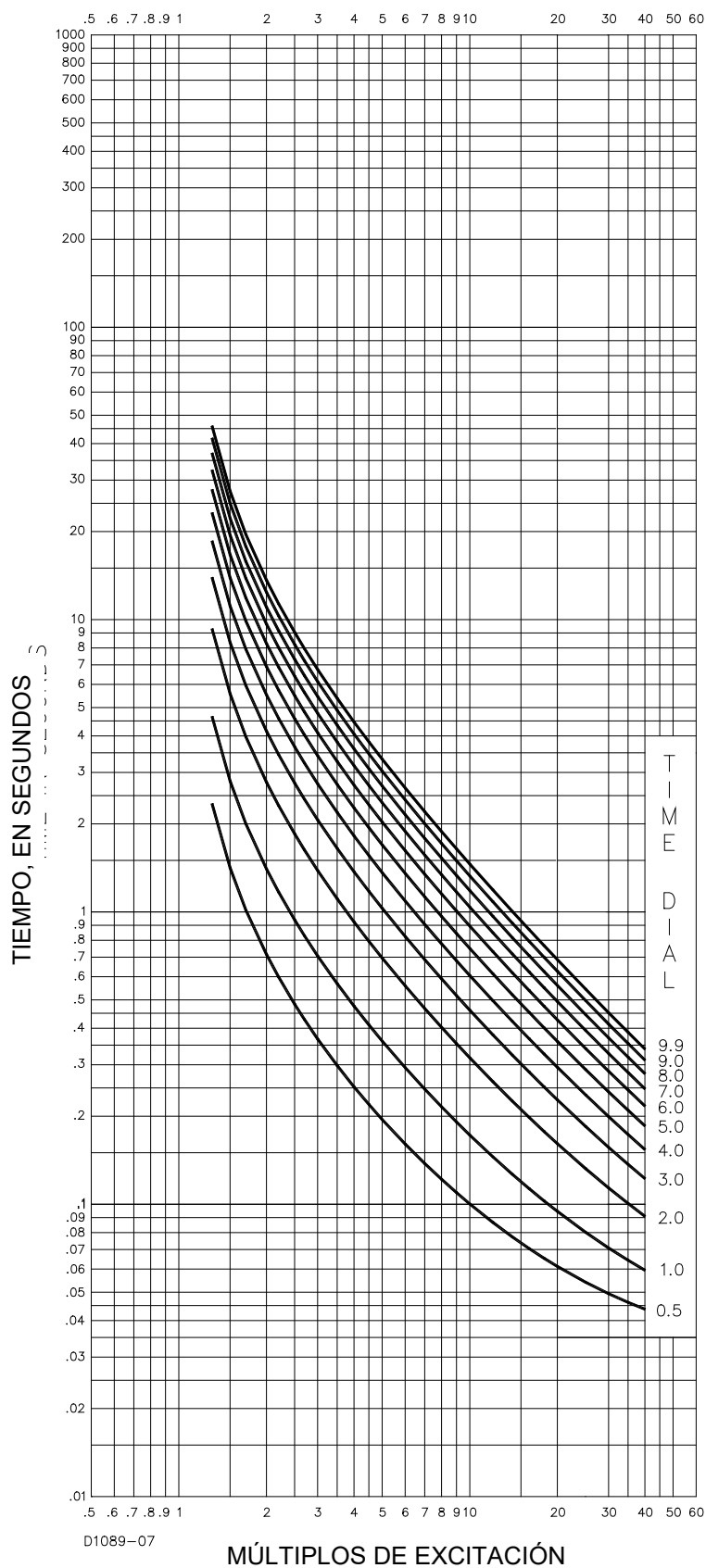


Figura A-14. Curva característica B, Muy inversa (BS 142)

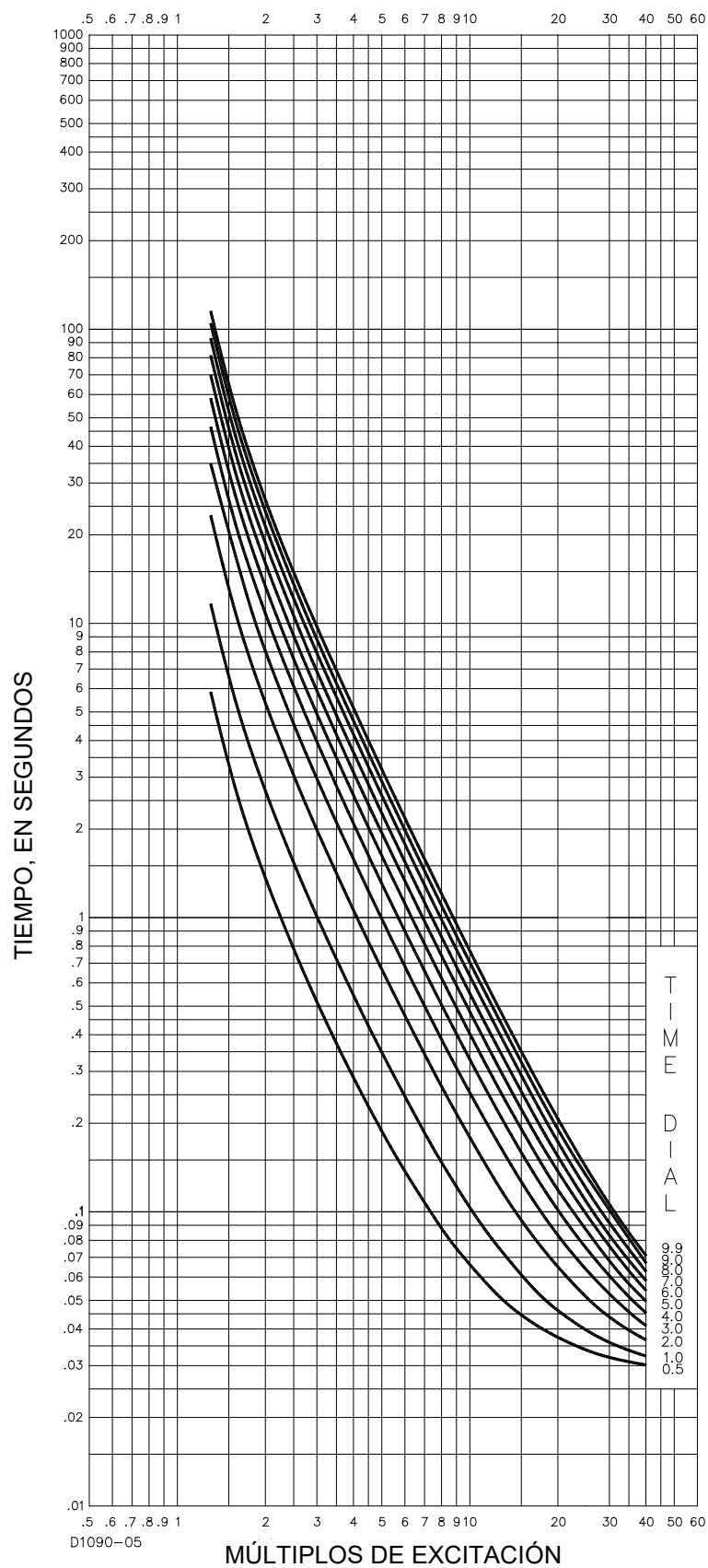


Figura A-15. Curva característica C, Extremadamente inversa (BS 142)

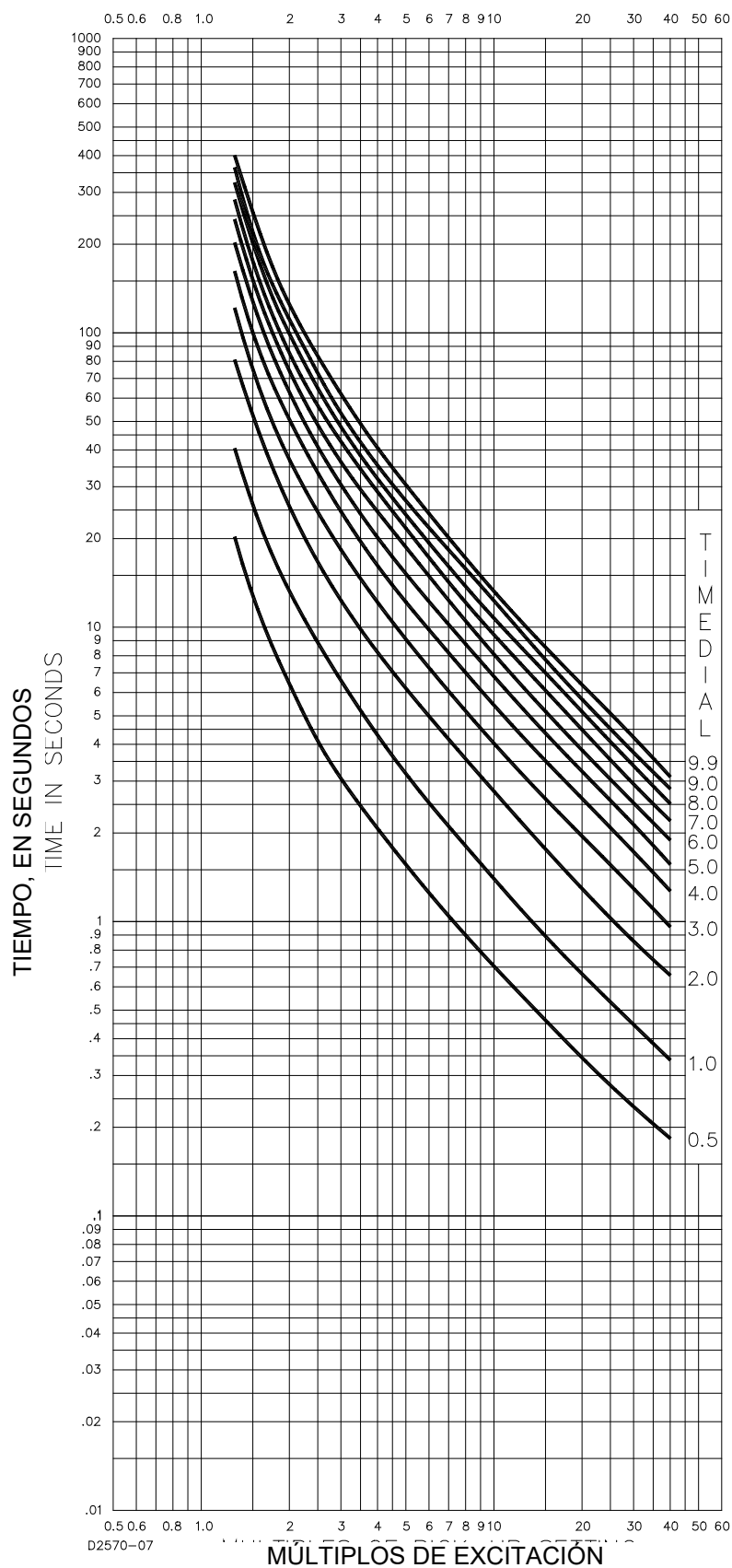


Figura A-16. Curva característica G, Inversa de largo tiempo (BS 142)

B • Comunicación Modbus®

Generalidades

Una característica opcional del DGC-2020 realiza comunicaciones Modbus® emulando un subconjunto del controlador programable Modicon 984. Este documento describe el protocolo de comunicaciones Modbus empleado por el DGC-2020 y la manera de intercambiar información con el DGC-2020 a través de una red Modbus.

Atención

Este producto incluye uno o más dispositivos con *memoria no volátil*. La memoria no volátil se utiliza para almacenar información (como por ejemplo, los ajustes) que se debe preservar cuando el producto se somete a ciclos de encendido/apagado o se reinicia. Las tecnologías establecidas con memoria no volátil tienen un límite físico con respecto a la cantidad de veces que se pueden borrar y escribir. En este producto, el límite es de 10 000 ciclos de borrado/escritura para el hardware Rev. 1 y de 100 000 ciclos de borrado/escritura para el hardware Rev. 2 o 3. Durante la aplicación del producto, se deben considerar las comunicaciones, la lógica y otros factores que pueden causar escrituras frecuentes/reiteradas de los ajustes u otra información que se conserva en el producto. Las aplicaciones que dan lugar a dichas escrituras frecuentes/reiteradas pueden reducir la vida útil del producto y causar la pérdida de información y/o la inoperatividad del producto.

El DGC-2020 asigna todos los parámetros en el espacio de dirección del registro de retención de Modicon 984 (4XXXX). Consulte *ASIGNACIÓN - Parámetros del DGC 2020 en ESPACIO DE DIRECCIÓN DE MODICON*.

Nota

Para las aplicaciones donde un DGC-2020 reemplaza a un DGC-500, DGC-1000 o DGC-2000, los registros 40000 - 41999 son idénticos a los datos presentes en esos productos para una transición sin problemas. Hay superposición entre los conjuntos de registros que constituyen dos tablas de registros heredados separadas, una para el DGC-500 y el DGC-1000 y otra para el DGC-2000.

Los registros 42XXX contienen toda la información incluida en el DGC-2020 y se deben utilizar para cualquier aplicación Modbus nueva.

Uso previsto del protocolo de comunicaciones

Este documento proporciona la información necesaria para que los OEM de terceros desarrollen software interno para comunicarse con el DGC-2020 a través del protocolo Modbus. Esto permitirá el intercambio de información de configuración y datos medidos entre una estación maestra Modbus y el DGC-2020.

Los datos del DGC-2020 admitidos para el acceso remoto se muestran en *ASIGNACIÓN - Parámetros del DGC 2020 en ESPACIO DE DIRECCIÓN DE MODICON* en esta sección.

Descripción detallada del protocolo Modbus® del DGC-2020

Generalidades del protocolo Modbus®

Las comunicaciones Modbus utilizan la técnica maestro-esclavo en la que solo el maestro puede iniciar una transacción, denominada consulta. El esclavo al que se dirige la consulta responderá suministrando

los datos solicitados al maestro o realizando la acción solicitada. Un dispositivo esclavo nunca inicia comunicaciones en el Modbus y siempre genera una respuesta a la consulta, a menos que se produzcan ciertas condiciones de error. El DGC-2020 está diseñado para comunicarse en el Modbus únicamente como dispositivo esclavo.

Un maestro puede enviar una consulta a esclavos de manera individual o colectiva iniciando un mensaje de difusión. Un esclavo no envía un mensaje de respuesta a una consulta de difusión.

Si una consulta solicita acciones que el esclavo no puede realizar, el mensaje de respuesta del esclavo contiene un código de respuesta de excepción que define el error detectado.

La consulta y los mensajes de respuesta comparten la misma estructura de mensaje. Cada mensaje está compuesto por cuatro campos: la dirección del dispositivo, el código de función, el bloque de datos y la verificación de error. Las siguientes secciones de este documento detallan cada uno de los campos de mensaje y las funciones correspondientes admitidas por el DGC-2020.

Estructura de consulta/mensaje de respuesta:

- Dirección del dispositivo
- Código de función
- Bytes de datos de ocho bits
- Verificación de error

Campo de dirección del dispositivo

El campo Dirección del dispositivo contiene la dirección Modbus única del esclavo que se consulta. El esclavo al que se dirige la consulta repite su dirección en el campo Dirección del dispositivo del mensaje de respuesta. Este campo es de 1 byte.

Campo de código de función

El campo Código de función en el mensaje de la consulta define la acción que debe realizar el esclavo al que se dirige la consulta. Este campo se repite en el mensaje de la respuesta y, para modificarlo, se debe establecer el bit más significativo (MSB) del campo en "1" si se trata de una respuesta de error. Este campo es de 1 byte.

Campo de bloque de datos

El bloque de datos de la consulta contiene información adicional que el esclavo necesita para realizar la función solicitada. El bloque de datos de la respuesta contiene los datos recolectados por el esclavo para la función consultada. Una respuesta de error sustituirá a un código de respuesta de excepción para el bloque de datos. La longitud de este campo varía con cada consulta.

Campo de verificación de error

El campo Verificación de error proporciona un método para que el esclavo valide la integridad del contenido del mensaje de consulta y le permite al maestro confirmar la validez del contenido del mensaje de respuesta. Este campo es de 2 bytes.

Detalles de transmisión en serie

Una red Modbus estándar ofrece 2 modos de transmisión para la comunicación: ASCII o RTU. El DGC-2020 solo admite el modo RTU (unidad de terminal remota).

Cada byte de 8 bits del mensaje contiene dos caracteres hexadecimales de 4 bits. El mensaje se transmite en un flujo continuo en el que primero se transmiten los bits menos significativos (LSB) de cada byte de datos. La transmisión de cada byte de datos de 8 bits se produce con 1 bit de inicio y 1 bit de parada. Cuando se selecciona la paridad, se agrega un noveno bit de datos. El usuario puede configurar la verificación de paridad en impar, par o ninguna. El usuario también puede configurar la velocidad de transmisión y, tanto la paridad como la velocidad de transmisión se pueden modificar durante la operación en tiempo real. Si se modifican, se aplicará la nueva velocidad de transmisión/paridad hasta que se haya completado el mensaje de respuesta a la consulta actual. Las velocidades de transmisión admitidas por DGC-2020 son 9600, 4800, 2400 y 1200 baudios.

Consideraciones sobre las tramas y los tiempos de los mensajes

Al recibir un mensaje, el DGC-2020 permitirá una latencia máxima de hasta 3,5 - 4,0 tiempo de carácter entre bytes antes de que el mensaje se considere completo.

Una vez que se recibe una consulta válida, el DGC-2020 espera 10 ms antes de responder.

Manejo de errores y respuestas de excepción

Toda consulta recibida que contenga una dirección de dispositivo inexistente, un error de tramas o un error CRC será ignorada; no se transmitirá ninguna respuesta. Las consultas dirigidas a un DGC-2020 que contengan un código de función no compatible, referencias de registro no compatibles o valores no válidos en el bloque de datos generarán un mensaje de respuesta de error con un código de respuesta de excepción. Los códigos de respuesta de excepción admitidos por el DGC-2020 se enumeran en la Tabla B-1.

Tabla B-1. Códigos de respuesta de excepción

Código	Nombre	Significado
01	Función no válida	El código de función/subfunción de la consulta no es compatible; consulta leída de más de 125 registros; consulta preestablecida de más de 100 registros.
02	Dirección de datos no válida	Un registro al que se hace referencia en el bloque de datos no admite la lectura/escritura consultada; consulta preestablecida de un subconjunto de un grupo de registros numéricos.
03	Valor de datos no válido	Un bloque de datos de registros preestablecido contiene una cantidad incorrecta de bytes o uno o más valores de datos fuera de intervalo.

Definición detallada de los mensajes del DGC-2020

Dirección del dispositivo

La dirección del dispositivo DGC-2020 puede ser cualquier valor en el intervalo de direcciones de dispositivo del protocolo Modbus (1 - 247). Una consulta que tiene una dirección de dispositivo igual a 0 significa un mensaje de difusión para todos los esclavos; los DGC-2020 conectados no responderán a la consulta de difusión.

Código de función y bloque de datos

El DGC-2020 asigna todos los parámetros en el espacio de dirección del registro de retención de Modicon 984 (4XXXX) y admite los siguientes códigos de función:

- Función 03 - Leer registros de retención
- Función 6 - Preestablecer registro único, no difusión y difusión
- Función 08, Subfunción 00 - Diagnóstico: Devolver datos de la consulta
- Función 16 - Preestablecer varios registros, no difusión y difusión

La única consulta de difusión admitida por el DGC-2020 es la consulta Preestablecer varios registros.

Leer registros de retención

Leer registros de retención - General

CONSULTA:

Este mensaje de consulta solicita la lectura de un registro o bloque de registros. El bloque de datos contiene la dirección de registro inicial y la cantidad de registros que se leerán. Una dirección de registro de N se leerá como registro de retención N+1.

Dirección del dispositivo
 Código de función 03 (hex)
 Dirección inicial alta
 Dirección inicial baja
 Cantidad de registros alta

Cantidad de registros baja Verificación de error CRC

La cantidad de registros no puede superar los 125 sin causar una respuesta de error con el código de excepción "Función no válida".

Las consultas para leer registros de solo escritura o no compatibles generan una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".

RESPUESTA:

El mensaje de respuesta contiene los datos consultados, respectivamente. El bloque de datos contiene la longitud del bloque en bytes seguida de los datos para cada registro solicitado. Si se intenta leer un registro no utilizado o un registro que no admite lectura se genera una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".

Dirección del dispositivo	
Código de función	03 (hex)
Recuento de bytes	
Datos alto	
Datos bajo	
.	
.	
.	
Datos alto	
Datos bajo	
Verificación de error CRC	

Devolver datos de la consulta

Esta consulta contiene los datos que se devolverán (ingresarán a un bucle de retroceso) en la respuesta. Los mensajes de respuesta y consulta deben ser idénticos.

Dirección del dispositivo	
Código de función	08 (hex)
Subfunción alta	00 (hex)
Subfunción baja	00 (hex)
Datos alto	
Datos bajo	
Verificación de error CRC	

Preestablecer varios registros, no difusión y difusión

Preestablecer varios registros - General

CONSULTA:

Este mensaje de consulta solicita la escritura de un registro o bloque de registros. El bloque de datos contiene la dirección inicial y la cantidad de registros que se escribirán, seguida del recuento de bytes del bloque de datos y los datos. La dirección de dispositivo es 0 para una consulta de difusión.

Una dirección de registro de N se escribirá como registro de retención N+1.

No se escribirá ningún dato de consulta (no difusión o difusión) si se produce alguna de las siguientes excepciones:

- Las consultas para escribir registros de solo lectura o no compatibles generan una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".
- Las consultas que intentan escribir más de 100 registros generan una respuesta de error con el código de excepción "Función no válida".

- Un recuento de bytes incorrecto generará una respuesta de error con el código de excepción "Valor de datos no válido".
- Hay varias instancias de registros que están agrupadas (expresadas como DP o TP) para representar colectivamente un único valor de parámetro de DGC-2020 numérico (frente a cadena ASCII). Una consulta para escribir un subconjunto de un grupo de registros de este tipo generará una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".
- Una consulta para escribir un valor inaceptable (fuera de intervalo) en un registro genera una respuesta de error con el código de excepción "Valor de datos no válido".

Dirección del dispositivo

Código de función 10 (hex)

Dirección inicial alta

Dirección inicial baja

Cantidad de registros alta

Cantidad de registros baja

Recuento de bytes

Datos alto

Datos bajo

.

.

.

Datos alto

Datos bajo

Verificación de error CRC

RESPUESTA:

El mensaje de respuesta repite la dirección inicial y la cantidad de registros. No hay ningún mensaje de respuesta cuando la consulta es difusión.

Dirección del dispositivo

Código de función 10 (hex)

Dirección inicial alta

Dirección inicial baja

Cantidad de registros alta

Cantidad de registros baja

Verificación de error CRC

Preestablecer registro único, no difusión y difusión

CONSULTA:

Este mensaje de consulta solicita la escritura de un registro. La dirección de dispositivo es 0 para una consulta de difusión.

No se escribirá ningún dato de consulta (no difusión o difusión) si se produce alguna de las siguientes excepciones:

- Las consultas para escribir registros de solo lectura o no compatibles generan una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".
- Hay varias instancias de registros que están agrupadas (expresadas como DP o TP) para representar colectivamente un único valor de parámetro de DGC-2020 numérico (frente a cadena ASCII). Una consulta para escribir un subconjunto de un grupo de registros de este tipo generará una respuesta de error con el código de excepción "Dirección de datos no válida".
- Una consulta para escribir un valor inaceptable (fuera de intervalo) en un registro genera una respuesta de error con el código de excepción "Valor de datos no válido".

Dirección del dispositivo

Código de función 06 (hex)

Dirección alta
 Dirección baja
 Datos alto
 Datos bajo
 Verificación de error CRC

RESPUESTA:

El mensaje de respuesta repite la dirección y el valor escrito. No hay ningún mensaje de respuesta cuando la consulta es difusión.

Dirección del dispositivo
 Código de función 06 (hex)
 Dirección alta
 Dirección baja
 Datos alto
 Datos bajo
 Verificación de error CRC

Formatos de datos

Formato de datos enteros corto (INT8)

El formato de datos enteros corto de Modbus utiliza un único registro de retención para representar un valor de datos de 8 bits. El byte alto del registro de retención siempre será cero.

Ejemplo: el valor 132 representado en el formato de enteros corto es hexadecimal 0x84. Este número se leerá de la siguiente manera desde el registro de retención:

<u>Registro de retención</u>	<u>Valor</u>
K (Byte alto)	hex 00
K (Byte bajo)	hex 84

Se requieren las mismas alineaciones de bytes para la escritura.

Formato de datos enteros (INT16)

El formato de datos enteros de Modbus utiliza un único registro de retención para representar un valor de datos de 16 bits.

Ejemplo: el valor 4660 representado en el formato de enteros es hexadecimal 0x1234. Este número se leerá de la siguiente manera desde el registro de retención:

<u>Registro de retención</u>	<u>Valor</u>
K (Byte alto)	hex 12
K (Byte bajo)	hex 34

Se requieren las mismas alineaciones de bytes para la escritura.

Formato de datos enteros largo (INT32)

El formato de datos enteros largo de Modbus utiliza dos registros de retención consecutivos para representar un valor de datos de 32 bits. El primer registro contiene los 16 bits de valor inferior y el segundo registro contiene los 16 bits de valor superior.

Ejemplo: el valor 95 800 representado en el formato de enteros largo es hexadecimal 0x00017638. Este número se leerá de la siguiente manera desde los dos registros de retención consecutivos:

Registro de retención	Valor
K (Byte alto)	hex 76
K (Byte bajo)	hex 38
K+1 (Byte alto)	hex 00
K+1 (Byte bajo)	hex 01

Se requieren las mismas alineaciones de bytes para la escritura.

Asignación de parámetros de mapa de 32 bits

En la Figura B-1 se muestra la disposición de los registros para los parámetros de mapa de 32 bits. Los registros de Medición de alarma (44812/44813) se presentan como ejemplo. En este ejemplo, el bit 25 indica una condición de sobrearranque y el bit 17 indica una alarma global.

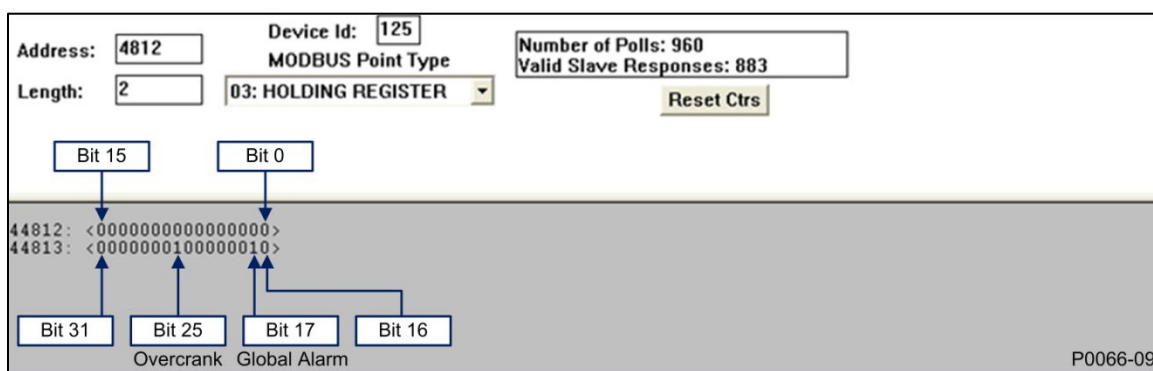


Figura B-1. Asignación de parámetros de mapa de 32 bits

Los bits del registro de Medición de alarma se definen de la siguiente manera:

- Del bit 0 al bit 16 = No utilizado
- Bit 17 = Alarma global
- Bit 18 = Falla de re arranque auto
- Bit 19 = Detección de fuga de combustible
- Bit 20 = Falla del cargador de batería
- Bit 21 = Falla de transferencia
- Bit 22 = Bajo nivel de refrigerante
- Bit 23 = Apagado de ECU
- Bit 24 = Apagado de emergencia
- Bit 25 = Sobrearranque
- Bit 26 = Pérdida de comunicación de la ECU
- Bit 27 = Falla de emisor global
- Bit 28 = Bajo nivel de combustible
- Bit 29 = Presión de aceite baja
- Bit 30 = Temperatura de refrigerante alta
- Bit 31 = Sobrevelocidad

Formato de datos de punto flotante

El formato de datos de punto flotante de Modbus utiliza dos registros de retención consecutivos para representar un valor de datos. El primer registro contiene los 16 bits de valor inferior del siguiente formato de 32 bits:

- El MSB es el bit del signo para el valor de punto flotante (0 = positivo).
- Los siguientes 8 bits son el exponente sesgado por el decimal 127.
- Los 23 LSB comprenden la mantisa normalizada. El bit más significativo de la mantisa siempre se supone que es 1 y no se almacena explícitamente, produciendo una precisión efectiva de 24 bits.

El valor del número de punto flotante se obtiene multiplicando la mantisa binaria por dos elevado a la potencia del exponente no sesgado. El bit supuesto de la mantisa binaria tiene el valor 1,0, con los 23 bits restantes proporcionando un valor fraccionario. La Tabla B-2 muestra el formato de punto flotante.

Tabla B-2. Formato de punto flotante

Signo	Exponente + 127	Mantisa
1 bit	8 bits	23 bits

El formato de punto flotante permite valores que varían aproximadamente de $8,43 \times 10^{-37}$ a $3,38 \times 10^{38}$. Un valor de punto flotante con todos ceros es el valor cero. Un valor de punto flotante con todos unos (no un número) significa un valor que actualmente no se aplica o está inhabilitado.

Ejemplo: el valor 95 800 representado en el formato de punto flotante es hexadecimal 47BB1C00. Este número se leerá de la siguiente manera desde los dos registros de retención consecutivos:

<u>Registro de retención</u>	<u>Valor</u>
K (Byte alto)	hex 1C
K (Byte bajo)	hex 00
K+1 (Byte alto)	hex 47
K+1 (Byte bajo)	hex BB

Se requieren las mismas alineaciones de bytes para la escritura.

Formato de datos de doble precisión (DP)

El formato de datos de doble precisión (DP) utiliza 2 registros consecutivos para representar un valor de datos. El primer registro contiene los 16 bits de valor superior de datos de doble precisión y es el valor de datos real / 10 000.

El segundo registro contiene los 16 bits de valor inferior de datos de doble precisión y es el módulo del valor de datos real 10 000.

Formato de datos de triple precisión (TP)

El formato de datos de triple precisión (TP) utiliza 3 registros consecutivos para representar un valor de datos. El primer registro contiene los 16 bits de valor superior de datos de triple precisión y es el valor de datos real / 100 000 000. El módulo de esta operación se divide por 10 000 para llegar al valor del segundo registro y el módulo de esta última operación es el valor del tercer registro (los 16 bits de valor inferior de triple precisión).

Verificación de error

Este campo contiene un valor CRC de 2 bytes para la detección de errores de transmisión. El maestro primero calcula el CRC y lo adjunta al mensaje de consulta. El DGC-2020 vuelve a calcular el valor CRC para la consulta recibida y realiza una comparación con el valor CRC de la consulta a fin de determinar si se produjo un error de transmisión. En este caso, no se genera un mensaje de respuesta. De lo contrario, el esclavo calcula un nuevo valor CRC para el mensaje de respuesta y lo adjunta al mensaje para su transmisión.

Consulte "Modicon Modbus Protocol Reference Guide" (Guía de referencia del protocolo Modbus de Modicon), PI-MBUS-300 Rev. E, páginas 112 - 115 para obtener una excelente explicación y la implementación del algoritmo CRC-16.

El cálculo de CRC se realiza utilizando todos los bytes de los campos de dirección del dispositivo, código de función y bloque de datos. Se inicializa un registro CRC de 16 bits con todos 1. Luego, cada byte de 8 bits del mensaje se utiliza en el siguiente algoritmo:

Primero, se debe realizar la operación OR exclusiva para el byte del mensaje con el byte de valor inferior del registro CRC. El resultado, almacenado en el registro CRC, se desplaza a la derecha 8 veces. El MSB del registro CRC se completa con ceros en cada desplazamiento. Luego de cada desplazamiento, se examina el LSB del registro CRC: si es 1, se utiliza la operación OR exclusiva en el registro CRC con el valor polinomial fijo A001 (hex) antes del desplazamiento siguiente. Una vez que todos los bytes del mensaje hayan pasado por el algoritmo anterior, el registro CRC incluirá el valor CRC del mensaje para colocarlo en el campo de verificación de error.

Interdependencia de Preestablecer datos de varios registros

Preestablecer datos de varios registros se escribe colectivamente solo después de que se haya determinado que la consulta es válida, lo que incluye una verificación de intervalo del bloque de datos completo. Por lo tanto, los datos que se deben escribir antes de otros datos deben utilizar una consulta aparte. Por ejemplo, una consulta Preestablecer varios registros de todo el bloque de escritura contiguo (40023-40055) para establecer el umbral de prealarma de sobretensión de la batería por sobre el intervalo de 24 V y cambiar los voltios de la batería de 12 V a 24 V fallará. El cambio a 24 V se podría producir de manera simultánea al establecimiento del umbral de prealarma y la verificación de intervalo del valor de umbral utilizará el rango actual de 12 V.

Asignación - Parámetros del DGC-2020 en espacio de dirección de Modicon

Tabla de parámetros actuales

El DGC-2020 asigna todos los parámetros no heredados en el espacio de dirección de registro de retención (42000 y superior). La dirección de consulta N tendrá acceso al registro de retención N+1.

Administración de disyuntor

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42000	Disyuntor de generador configurado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = No config 1 = Config
42002	Tiempo de pulso de apertura del disyuntor de generador	Int32	centisegundo	centi	RW	1 - 80
42004	Tiempo de pulso de cierre del disyuntor de generador	Int32	centisegundo	centi	RW	1 - 80
42006	Tipo de contacto del disyuntor de generador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Pulso 1 = Continuo
42008	Tiempo de cierre del disyuntor de generador	Int32	milisegundo	N/D	RW	0 - 800
42010	RESERVADO					
42012	Disyuntor de red principal configurado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = No config 1 = Config
42014	Tiempo de pulso de apertura del disyuntor de red principal	Int32	centisegundo	centi	RW	1 - 80
42016	Tiempo de pulso de cierre del disyuntor de red principal	Int32	centisegundo	centi	RW	1 - 80
42018	Salida continua del disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Pulso 1 = Continuo
42020	Tiempo de cierre del disyuntor de red principal	Int32	milisegundo	N/D	RW	0 - 800
42022	RESERVADO					
42024	Tipo de sincronizador	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Anticipatorio 2 = Lazo de enclavamiento de fase
42026	RESERVADO					
42028	Frecuencia de deslizamiento	Int32	centihercios	centi	RW	1 - 50
42030	Ángulo de cierre del disyuntor	Int32	decigrado	deci	RW	30 - 200
42032	Desplazamiento de regulación	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	20 - 150
42034	Vgen > Vbus	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42036	Fgen > Fbus	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42038-40	RESERVADO					
42042	Tiempo de espera de cierre del disyuntor	Flotante	Segundo	N/D	RW	0,1 - 600
42044	Retardo de sincronización	Flotante	Segundo	N/D	RW	0,1 - 0,8
42046	Retardo de falla de sincronización	Flotante	Segundo	N/D	RW	0,1 - 600
42048	Transferencia de falla de red (de alimentación) principal habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42050	Estado del disyuntor de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 = Abierto 1 = Cerrado
42052	Estado del disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	R	0 = Abierto 1 = Cerrado
42054	Retardo de transferencia de falla de red (de alimentación) principal	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
42056	Retardo de devolución de falla de red (de alimentación) principal	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
42058	Tiempo máximo de transferencia de falla de red (de alimentación) principal	Int32	Segundo	N/D	RW	1 - 120
42060	RESERVADO					
42062	Cierre de bus inactivo habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42064	Ganancia de velocidad de sincronización	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 1000
42066	Ganancia de tensión de sincronización	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 1000
42068	Tiempo máximo en paralelo	Int32	Segundo	deci	RW	1 - 100000
42070	Tipo de transferencia de falla de red (de alimentación) principal	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Abrir 1 = Cerrar
42072	Monitor en fase habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42074	Cierre de generador inactivo habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42076	RESERVADO					
42078	Límite de control de deslizamiento mínimo	Int32	N/D	centi	RW	0 - 1000
42080	Límite de control de deslizamiento máximo	Int32	N/D	centi	RW	0 - 1000
42082	Inhibición de falla de red (de alimentación) principal de rotación inversa	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42084	Datos de acción de cambio de estado externo de disyuntor del generador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ignorar 1 = Respetar siempre 2 = Respetar en Auto
42086	Datos de config. salida falla de disyuntor del generador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Conservar 1 = Eliminar
42088	Datos de config. de apertura del disyuntor de red principal de falla de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Arranque generador 1 = Generador estable
42090	Datos de estado de alarma en falla de red principal permite transferencia a red principal	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Habilitar 2 = Inhabilitar
42092	Datos de acción de cambio de estado externo de disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ignorar 1 = Respetar siempre 2 = Respetar en Auto
42094	Salida de falla de disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Conservar 1 = Eliminar
42096	Datos del retardo de transición del disyuntor del generador	Int32	Centisegundo	Centi	RW	0 - 1000
42098	Datos de retardo de transición del disyuntor de red principal	Int32	Centisegundo	Centi	RW	0 - 1000
42100	Datos de intentos de apertura del disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 20
42102	Datos de intentos de cierre del disyuntor de red principal	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 20
42104	Datos de retardo entre reintentos del disyuntor de red principal	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 1200
42106	Datos de intentos de apertura del disyuntor del generador	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 20
42108	Datos de intentos de cierre del disyuntor del generador	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 20
42110	Datos del retardo entre reintentos del disyuntor del generador	Int32	Segundo	N/D	RW	10 - 3700

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42112	Datos de retardo de transición abierta	Int32	Decisegundo	Deci	RW	0 - 36000
42114	Datos de tiempo máx. de devolución	Int32	Segundo	N/D	RW	10 - 20000
42116-248	USO FUTURO					

Configuración de control de desvío

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42250	Ganancia proporcional (Kp) de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42252	Ganancia integral (Ki) de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42254	Ganancia derivada (Kd) de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42256	Constante de filtro de Td de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
42258	Ganancia en bucle de Kg de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42260	Límite de bobinado de AVR	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42262	Límite de integrador de AVR - Más	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42264	Límite de integrador de AVR - Menos	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42266	Límite superior de salida de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42268	Límite inferior de salida de AVR	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42270	RESERVADO					
42272	Ganancia proporcional (Kp) del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42274	Ganancia integral (Ki) del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42276	Ganancia derivada (Kd) del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42278	Constante de filtro Td del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
42280	Ganancia en bucle del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42282	Límite de bobinado del regulador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42284	Límite de integrador del regulador - Más	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42286	Límite de integrador del regulador - Menos	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42288	Límite superior de salida del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42290	Límite inferior de salida del regulador	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42292	RESERVADO					
42294	Kp de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42296	Ki de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42298	Kd de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42300	Td de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
42302	Ganancia en bucle de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42304	Límite de bobinado de kvar	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42306	Límite de integrador de kvar - Más	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42308	Límite de integrador de kvar - Menos	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42310	Límite superior de salida de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42312	Límite inferior de salida de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42314	RESERVADO					
42316	Kp de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42318	Ki de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42320	Kd de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42322	Td de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
42324	Ganancia en bucle de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42326	Límite de bobinado de kW	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42328	Límite de integrador de kW - Más	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42330	Límite de integrador de kW - Menos	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42332	Límite superior de salida de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42334	Límite inferior de salida de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	(-1000) - 0
42336	RESERVADO					
42338	Porcentaje de caída	Flotante	Porcentaje	N/D	RW	0 - 10

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42340	Control de carga	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42342	Velocidad de carga de kW	Int32	N/D	deci	RW	0 - 1000
42344	Punto de ajuste de apertura del disyuntor	Int32	N/D	deci	RW	0 - 1000
42346	Tipo de salida de control de desvío de AVR	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Contacto 1 = Analóg
42348	Tipo de salida de control de desvío del regulador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Contacto 1 = Analóg
42350	Ganancia de velocidad de caída	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42352	Ganancia de tensión de caída	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42354	Ajuste de velocidad habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42356	Ajuste de tensión habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42358	Demanda de vatios en aumento por unidad	Flotante	N/D	N/D	R	0 - 100
42360	Demanda de vatios por unidad	Flotante	N/D	N/D	R	0 - 100
42362	Salida de PID de velocidad	Flotante	N/D	N/D	R	0 - 100
42364	Salida de PID de kW	Flotante	N/D	N/D	R	0 - 100
42366	Salida de PID de tensión	Flotante	N/D	N/D	R	0 - 100
42368	Punto de ajuste de velocidad	Uint32	decihercio	centi	RW	4700 - 44000
42370	Control de var habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
42372	Velocidad de carga de kvar	Uint32	N/D	deci	RW	1 - 1000
42374	Fuente de nivel de carga base	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ajuste de usuario 1 = Entrada analógica de LSM 1 2 = Entrada analógica de AEM 1 3 = Entrada analógica de AEM 2 4 = Entrada analógica de AEM 3 5 = Entrada analógica de AEM 4 6 = Entrada analógica de AEM 5 7 = Entrada analógica de AEM 6 8 = Entrada analógica de AEM 7 9 = Entrada analógica de AEM 8
42376	Fuente de punto de ajuste de kVar	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ajuste de usuario 1 = Entrada analógica de LSM 1 2 = Entrada analógica de AEM 1 3 = Entrada analógica de AEM 2 4 = Entrada analógica de AEM 3 5 = Entrada analógica de AEM 4 6 = Entrada analógica de AEM 5 7 = Entrada analógica de AEM 6 8 = Entrada analógica de AEM 7 9 = Entrada analógica de AEM 8

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42378	Fuente de punto de ajuste de FP	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ajuste de usuario 1 = Entrada analógica de LSM 1 2 = Entrada analógica de AEM 1 3 = Entrada analógica de AEM 2 4 = Entrada analógica de AEM 3 5 = Entrada analógica de AEM 4 6 = Entrada analógica de AEM 5 7 = Entrada analógica de AEM 6 8 = Entrada analógica de AEM 7 9 = Entrada analógica de AEM 8
42380-84	RESERVADO					
42386	Carga base analógica máxima	Int32	Porcentaje	deci	RW	0 - 1000
42388	Carga base analógica mínima	Int32	Porcentaje	deci	RW	0 - 1000
42390	kvar analógico máximo	Int32	Porcentaje	deci	RW	(-1000) - 1000
42392	kvar analógico mínimo	Int32	Porcentaje	deci	RW	(-1000) - 1000
42394	FP analógico máximo	Int32	N/D	centi	RW	160 - 240
42396	FP analógico mínimo	Int32	N/D	centi	RW	160 - 240
42398	Porcentaje de caída de var	Flotante	Porcentaje	N/D	RW	0 - 10
42400-06	RESERVADO					
42408	Nivel de carga base	Flotante	Porcentaje	N/D	RW	0 - 100
42410	Punto de ajuste de kvar	Flotante	Porcentaje	N/D	RW	(-100) - 100
42412	Punto de ajuste de FP	Int32	N/D	centi	RW	160 - 240
42414	Modo de control de var	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Control de VAr 1 = Control de FP
42416	Interfaz de reparto de carga	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Línea de reparto de carga analóg 1 = Coms Ethernet
42418	Fuente de desvío de velocidad remota	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ajuste de usuario 1 = Entrada analógica de LSM 1 2 = Entrada analógica de AEM 1 3 = Entrada analógica de AEM 2 4 = Entrada analógica de AEM 3 5 = Entrada analógica de AEM 4 6 = Entrada analógica de AEM 5 7 = Entrada analógica de AEM 6 8 = Entrada analógica de AEM 7 9 = Entrada analógica de AEM 8
42420	RESERVADO					
42422	RESERVADO					
42424	Fuente de entrada auxiliar de LSM	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Entrada auxiliar local de LSM 1 = Administrador del sistema de LSM
42426	Estado rampa kW	Int32	N/D	N/D	R	0 = ninguno 1 = arriba 2 = abajo
42428	Estado rampa kvar	Int32	N/D	N/D	R	0 = ninguno 1 = arriba 2 = abajo
42430	Datos de porcentaje de rango de desvío de trim de velocidad x 100	Int32	Cien por ciento	Centi	RW	0 - 500

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42432	Datos de porcentaje de reducción de exceso de rampa de kW	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 100
42434	Datos de porcentaje de reducción de exceso de rampa de kvar	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 100
42436	Banda inactiva de trim de velocidad	Uint32	Centihercios	Centi	RW	0 - 100
42438	Banda inactiva de trim de volt.	Uint32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 20
42440	Ganancia en paralelo con red principal de kW	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42442	Ganancia en paralelo con red principal de kvar	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1000
42444	Trim de tensión	Uint32	Voltios L-L	N/D	RW	0-999999
42446	Trim de tensión alterno 1	Uint32	Voltios L-L	N/D	RW	0-999999
42448	Trim de tensión alterno 2	Uint32	Voltios L-L	N/D	RW	0-999999
42450	Trim de tensión alterno 3	Uint32	Voltios L-L	N/D	RW	0-999999
42452	Trim de tensión alterno 4	Uint32	Voltios L-L	N/D	RW	0-999999
42454-498	USO FUTURO					

Salidas de pulso

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42500	Ancho de pulso de corrección de AVR	Int32	decisegundo	deci	RW	0 - 999
42502	Intervalo de pulso de corrección de AVR	Int32	decisegundo	deci	RW	0 - 999
42504	Tipo de contacto de desvío de AVR	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Continuo 1 = Proporcional
42506	RESERVADO					
42508	Ancho de pulso de corrección del regulador	Int32	decisegundo	deci	RW	0 - 999
42510	Intervalo de pulso de corrección del regulador	Int32	decisegundo	deci	RW	0 - 999
42512	Tipo de contacto de desvío del regulador	Int32	decisegundo	deci	RW	0 = Continuo 1 = Proporcional
42514	RESERVADO					
42516-748	USO FUTURO					

Detección de la condición del bus

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42750	Captación de bus inactivo en detección de generador	Int32	Voltio	N/D	RW	0 - 4800
42752	Retardo de bus inactivo en detección de generador	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42754	RESERVADO					
42756	Captación de subtensión estable en detección de generador	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 999999
42758	Desactivación de subtensión estable en detección de generador	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 999999
42760	Sobretensión estable en detección de generador	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 999999
42762	Desactivación de sobretensión estable en detección de generador	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 999999
42764	Captación de subfrecuencia estable en detección de generador	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42766	Desactivación de subfrecuencia estable en detección de generador	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42768	Captación de sobrefrecuencia estable en detección de generador	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42770	Desactivación de sobrefrecuencia estable en detección de generador	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42772	Retardo de falla en detección de generador	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42774	Retardo estable en detección de generador	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42776	RESERVADO					
42778	Captación de bus inactivo en detección de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	0 - 4800

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
42780	Retardo de bus inactivo en detección de bus	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42782	RESERVADO					
42784	Captación de subtensión estable en detección de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 99999
42786	Desactivación de subtensión estable en detección de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 99999
42788	Captación de sobretensión estable en detección de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 99999
42790	Desactivación de sobretensión estable en detección de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	10 - 99999
42792	Captación de subfrecuencia estable en detección de bus	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42794	Desactivación de subfrecuencia estable en detección de bus	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42796	Captación de sobrefrecuencia estable en detección de bus	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42798	Desactivación de sobrefrecuencia estable en detección de bus	Int32	centihercios	centi	RW	4600 - 6400
42800	Retardo de falla en detección de bus	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42802	Retardo de tiempo estable en detección de bus	Int32	decisegundo	deci	RW	1 - 6000
42804	RESERVADO					
42806	Estado inactivo del generador	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42808	Estado estable del generador	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42810	Estado de falla del generador	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42812	Estado inactivo de bus	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42814	Estado estable de bus	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42816	Estado de falla de bus	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1
42818	Factor de escala de línea baja estable del generador	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
42820	Factor de escala de línea baja estable de bus	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
42822	Factor de escala de frecuencia alterna estable del generador	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 100
42824	Factor de escala de frecuencia alterna estable de bus	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 100
42826-2999	USO FUTURO					
43000	Temporizador 1 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43002	Temporizador 1 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43004	Temporizador 1 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43006	Temporizador 2 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43008	Temporizador 2 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43010	Temporizador 2 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43012	Temporizador 3 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43014	Temporizador 3 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43016	Temporizador 3 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43018	Temporizador 4 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43020	Temporizador 4 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43022	Temporizador 4 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43024	Temporizador 5 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43026	Temporizador 5 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43028	Temporizador 5 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43030	Temporizador 6 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43032	Temporizador 6 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43034	Temporizador 6 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43036	Temporizador 7 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43038	Temporizador 7 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43040	Temporizador 7 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43042	Temporizador 8 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43044	Temporizador 8 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43046	Temporizador 8 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43048	Temporizador 9 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43050	Temporizador 9 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43052	Temporizador 9 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43054	Temporizador 10 del PLC medición en segundos	Int32	Segundo	N/D	R	0-1800
43056	Temporizador 10 del PLC medición en minutos	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43058	Temporizador 10 del PLC medición en horas	UInt32	Segundo	N/D	R	0-250
43060	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 1	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43062	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 1	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43064	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 2	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43066	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 2	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43068	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 3	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43070	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 3	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43072	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 4	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43074	Medición del retardo de Activación de Elemento configurable 4	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43076	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 5	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43078	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 5	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43080	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 6	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43082	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 6	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43084	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 7	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43086	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 7	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43088	Medición del retardo de armado del Elemento configurable 8	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43090	Medición del retardo de Activación del Elemento configurable 8	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43092	Medición del retardo de armado de Protección configurable 1	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43094	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 1	UInt32	Segundo	Deci	R	0-99990
43096	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 1	UInt32	Segundo	Deci	R	0-99990
43098	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 1	UInt32	Segundo	Deci	R	0-99990

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43100	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 1	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43102	Medición del retardo de armado de Protección configurable 2	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43104	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 2	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43106	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 2	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43108	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 2	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43110	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 2	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43112	Medición del retardo de armado de Protección configurable 3	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43114	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 3	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43116	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 3	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43118	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 3	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43120	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 3	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43122	Medición del retardo de Armado de Protección configurable 4	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43124	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 4	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43126	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 4	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43128	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 4	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43130	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 4	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43132	Medición del retardo de armado de Protección configurable 5	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43134	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 5	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43136	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 5	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43138	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 5	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43140	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 5	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43142	Medición del retardo de armado de Protección configurable 6	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43144	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 6	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43146	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 6	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43148	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 6	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43150	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 6	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43152	Medición del retardo de armado de Protección configurable 7	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43154	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 7	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43156	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 7	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43158	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 7	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43160	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 7	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43162	Medición del retardo de armado de Protección configurable 8	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43164	Medición del retardo de Activación superior a 1 de Protección configurable 8	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43166	Medición del retardo de Activación inferior a 1 de Protección configurable 8	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43168	Medición del retardo de Activación superior a 2 de Protección configurable 8	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43170	Medición del retardo de Activación inferior a 2 de Protección configurable 8	Uint32	Segundo	Deci	R	0-99990
43172	Medición del retardo de activación de la entrada 1 de contacto	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43174	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 2	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43176	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 3	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43178	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 4	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43180	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 5	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43182	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 6	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43184	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 7	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43186	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 8	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43188	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 9	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43190	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 10	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43192	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 11	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43194	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 12	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43196	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 13	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43198	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 14	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43200	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 15	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43202	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 16	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43204	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 17	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43206	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 18	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43208	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 19	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43210	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 20	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43212	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 21	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43214	Medición del retardo de activación de la Entrada del Contacto 22	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43216	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 23	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43218	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 24	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43220	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 25	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43222	Medición del retardo de activación de la Entrada de contacto 26	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43224	Medición del retardo de activación de Falla del cargador de batería	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43226	Medición del retardo de activación de Nivel bajo de refrigerante	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43228	Medición del retardo de activación de Fuga de combustible	Int32	Segundo	Deci	R	0-3000
43230	Pre-alarma de tensión de batería débil; Medición del retardo de activación	Uint32	Segundo	Seg. * 5	R	0-50 recuentos = 0-10 segundos

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43232	Pre-alarma de tensión de batería baja; Medición del retardo de activación	Uint32	Segundo	Seg. * 5	R	0-300 recuentos = 0-60 segundos
43234	Medición del retardo de activación de Pre-alarma de nivel alto de combustible	Uint32	Segundo	Seg. * 5	R	0-150 recuentos = 0-30 segundos
43236	Medición del retardo de activación de Pre-alarma de límite de salida de desvío del regulador automático de tensión (AVR, en inglés)	Int32	Segundo	Deci	R	0-150
43238	Medición del retardo de activación de Pre-alarma de límite de salida de desvío de GOV	Int32	Segundo	Deci	R	0-1500
43240	Medición del retardo de armado de Alarma de temperatura alta de refrigerante	Uint32	Segundo	Deci	R	0-1500
43242	Medición del retardo de activación de la Alarma de temperatura alta de refrigerante	Uint32	Segundo	Deci	R	0-40
43244	Medición del retardo de armado de Alarma de presión baja de aceite	Uint32	Segundo	Deci	R	0-600
43246	Medición del retardo de activación de la Alarma de presión baja de aceite	Uint32	Segundo	Deci	R	0-20
43248	Medición del retardo de activación de la Alarma de nivel bajo de combustible	Uint32	Segundo	Deci	R	0-300
43250-251	USO FUTURO					
43252	Tipo de configuración de entrada 1 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43254	Retardo de entrada 1 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43258	RESERVADO					
43260	Tipo de config. de entrada 2 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43262	Retardo de entrada 2 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43266	RESERVADO					
43268	Tipo de configuración de entrada 3 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43270	Retardo de entrada 3 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43272-74	RESERVADO					
43276	Tipo de configuración de entrada 4 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43278	Retardo de entrada 4 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43282	RESERVADO					
43284	Tipo de configuración de entrada 5 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43286	Retardo de entrada 5 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43288-90	RESERVADO					
43292	Tipo de configuración de entrada 6 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43294	Retardo de entrada 6 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43298	RESERVADO					
43300	Tipo de configuración de entrada 7 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43302	Retardo de entrada 7 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43304-06	RESERVADO					

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43308	Tipo de configuración de entrada 8 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43310	Retardo de entrada 8 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43312-14	RESERVADO					
43316	Tipo de configuración de entrada 9 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43318	Retardo de entrada 9 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43322	RESERVADO					
43324	Tipo de configuración de entrada 10 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43326	Retardo de entrada 10 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43328-30	RESERVADO					
43332	Tipo de configuración de entrada 11 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43334	Retardo de entrada 11 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43338	RESERVADO					
43340	Tipo de configuración de entrada 12 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43342	Retardo de entrada 12 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43344-46	RESERVADO					
43348	Tipo de configuración de entrada 13 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43350	Retardo de entrada 13 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43352-54	RESERVADO					
43356	Tipo de configuración de entrada 14 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43358	Retardo de entrada 14 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43360-62	RESERVADO					
43364	Tipo de configuración de entrada 15 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43366	Retardo de entrada 15 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43368-70	RESERVADO					
43372	Tipo de configuración de entrada 16 configurable de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43374	Retardo de entrada 16 configurable de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43376-408	RESERVADO					

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43410	Entrada de contacto de ATS	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43412	RESERVADO					
43414	Entrada de contacto de traspaso a conexión monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43416	RESERVADO					

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43418	Entrada de contacto de traspaso a detección de CA monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43420	RESERVADO					
43422	Entrada de contacto de línea alta/baja	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43424	RESERVADO					

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43426	Entrada de contacto de anulación de parada	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43428	RESERVADO					
43430	Entrada de contacto de anulación de conexión delta a tierra	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43432	RESERVADO					

Emisores

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43434	Tipo de configuración de falla del emisor de temperatura del refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43436	Retardo de activación de falla del emisor de temperatura del refrigerante	Int32	Minuto	N/D	RW	5 - 30
43438	Tipo de configuración de falla del emisor de presión de aceite	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43440	Retardo de activación de falla del emisor de presión de aceite	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43442	Tipo de configuración de falla del emisor de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43444	Retardo de activación de falla del emisor de nivel de combustible	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43446	Tipo de configuración de falla de detección de tensión	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43448	Retardo de activación de falla de detección de tensión	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43450	Entrada de contacto de bajo nivel de refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43452	Tipo de configuración de bajo nivel de refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43454	Retardo de bajo nivel de refrigerante	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43456	Entrada de contacto de carga de batería en falla	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43458	Tipo de configuración de carga de batería en falla	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43460	Retardo de carga de batería en falla	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
43462	Entrada de contacto de detección de fuga de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
43464	Tipo de configuración de detección de fuga de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
43466	Retardo de detección de fuga de combustible	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43468	Entrada 1 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43470	Entrada 2 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43472	Entrada 3 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43474	Entrada 4 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43476	Entrada 5 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43478	Entrada 6 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43480	Entrada 7 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43482	Entrada 8 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43484	Entrada 9 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43486	Entrada 10 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43488	Entrada 11 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43490	Entrada 12 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43492	Entrada 13 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43494	Entrada 14 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43496	Entrada 15 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43498	Entrada 16 configurable por el usuario - Solo marcha de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Estado y configuración del sistema

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43500	Tensión nominal	Flotante	Voltio	N/D	RW	1 - 999999
43502	Configuración de contacto de prearranque	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Abierto después de descon 1 = Cerrado mientras está en func
43504	Unidades de sistema	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inglés 1 = Métrico
43506	Tensión de batería	Int32	N/D	N/D	RW	0 = 12 V 1 = 24 V
43508	Estado modo apagado	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43510	Estado modo de marcha	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43512	Estado modo auto	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43514	Estado de entrada virtual (1)	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43516	Estado de entrada virtual (2)	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43518	Estado de entrada virtual (3)	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43520	Estado de entrada virtual (4)	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43522	Hora de reloj de RTC	Int32	Hora	N/D	RW	0 - 23
43524	Minuto de RTC	Int32	Minuto	N/D	RW	0 - 59
43526	Segundo de RTC	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 59
43528	Mes de RTC	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 12
43530	Día de RTC	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 31
43532	Año de RTC	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 99
43534	DST de RTC habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43536	Tensión primaria de TT del generador	Int32	Voltio	N/D	RW	1 - 999999
43538	Tensión secundaria de TT del generador	Int32	Voltio	N/D	RW	1 - 480
43540	Corriente primaria de CT del generador	Int32	Amperio	N/D	RW	1 - 9999
43542	Tensión primaria de TT de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	1 - 999999
43544	Tensión secundaria de TT de bus	Int32	Voltio	N/D	RW	1 - 480
43546	Estilo de arranque	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Continuo 1 = Cíclico
43548	Cantidad de ciclos de arranque	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 7
43550	Tiempo de arranque de ciclo	Unit32	Segundo	N/D	RW	1 - 300
43552	Tiempo de arranque continuo	Unit32	Segundo	N/D	RW	1 - 300
43554	Límite de desconexión de arranque	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	10 - 100
43556	Retardo de prearranque	Uint32	Segundo	N/D	RW	0 - 30
43558	Conexión de generador configurada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = en triángulo 1 = en estrella 2 = Monofásica AB 3 = Monofásica AC 4 = en triángulo a tierra
43560	Frecuencia nominal del generador	Int32	Hercio	N/D	RW	0 = 50 Hz 1 = 60 Hz
43562	kW nominales	Uint32	kilovatio	N/D	RW	5 - 9999
43564	RPM nominal del motor	Uint32	RPM	N/D	RW	25 - 3600
43566	Tiempo de enfriamiento en vacío	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60
43568	Umbral de EPS actual	Int32	Porcentaje - Pri de CT	N/D	RW	3 - 10
43570	Función de nivel de combustible	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Niv comb 2 = Gas natural 3 = Propano
43572	Dientes volante - Cantidad	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 500
43574	Fuente de señal de velocidad	Uint32	N/D	N/D	RW	1 = MPU 2 = Frec gen 3 = Frec MPU
43576	Nivel de NFPA	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Cero 1 = Uno 2 = Dos
43578	Bocina habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitado 1 = Habilitado
43580	Detección de anulación de monofásica	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = AB 1 = AC
43582	RESERVADO					
43584	Valor de contraste de LCD	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 100
43586	Modo de suspensión del panel frontal	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitado 1 = Habilitado
43588	RESERVADO					
43590	Desplazamiento de UTC	Int32	Minuto	N/D	RW	(-1440) - 1440

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	RW	Intervalo
43592	Configuración de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitado 1 = Flotante 2 = Fijo
43594	Referencia de tiempo de inicio/fin	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Hora local 1 = Hora UTC
43596	Horas de desvío de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 23
43598	Minutos de desvío de DSP	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 59
43600	Mes de inicio de DST	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Enero 2 = Febrero 3 = Marzo 4 = Abril 5 = Mayo 6 = Junio 7 = Julio 8 = Agosto 9 = Septiembre 10 = Octubre 11 = Noviembre 12 = Diciembre
43602	Día de inicio de DST	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 31
43604	Semana de inicio de DST del mes	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Primera 1 = Segunda 2 = Tercera 3 = Cuarta 4 = Última
43606	Día de inicio de DST de la semana	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Domingo 1 = Lunes 2 = Martes 3 = Miércoles 4 = Jueves 5 = Viernes 6 = Sábado
43608	Hora de inicio de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 23
43610	Minuto de inicio de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 59
43612	Mes de fin de DST	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Enero 2 = Febrero 3 = Marzo 4 = Abril 5 = Mayo 6 = Junio 7 = Julio 8 = Agosto 9 = Septiembre 10 = Octubre 11 = Noviembre 12 = Diciembre
43614	Día de fin de DST	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 31
43616	Semana de fin de DST del mes	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Primera 1 = Segunda 2 = Tercera 3 = Cuarta 4 = Última
43618	Día de fin de DST de la semana	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Domingo 1 = Lunes 2 = Martes 3 = Miércoles 4 = Jueves 5 = Viernes 6 = Sábado
43620	Hora de fin de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 23
43622	Minuto de fin de DST	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 59
43624	Factor de escala de línea baja de EPS	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
43626	Factor de potencia nominal	Flotante	Factor de potencia	N/D	RW	(-1) - 1
43628	Configuración de restablecimiento de prearranque	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado dur rest 1 = Encendido dur rest 2 = Precal antes de arranq
43630	Desconexión de arranque de presión de aceite	UInt32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43632	Presión de desconexión de arranque	Uint32	psi (lb/in ²)	deci	RW	29 - 1500
43634	Presión de desconexión de arranque en kPa	Uin32	kPa	deci	RW	200 - 10345
43636	Retardo de energización	Uint32	Segundo	N/D	RW	0 - 60
43638	Detección automática de configuración habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43640	Umbral de detección de línea baja	Int32	Voltio	N/D	RW	0 - 480
43642	Umbral de detección monofásica	Int32	Voltio	N/D	RW	0 - 480
43644	Control de relé de arranque	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Predefinido 1 = Programable
43646	Control de relé de marcha	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Predefinido 1 = Programable
43648	Control de relé de prearranque	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Predefinido 1 = Programable
43650	Detección del generador de conexión monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	0 = A-B 1 = A-C
43652	Enfriamiento de modo apagado habilitado	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43654	RESERVADO					
43656	Bocina no en auto habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43658	Advertencia de reloj no configurado habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43660	Frecuencia alterna	Int32	Hercio	centi	RW	1000 - 45000
43662	Tipo de sistema del generador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Generador simple 1 = Varios generadores
43664	Factor de escala de línea baja de CT del generador	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
43666	Unidades métricas de presión	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Bar 1 = kPa
43668	Unidades de sistema	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inglés 1 = Métrico
43670	Datos de configuración en bar Kpa	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Bar 1 = Kpa
43672	Datos de presión de desconexión de arranque en bar	Int32	Bar	Deci	RW	2 - 103
43674	Datos de ancho de banda de RPM	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 1000
43676	Dientes volante - Cantidad	Uint32	N/D	deci	RW	10 - 5000
43678	Rotación de fase	Int32	N/D	N/D	RW	0 = ACB 1 = ABC
43680	Retardo de re arranque	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 120
43682	Conexión de bus configurada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Monofásica 1 = Trifásica
43684	Fuente de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 9
43686	Porcentaje máximo de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 150
43688	Porcentaje mínimo de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 150
43690	Tiempo de descanso de ciclo	Uint32	Segundo	N/D	RW	1 - 300
43692	Tensión nominal - Datos de factor de escala de línea baja	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
43694	Función de puerto trasero	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Funcionalidad del módem 1 = Funcionalidad UART estándar
43696	Guardar ajustes de velocidad	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = No 1 = Sí
43698	Fuente de temperatura de refrigerante	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Desde la unidad de control electrónico (ECU) 1 = Desde la entrada del emisor DGC
43700	Fuente de presión de aceite	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Desde la unidad de control electrónico (ECU) 1 = Desde la entrada del emisor DGC

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43702	Configuración del enfriamiento	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Enfriamiento solo si el motor se ha cargado 1 = Enfriar después de cada sesión de marcha sin importar los niveles de carga
43704	Resistencia mínima de la Falla de emisor de temperatura de refrigerante	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–3500
43706	Resistencia máxima de la Falla de emisor de temperatura de refrigerante	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–3500
43708	Reconocimiento de la Falla de contacto de emisor de temperatura del refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43710	Resistencia mínima de la Falla de emisor de presión de aceite	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–300
43712	Resistencia máxima de la Falla de emisor de presión de aceite	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–300
43714	Reconocimiento de la falla de contacto del emisor de presión de aceite	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43716	Resistencia mínima de la Falla de emisor de nivel de combustible	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–300
43718	Resistencia máxima de la Falla de emisor de nivel de combustible	Uint32	Ohmio	N/D	RW	0–300
43720	Reconocimiento de la falla de contacto del emisor de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
43722	Falla de pantalla SF del emisor de temperatura de refrigerante	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43724	Falla de la pantalla SF del emisor de presión de aceite	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43726	Falla de la pantalla SF del emisor de nivel de combustible	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43728	Datos de origen del tiempo de funcionamiento del motor	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Desde ECU 1 = De DGC
43730	Tiempo mínimo de arranque	Uint32	Segundo	Deci	RW	0–30
43732	Corriente mínima para medición	Flotante	Por ciento	N/D	RW	1–10
43734	kW activos nominales	Int32	N/D	N/D	R	0–1000000
43736	kvar activos nominales	Int32	N/D	N/D	R	0–1000000
43738	kVA activos nominales	Int32	N/D	N/D	R	0–1000000
43740	kW nominales alternativos seleccionados	Int32	N/D	N/D	R	0–4
43742	kW nominales alternativos 1	Uint32	N/D	N/D	RW	5–9999
43744	kW nominales alternativos 2	Uint32	N/D	N/D	RW	5–9999
43746	kW nominales alternativos 3	Uint32	N/D	N/D	RW	5–9999
43748	kW nominales alternativos 4	Uint32	N/D	N/D	RW	5–9999

Control

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43750	Parada de emergencia: Al ingresar "1", la parada de emergencia pasará de apagada a encendida. Al ingresar "1" nuevamente la parada de emergencia pasará de activa a desactivada.	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Activar/Desactivar
43752	Arranque remoto	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43754	Parada remota	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43756	Modo de marcha	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43758	Modo apagado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43760	Modo automático	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
43762	Restablecimiento de alarma	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43764	Disyuntor del generador abierto	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43766	Disyuntor del generador cerrado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43768	Disyuntor de la red principal abierto	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43770	Disyuntor de la red principal cerrado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43772	USO FUTURO					
43774	Entrada virtual 1 cerrada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43776	Entrada virtual 1 abierta	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43778	Entrada virtual 2 cerrada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43780	Entrada virtual 2 abierta	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43782	Entrada virtual 3 cerrada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43784	Entrada virtual 3 abierta	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43786	Entrada virtual 4 cerrada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43788	Entrada virtual 4 abierta	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
43790	Estado de enclavamiento de ESTOP	Int32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitado 1 = Habilitado
43792	Disyuntor del generador abierto	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Accionar (sin enclavamiento)
43794	Disyuntor del generador cerrado	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Accionar (sin enclavamiento)
43796	Disyuntor de la red principal abierto	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Accionar (sin enclavamiento)
43798	Disyuntor de la red principal cerrado	Int32	N/D	N/D	RW	1 = Accionar (sin enclavamiento)
43800-4006	USO FUTURO					

Comunicación

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44008	RESERVADO					
44010-16	USO FUTURO					
44018	Retardo de activación interllamada del módem	Int32	Segundo	N/D	RW	0 = 15 1 = 30 2 = 60 3 = 120
44020	Límite de búfer localizador de módem	Int32	N/D	N/D	RW	0 = 80 car 1 = 120 car 2 = 160 car 3 = 200 car
44022	Formato de datos de comunicaciones de localizador de módem	Int32	N/D	N/D	RW	0 = 8 bit, sin paridad 1 = 7 bit, paridad par

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44024-25	Condiciones de conexión saliente de módem 1	Uint32	N/D	N/D	RW	Bit 0 = Entrada auxiliar 5 cerrada Bit 1 = Entrada auxiliar 4 cerrada Bit 2 = Entrada auxiliar 3 cerrada Bit 3 = Entrada auxiliar 2 cerrada Bit 4 = Entrada auxiliar 1 cerrada Bit 5 = Cronómetro de enfriamiento activo Bit 6 = Interruptor no en automático Bit 7 = Prealarma de mantenimiento programado Bit 8 = Prealarma de tensión de batería débil Bit 9 = Prealarma de tensión de batería baja Bit 10 = Prealarma de presión de aceite baja Bit 11 = Prealarma de temperatura de refrigerante alta Bit 12 = Prealarma de sobrecarga de kW 1 Bit 13 = Prealarma de sobretensión de batería Bit 14 = Prealarma de falla de emisor de nivel de combustible Bit 15 = Prealarma de falla de emisor de presión de aceite Bit 16 = Prealarma de falla de emisor de temperatura de refrigerante Bit 17 = Prealarma de temperatura de refrigerante baja Bit 18 = Prealarma de combustible alto Bit 19 = Prealarma de combustible bajo Bit 20 = Alarma de sobrevelocidad Bit 21 = Alarma de parada de emergencia Bit 22 = Alarma de sobrearranque Bit 23 = Estado de bajo nivel de refrigerante Bit 24 = Alarma de combustible bajo Bit 25 = Alarma de pérdida de detección de tensión de generador Bit 26 = Alarma de falla de emisor de velocidad de MPU Bit 27 = Alarma de falla de emisor de nivel de combustible Bit 28 = Alarma de falla de emisor de presión de aceite Bit 29 = Alarma de falla de emisor de temperatura de refrigerante Bit 30 = Alarma de presión de aceite baja Bit 31 = Alarma de temperatura de refrigerante alta

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44026-27	Condiciones de conexión saliente de módem 2	Uint32	N/D	N/D	RW	Bit 0 = Alarma de disparo 59-2 Bit 1 = Alarma de disparo 27-2 Bit 2 = Alarma de disparo 51-2 Bit 3 = Motor en marcha Bit 4 = Estado de falla de cargador de batería Bit 5 = Estado de detección de fuga de combustible Bit 6 = Alarma de falla de transferencia Bit 7 = Prealarma de disparo 81U Bit 8 = Prealarma de disparo 81O Bit 9 = Prealarma de disparo 59-1 Bit 10 = Prealarma de disparo 27-1 Bit 11 = Prealarma de disparo 47 Bit 12 = Prealarma de disparo 51-1 Bit 13 = Alarma de disparo 81U Bit 14 = Alarma de disparo 81O Bit 15 = Alarma de disparo 59-1 Bit 16 = Alarma de disparo 27-1 Bit 17 = Alarma de disparo 47 Bit 18 = Alarma de disparo 51-1 Bit 19 = Prealarma de pérdida de comunicación de ECU Bit 20 = Alarma de pérdida de comunicación de ECU Bit 21 = Entrada auxiliar 16 cerrada Bit 22 = Entrada auxiliar 15 cerrada Bit 23 = Entrada auxiliar 14 cerrada Bit 24 = Entrada auxiliar 13 cerrada Bit 25 = Entrada auxiliar 12 cerrada Bit 26 = Entrada auxiliar 11 cerrada Bit 27 = Entrada auxiliar 10 cerrada Bit 28 = Entrada auxiliar 9 cerrada Bit 29 = Entrada auxiliar 8 cerrada Bit 30 = Entrada auxiliar 7 cerrada Bit 31 = Entrada auxiliar 6 cerrada
44028-30	RESERVADO					
44032	CANbus habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44034	DTC habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44036	Sonidos para respuesta de módem	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 9
44038	Retardo de desconexión de módem	Int32	Minuto	N/D	RW	1 - 240
44040	Velocidad de transmisión de Modbus	Int32	N/D	N/D	RW	0 = 9600 baudios 1 = 4800 baudios 2 = 2400 baudios 3 = 1200 baudios
44042	Paridad de Modbus	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Sin paridad 1 = Paridad impar 2 = Paridad par
44044	Dirección de Modbus	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 247

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44046-47	Condiciones de conexión saliente de módem 3	Uint32	N/D	N/D	RW	Bit 0 = Disparo de cambio de vector 78 Bit 1 = Prealarma de disparo 51-3 Bit 2 = Alarma de disparo 51-3 Bit 3 = AEM duplicado Bit 4 = Falla de comunicación de AEM Bit 5 = CEM duplicado Bit 6 = Falla de comunicación de CEM Bit 7 = LSM duplicado Bit 8 = Estado de elemento configurable 8 Bit 9 = Estado de elemento configurable 7 Bit 10 = Estado de elemento configurable 6 Bit 11 = Estado de elemento configurable 5 Bit 12 = Estado de elemento configurable 4 Bit 13 = Estado de elemento configurable 3 Bit 14 = Estado de elemento configurable 2 Bit 15 = Estado de elemento configurable 1 Bit 16 = ID repetido Bit 17 = ID faltante Bit 18 = Falla de comunicación de LSM Bit 19 = Falla de comunicación entre turbogeneradores Bit 20 = Límite de salida GOV Bit 21 = Límite de salida AVR Bit 22 = Alarma de falla de rearranque automático Bit 23 = Prealarma de sobrecarga de kW 3 Bit 24 = Prealarma de sobrecarga de kW 2 Bit 25 = Prealarma de disparo 40 Bit 26 = Prealarma de disparo 32 Bit 27 = Prealarma de disparo 59-2 Bit 28 = Prealarma de disparo 27-2 Bit 29 = Prealarma de disparo 51-2 Bit 30 = Alarma de disparo 40 Bit 31 = Alarma de disparo 32
44048	LSM-2020 habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44050	DHCP habilitado	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Inhabilitado 1 = Habilitado
44052-56	RESERVADO					
44058	CEM-2020 habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44060	RESERVADO					
44062	AEM-2020 habilitado	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44064	Salidas CEM	Int32	N/D	N/D	RW	0 = 18 salidas 1 = 24 salidas

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44066-67	Condiciones de conexión saliente de módem 4	Uint32	N/D	N/D	RW	Bit 0 = No se utiliza Bit 1 = No se utiliza Bit 2 = No se utiliza Bit 3 = No se utiliza Bit 4 = No se utiliza Bit 5 = No se utiliza Bit 6 = No se utiliza Bit 7 = No se utiliza Bit 8 = No se utiliza Bit 9 = No se utiliza Bit 10 = No se utiliza Bit 11 = No se utiliza Bit 12 = No se utiliza Bit 13 = No se utiliza Bit 14 = No se utiliza Bit 15 = Prealarma común Bit 16 = Alarma común Bit 17 = Alarma de apagado inesperado Bit 18 = Apagado de ECU Bit 19 = Prealarma de anulación de inducción DEF Bit 20 = Prealarma de inducción severa de DEF Bit 21 = Prealarma de inducción presevera de DEF Bit 22 = Prealarma de reducción de potencia del motor DEF Bit 23 = Prealarma de fluido DEF vacío Bit 24 = Prealarma de fluido DEF bajo Bit 25 = Prealarma de nivel de hollín de DPF extremadamente alto Bit 26 = Prealarma de nivel de hollín de DPF moderadamente alto Bit 27 = Prealarma de nivel de hollín de DPF alto Bit 28 = Prealarma de temperatura de escape alta Bit 29 = Prealarma de regeneración de DPF inhibida Bit 30 = Prealarma de regeneración de DPF requerida Bit 31 = Disparo de DF/DT de ROCOF 81
44068	Dirección IP activa	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 4294967295
44070	Dirección IP de puerta de enlace	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 4294967295
44072	Máscara de subred	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 4294967295
44074-76	Reservado					
44078	Guardar automáticamente a la memoria después de una escritura en el Modbus	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = No 1 = Si
44080	Guardar todos los ajustes	Uint32	N/D	N/D	RW	1 = Parámetros de escritura a la memoria
44082-248	USO FUTURO					

Protección

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44250	Captación de sobrecorriente trifásica (51-1)	Uint32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44252	Dial de tiempo de sobrecorriente trifásica (51-1)	Uint32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44254	Curva de sobrecorriente trifásica (51-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable
44256	Configuración de alarma de sobrecorriente trifásica (51-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44258	Captación de sobrecorriente monofásica (51-1)	Uint32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44260	Dial de tiempo de sobrecorriente monofásica (51-1)	Uint32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000
44262	Curva de sobrecorriente monofásica (51-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable
44264	Configuración de alarma de sobrecorriente monofásica (51-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44266	Captación de desequilibrio de fase	Uint32	Voltio	N/D	RW	5 - 100
44268	Retardo de activación de desequilibrio de fase	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44270	Configuración de alarma de desequilibrio de fase	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44272	Captación de subtensión trifásica (27-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44274	Retardo de activación de subtensión trifásica (27-1)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44276	Frecuencia de inhibición de subtensión trifásica (27-1)	Uint32	Hercio	N/D	RW	20 - 400
44278	Configuración de alarma de subtensión trifásica (27-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44280	Captación de subtensión monofásica (27-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44282	Retardo de activación de subtensión monofásica (27-1)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44284	Frecuencia de inhibición de subtenensión monofásica (27-1)	Uint32	Hercio	N/D	RW	20 - 400
44286	Configuración de alarma de subtenensión monofásica (27-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44288	Captación de sobretensión trifásica (59-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44290	Retardo de activación de sobretensión trifásica (59-1)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44292	Configuración de alarma de sobretensión trifásica (59-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44294	Captación de sobretensión monofásica (59-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44296	Retardo de activación de sobretensión monofásica (59-1)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44298	Configuración de alarma de sobretensión monofásica (59-1)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44300	Captación de subfrecuencia	Uint32	decihercio	deci	RW	450 - 4400
44302	Retardo de activación por subfrecuencia	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44304	Tensión de inhibición de subfrecuencia	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44306	Configuración de alarma de subfrecuencia	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44308	Captación de sobrefrecuencia	Uint32	decihercio	deci	RW	450 - 4400
44310	Retardo de activación por sobrefrecuencia	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44312	Configuración de alarma de sobrefrecuencia	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44314	Factor de escala de línea baja de sobrecorriente (51-1)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44316	Factor de escala de línea baja de sobretensión (59-1)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44318	Factor de escala de línea baja de subtenensión (27-1)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44320	Captación de sobrecorriente trifásica (51-2)	Uint32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44322	Dial de tiempo de sobrecorriente trifásica (51-2)	Uint32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000
44324	Curva de sobrecorriente trifásica (51-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44326	Configuración de alarma de sobrecorriente trifásica (51-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44328	Captación de sobrecorriente monofásica (51-2)	Uint32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44330	Dial de tiempo de sobrecorriente monofásica (51-2)	Uint32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000
44332	Curva de sobrecorriente monofásica (51-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable
44334	Configuración de alarma de sobrecorriente monofásica (51-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44336	Captación de subtensión trifásica (27-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44338	Retardo de activación de subtensión trifásica (27-2)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44340	Frecuencia de inhibición de subtensión trifásica (27-2)	Uint32	Hercio	N/D	RW	20 - 400
44342	Configuración de alarma de subtensión trifásica (27-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44344	Captación de subtensión monofásica (27-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44346	Retardo de activación de subtensión monofásica (27-2)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44348	Frecuencia de inhibición de subtensión monofásica (27-2)	Uint32	Hercio	N/D	RW	20 - 400
44350	Configuración de alarma de subtensión monofásica (27-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44352	Captación de sobretensión trifásica (59-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44354	Retardo de activación de sobretensión trifásica (59-2)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44356	Configuración de alarma de sobretensión trifásica (59-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44358	Captación de sobretensión monofásica (59-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	70 - 576
44360	Retardo de activación de sobretensión monofásica (59-2)	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44362	Configuración de alarma de sobretensión monofásica (59-2)	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44364	Factor de escala de línea baja de sobrecorriente (51-2)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44366	Factor de escala de línea baja de sobretensión (59-2)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44368	Factor de escala de línea baja de subtenensión (27-2)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44370	Histéresis de desequilibrio de fase	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 5
44372	Histéresis de subtenensión trifásica (27-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44374	Histéresis de subtenensión monofásica (27-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44376	Histéresis de sobretensión trifásica (59-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44378	Histéresis de sobretensión monofásica (59-1)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44380	Histéresis de subfrecuencia	Uint32	decihercio	deci	RW	1 - 400
44382	Histéresis de sobre frecuencia	Uint32	decihercio	deci	RW	1 - 400
44384	Histéresis de subtenensión trifásica (27-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44386	Histéresis de subtenensión monofásica (27-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44388	Histéresis de sobretensión trifásica (59-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44390	Histéresis de sobretensión monofásica (59-2)	Uint32	Voltio	N/D	RW	1 - 60
44392	Captación de potencia inversa trifásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	(-500) - 50
44394	Retardo de activación de potencia inversa trifásica	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44396	Configuración de alarma de potencia inversa trifásica	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44398	Histéresis de potencia inversa trifásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	10 - 100
44400	Captación de potencia inversa monofásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	(-500) - 50
44402	Retardo de activación de potencia inversa monofásica	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44404	Configuración de alarma de potencia inversa monofásica	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44406	Histéresis de potencia inversa monofásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	10 - 100
44408	Captación de pérdida de excitación trifásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	(-1500) - 0
44410	Retardo de activación de pérdida de excitación trifásica	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44412	Configuración de alarma de pérdida de excitación trifásica	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44414	Histéresis de pérdida de excitación trifásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	10 - 100
44416	Captación de pérdida de excitación monofásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	(-1500) - 0
44418	Retardo de activación de pérdida de excitación de una fase	Uint32	decisegundo	deci	RW	0 - 300
44420	Configuración de alarma de pérdida de excitación monofásica	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44422	Histéresis de pérdida de excitación monofásica	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	10 - 100
44424	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente trifásica (51-1)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador
44426	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente monofásica (51-1)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44428	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente trifásica (51-2)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador
44430	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente monofásica (51-2)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador
44432	Constante A de curva 51-1	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 600
44434	Constante B de curva 51-1	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 25
44436	Constante C de curva 51-1	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
44438	Constante N de curva 51-1	Flotante	N/D	N/D	RW	0,5 - 2,5
44440	Constante R de curva 51-1	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 30
44442	Constante A de curva 51-2	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 600
44444	Constante B de curva 51-2	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 25
44446	Constante C de curva 51-2	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
44448	Constante N de curva 51-2	Flotante	N/D	N/D	RW	0,5 - 2,5
44450	Constante R de curva 51-2	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 30
44452	Captación de sobrecorriente trifásica (51-3)	UInt32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44454	Dial de tiempo de sobrecorriente trifásica (51-3)	UInt32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000
44456	Curva de sobrecorriente trifásica (51-3)	UInt32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable
44458	Configuración de alarma de sobrecorriente trifásica (51-3)	UInt32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44460	Captación de sobrecorriente monofásica (51-3)	UInt32	centiamperios	centi	RW	18 - 775
44462	Dial de tiempo de sobrecorriente monofásica (51-3)	UInt32	deciunidad	deci	RW	0 - 72000
44464	Curva de sobrecorriente monofásica (51-3)	UInt32	N/D	N/D	RW	0 = Curva S1 1 = Curva S2 2 = Curva L1 3 = Curva L2 4 = Curva D 5 = Curva M 6 = Curva I1 7 = Curva I2 8 = Curva V1 9 = Curva V2 10 = Curva E1 11 = Curva E2 12 = Curva A 13 = Curva B 14 = Curva C 15 = Curva G 16 = Curva F 17 = Programable
44466	Configuración de alarma de sobrecorriente monofásica (51-3)	UInt32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44468	Factor de escala de línea baja de sobrecorriente (51-3)	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	RW	Intervalo
44470	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente trifásica (51-3)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador
44472	Tipo de restablecimiento por sobrecorriente monofásica (51-3)	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Instantáneo 1 = Integrador
44474	Constante A de curva 51-3	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 600
44476	Constante B de curva 51-3	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 25
44478	Constante C de curva 51-3	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 1
44480	Constante N de curva 51-3	Flotante	N/D	N/D	RW	0,5 - 2,5
44482	Constante R de curva 51-3	Flotante	N/D	N/D	RW	0 - 30
44484	Configuración de alarma de cambio de vector 78	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44486	78 Captación de cambio de vector	Int32	Grado	N/D	RW	2 - 90
44488	78 Abrir disyuntor de red principal ante disparo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44490	81 Config alarma ROCOF	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguna 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
44492	81 Captación de ROCOF	Uint32	Hz/segundo	deci	RW	2 - 100
44494	81 Retardo de activación de ROCOF	Uint32	Segundo	mili	RW	0 - 10000
44496	81 Abrir disyuntor de red principal ante disparo - ROCOF	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44498	Factor de escala de frecuencia alterna	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 100

Alarmas

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	RW	Intervalo
44500	Alarma de temp de refrigerante alta habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44502	Umbral de alarma de temp de refrigerante alta	Uint32	Grado F	N/D	RW	100 - 280
44504	Umbral de alarma de temp de refrigerante alta - Sist métrico	Int32	Grado C	N/D	RW	38 - 138
44506	Retardo de activación de alarma de temp de refrigerante alta	Uint32	Segundo	N/D	RW	0 - 150
44508	Presión de aceite baja Alarma habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44510	Presión de aceite baja Umbral de alarma	Uint32	psi (lb/in ²)	deci	RW	29 - 1500
44512	Presión de aceite baja - Sist métrico Umbral de alarma	Uint32	kPa	deci	RW	200 - 10345
44514	Presión de aceite baja Retardo de armado de alarma	Uint32	Segundo	N/D	RW	5 - 60
44516	Alarma de sobrevelocidad habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44518	Umbral de alarma de sobrevelocidad	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	105 - 140
44520	Retardo de activación de alarma de sobrevelocidad	Uint32	milisegundo	mili	RW	0 - 500
44522	Alarma de bajo nivel de combustible habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44524	Umbral de alarma de bajo nivel de combustible	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 100
44526	Retardo de activación de alarma de bajo nivel de combustible	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 30
44528	Prealarma de temp de refrigerante alta habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44530	Umbral de prealarma de temp de refrigerante alta	Uint32	Grado F	N/D	RW	100 - 280
44532	Umbral de prealarma de temp de refrigerante alta - Sist métrico	Int32	Grado C	N/D	RW	38 - 138

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	RW	Intervalo
44534	Prealarma de temp de refrigerante baja habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44536	Umbral de prealarma de temp de refrigerante baja	Uint32	Grado F	N/D	RW	35 - 151
44538	Umbral de prealarma de temp de refrigerante baja - Sist métrico	Int32	Grado C	N/D	RW	2 - 66
44540	Umbral de prealarma de alto nivel de combustible	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 150
44542	Prealarma de alto nivel de combustible habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44544	Retardo de activación de prealarma de alto nivel de combustible	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 30
44546	Prealarma de bajo nivel de combustible habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44548	Umbral de prealarma de bajo nivel de combustible	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	10 - 100
44550	Prealarma de batería baja habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44552	Umbral de prealarma de batería baja	Uint32	decivoltios	deci	RW	60 - 280
44554	Retardo de activación de prealarma de batería baja	Uint32	Segundo	N/D	RW	1 - 10
44556	Prealarma de batería débil habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44558	Umbral de prealarma de batería débil	Uint32	decivoltios	deci	RW	40 - 280
44560	Retardo de activación de prealarma de batería débil	Uint32	Segundo	deci	RW	0 - 100
44562	Prealarma de sobretensión de batería habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44564	Presión de aceite baja Prealarma habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44566	Presión de aceite baja Umbral de prealarma	Uint32	psi (lb/in ²)	deci	RW	29 - 1500
44568	Presión de aceite baja - Sist métrico Umbral de prealarma	Int32	kPa	deci	RW	20 - 10345
44570	Prealarma de sobrecarga de motor 1 habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44572	Umbral de prealarma de sobrecarga de motor 1	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44574	Prealarma de falla de comunicación de la ECU habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44576	Prealarma de DTC activa habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44578	Prealarma de intervalo de mantenimiento habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44580	Umbral de prealarma de intervalo de mantenimiento	Uint32	Hora	N/D	RW	0 - 5000
44582	Retardo de activación de falla del emisor de velocidad	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
44584	Alarma de bajo nivel de refrigerante de la ECU habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44586	Umbral de alarma de bajo nivel de refrigerante de la ECU	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 99
44588	Prealarma de bajo nivel de refrigerante de la ECU habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44590	Umbral de prealarma de bajo nivel de refrigerante de la ECU	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 99
44592	Umbral de alarma de sobretensión de la batería	Int32	decivoltios	deci	RW	120 - 320
44594	Prealarma de sobrecarga de motor 1 Histéresis trifásica	Int32	decivoltios	deci	RW	1 - 10

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44596	Prealarma de sobrecarga de motor 1 Umbral monofásico	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44598	Prealarma de sobrecarga de motor 1 Histéresis monofásica	Int32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 10
44600	Prealarma de sobrecarga de motor 1 Factor de escala de línea baja monofásica	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44602	Prealarma de sobrecarga de motor 2 habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44604	Prealarma de sobrecarga de motor 2 Umbral trifásico	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44606	Prealarma de sobrecarga de motor 2 Histéresis trifásica	Int32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 10
44608	Prealarma de sobrecarga de motor 2 Umbral monofásico	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44610	Prealarma de sobrecarga de motor 2 Histéresis monofásica	Int32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 10
44612	Prealarma de sobrecarga de motor 2 Factor de escala de línea baja monofásica	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44614	Prealarma de sobrecarga de motor 3 habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44616	Prealarma de sobrecarga de motor 3 Umbral trifásico	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44618	Prealarma de sobrecarga de motor 3 Histéresis trifásica	Int32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 10
44620	Prealarma de sobrecarga de motor 3 Umbral monofásico	Int32	Porcentaje	N/D	RW	0 - 200
44622	Prealarma de sobrecarga de motor 3 Histéresis monofásica	Int32	Porcentaje	N/D	RW	1 - 10
44624	Prealarma de sobrecarga de motor 3 Factor de escala de línea baja monofásica	Flotante	N/D	N/D	RW	0,001 - 3
44626	Prealarma de falla de comunicación LSM habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44628	Prealarma de falla de comunicación entre turbogeneradores habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44630	Retardo de activación de prealarma de límite de salida de desvío de AVR	Int32	Segundo	N/D	RW	1 - 15
44632	Prealarma de límite de salida de desvío de AVR habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44634	Retardo de activación de prealarma de límite de salida de desvío de GOV	Int32	Segundo	N/D	RW	1 - 15
44636	Prealarma de límite de salida de desvío de GOV habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44638	Prealarma de ID faltante habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44640	Prealarma de ID repetido habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44642	Prealarma de falla de comunicación CEM habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44644	Prealarma de falla de com AEM habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44646	Prealarma de falla de suma de control habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44648	Alarma de presión de aceite baja (la unidad métrica de presión es bar)	Int32	Bar	deci	RW	2 - 103
44650	Prealarma de presión de aceite baja (la unidad de presión métrica es el bar)	Int32	Bar	deci	RW	2 - 103
44652	Prealarma de falla de sincronización habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44654	Prealarma de falla de cierre de disyuntor habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44656	Prealarma de falla de apertura de disyuntor habilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44658	Monitor de prealarma de falla de cierre de disyuntor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Solo transiciones 1 = Siempre
44660	Monitor de prealarma de falla de apertura de disyuntor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Solo transiciones 1 = Siempre
44662	Prealarma de rotación inversa habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44664	Alarma de nivel bajo del enfriador del Bus CAN	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44666	Histéresis de Alarma de nivel bajo de combustible	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	0-20
44668	Histéresis de Pre-alarma de nivel bajo de combustible	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	0-20
44670	Histéresis de Pre-alarma de nivel alto de combustible	Uint32	Porcentaje	N/D	RW	0-20
44672	Habilitación de prealarmas DEF	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44674	Habilitar prealarmas de hollín	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44676	Habilitar prealarmas de regeneración	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
44678-749	USO FUTURO					

Medición

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44750	Medición de VAB de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44752	Medición de VBC de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44754	Medición de VCA de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44756	Medición de VAN de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44758	Medición de VBN de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44760	Medición de VCN de generador	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44762	Medición de tensión de bus	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44764	Medición de IA de generador	Int32	Amperio	N/D	R	(-32768) - 32767
44766	Medición de IB de generador	Int32	Amperio	N/D	R	(-32768) - 32767
44768	Medición de IC de generador	Int32	Amperio	N/D	R	(-32768) - 32767
44770	Medición de kVA A de generador	Int32	kilovoltamperio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44772	Medición de kVA B de generador	Int32	kilovoltamperio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44774	Medición de kVA C de generador	Int32	kilovoltamperio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44776	Medición de kVA totales de generador	Int32	kilovoltamperio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44778	Medición de kW A de generador	Int32	kilovatio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44780	Medición de kW B de generador	Int32	kilovatio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44782	Medición de kW C de generador	Int32	kilovatio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44784	Medición de kW totales de generador	Int32	kilovatio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44786	Medición de factor de potencia	Flotante	N/D	N/D	R	(-1) - 1
44788	Retraso de FP de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 = adelanto, 1 = retardo
44790	Medición de frecuencia de generador	Flotante	Hercio	N/D	R	45 - 440
44792	Medición de frecuencia de bus	Flotante	Hercio	N/D	R	45 - 440
44794	Fuente de velocidad activa	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Ninguno 1 = MPU 2 = Frecuencia del generador 4 = Bus de la CAN
44796	Medición de velocidad de motor	Uint32	RPM	N/D	R	0 - 65535
44798	Medición de carga de motor	Int32	Porcentaje	N/D	R	(-32768) - 32767
44800	Medición de temperatura de refrigerante	Int32	Grado F	N/D	R	(-32768) - 32767
44802	Medición de presión de aceite	Int32	psi (lb/in ²)	N/D	R	(-32768) - 32767
44804	Medición de tensión de batería	Int32	decivoltio	N/D	R	(-32768) - 32767
44806	Medición de nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	R	(-32768) - 32767
44808	Medición de nivel refrigerante ECU	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 255
44810	Tiempo restante para enfriamiento	Int32	Minuto	N/D	R	(-128) - 127

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44812-13	Medición de alarma	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = Inducción severa de DEF Bit 14 = Código de diagnóstico de problema Bit 15 = Error del sistema de escape Bit 16 = Apagado inesperado Bit 17 = Alarma global Bit 18 = Falla de re arranque auto Bit 19 = Detección de fuga de combustible Bit 20 = Falla del cargador de batería Bit 21 = Falla de transferencia Bit 22 = Bajo nivel de refrigerante Bit 23 = Apagado de ECU Bit 24 = Apagado de emergencia Bit 25 = Sobrearranque Bit 26 = Pérdida de comunicación de la ECU Bit 27 = Falla de emisor global Bit 28 = Bajo nivel de combustible Bit 29 = Presión de aceite baja Bit 30 = Temperatura de refrigerante alta Bit 31 = Sobrevelocidad

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44814-15	Medición de prealarma 1	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Falla de lectura flash en serie Bit 3 = Falla de suma de control Bit 4 = Prealarma global Bit 5 = Fuga del filtro de combustible 2 Bit 6 = Fuga del filtro de combustible 1 Bit 7 = Sobrecarga de kW de motor 3 Bit 8 = Sobrecarga de kW de motor 2 Bit 9 = Falla de MPU Bit 10 = Detección de fuga de combustible Bit 11 = Falla del cargador de batería Bit 12 = Bajo nivel de refrigerante Bit 13 = Falla de apertura del disyuntor de red principal Bit 14 = Falla de cierre del disyuntor de red principal Bit 15 = Falla de sincronización del disyuntor de red principal Bit 16 = Falla de apertura del disyuntor de generador Bit 17 = Falla de cierre del disyuntor de generador Bit 18 = Falla de sincronización del disyuntor de generador Bit 19 = Alto nivel de combustible Bit 20 = Pérdida de comunicación módulo remoto Bit 21 = Sobrecarga de kW de motor Bit 22 = Código de diagnóstico de falla Bit 23 = Pérdida de comunicación de la ECU Bit 24 = Mantenimiento vencido Bit 25 = Sobretensión de la batería Bit 26 = Batería débil Bit 27 = Tensión de batería baja Bit 28 = Temperatura de refrigerante baja Bit 29 = Bajo nivel de combustible Bit 30 = Presión de aceite baja Bit 31 = Temperatura de refrigerante alta

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44816-17	Medición de alarma de <i>mtu</i>	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = Suministro de ECU alto Bit 24 = Red combinada Bit 25 = Sobrevelocidad Bit 26 = Presión de aceite baja Bit 27 = Presión de suministro de combustible baja Bit 28 = Bajo nivel de refrigerante de posenfriador Bit 29 = Temperatura de refrigerante alta Bit 30 = Temperatura de aceite alta Bit 31 = Temperatura de aire de carga alta

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44818-19	Medición de prealarma de <i>mtu</i>	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Tanque de almacenamiento bajo Bit 1 = Tanque de almacenamiento alto Bit 2 = Tanque diario bajo Bit 3 = Tanque diario alto Bit 4 = Temperatura de bobinado de alternador Bit 5 = Ralentí bajo Bit 6 = Velocidad de marcha baja Bit 7 = Velocidad de arranque baja Bit 8 = Falla de cebado Bit 9 = Bajo nivel de refrigerante de aire de carga Bit 10 = Temperatura de combustible alta Bit 11 = Temperatura de escape alta B Bit 12 = Temperatura de escape alta A Bit 13 = Tensión de suministro de ECU baja Bit 14 = Velocidad de motor muy baja Bit 15 = Suministro de tensión alto Bit 16 = Suministro de tensión bajo Bit 17 = Falla de demanda de velocidad Bit 18 = ECU defect Bit 19 = Amarillo combinado Bit 20 = Presión de aceite baja Bit 21 = Presión de suministro de combustible baja Bit 22 = Presión de aire de carga baja Bit 23 = Bajo nivel de refrigerante Bit 24 = Presión de rampa de inyección baja Bit 25 = Presión de rampa de inyección alta Bit 26 = Anulación de apagado Bit 27 = Temperatura de refrigerante alta Bit 28 = Temperatura de aire de carga alta Bit 29 = Temperatura de interenfriador alta Bit 30 = Temperatura de aceite alta Bit 31 = Temperatura de ECU alta

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44820-21	Medición de alarma de falla de emisor	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = Falla del sensor de nivel de refrigerante Bit 27 = Tensión del generador Bit 28 = Nivel de combustible Bit 29 = Temperatura de refrigerante Bit 30 = Presión de aceite Bit 31 = Velocidad

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44822	Estado de protección de generador (El contenido de este registro y 44934 son idénticos.)	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = Disparo de DT/DF de ROC 81 Bit 19 = Disparo de cambio de vector 78 Bit 20 = Sobrecorriente 51-3 Bit 21 = Pérdida de excitación 40Q Bit 22 = Potencia inversa 32 Bit 23 = Sobretensión 59-2 Bit 24 = Subtensión 27-2 Bit 25 = Sobrecorriente 51-2 Bit 26 = Subfrecuencia 81 Bit 27 = Sobre frecuencia 81 Bit 28 = Sobretensión 59-1 Bit 29 = Subtensión 27-1 Bit 30 = Desequilibrio de fase 47 Bit 31 = Sobrecorriente 51-1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44824	Pre-alarmas de protección de generador – Este registro contiene el estado de pre-alarma (es decir, el mismo de DGC-500 y/o DGC-1000) de protección de legado al generador. Este es solo un subconjunto de lo que actualmente contiene la protección del generador DGC-2020. En su lugar se recomienda usar el registro 45596.	UInt32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = Desequilibrio de fase del generador Bit 27 = Sobretensión del generador Bit 28 = Subfrecuencia del generador Bit 29 = Sobrefrecuencia del generador Bit 30 = Subtensión del generador Bit 31 = Sobretensión del generador

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44826	Alarmas de protección de generador – Este registro contiene el estado de alarma (es decir, el mismo de DGC-500 y/o DGC-1000) de protección de legado al generador. Este es solo un subconjunto de lo que actualmente contiene la protección del generador DGC-2020. En su lugar se recomienda usar el registro 45598.	UInt32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = Desequilibrio de fase del generador Bit 27 = Sobretensión del generador Bit 28 = Subfrecuencia del generador Bit 29 = Sobre frecuencia del generador Bit 30 = Subtensión del generador Bit 31 = Sobretensión del generador

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44828-29	Medición de entrada local	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = Entrada 16 Bit 17 = Entrada 15 Bit 18 = Entrada 14 Bit 19 = Entrada 13 Bit 20 = Entrada 12 Bit 21 = Entrada 11 Bit 22 = Entrada 10 Bit 23 = Entrada 9 Bit 24 = Entrada 8 Bit 25 = Entrada 7 Bit 26 = Entrada 6 Bit 27 = Entrada 5 Bit 28 = Entrada 4 Bit 29 = Entrada 3 Bit 30 = Entrada 2 Bit 31 = Entrada 1
44830-31	Medición de salida local	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = Salida de prearranque Bit 18 = Salida de marcha Bit 19 = Salida de arranque Bit 20 = Salida 12 Bit 21 = Salida 11 Bit 22 = Salida 10 Bit 23 = Salida 9 Bit 24 = Salida 8 Bit 25 = Salida 7 Bit 26 = Salida 6 Bit 27 = Salida 5 Bit 28 = Salida 4 Bit 29 = Salida 3 Bit 30 = Salida 2 Bit 31 = Salida 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44832-33	Medición de estado 1	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Solicitud de ralentí Bit 1 = Prueba de luz Bit 2 = Silencio de alarma Bit 3 = Restablecer Bit 4 = Traspaso a frecuencia alterna Bit 5 = Derivación de retardo de arranque Bit 6 = Solicitud de enfriamiento y detención desde lógica Bit 7 = Solicitud de enfriamiento desde lógica Bit 8 = Retardo de arranque externo Bit 9 = Enfriamiento en modo de apagado Bit 10 = Modo FP activo Bit 11 = Modo VAr activo Bit 12 = Cronómetro de enfriamiento activo Bit 13 = Marcha de motor Bit 14 = Detección de fuga de combustible Bit 15 = Falla del cargador de batería Bit 16 = Bajo nivel de refrigerante Bit 17 = Generador falló Bit 18 = Generador estable Bit 19 = Generador inactivo Bit 20 = Bus falló Bit 21 = Bus estable Bit 22 = Bus inactivo Bit 23 = Disyuntor de generador cerrado Bit 24 = Disyuntor de red principal cerrado Bit 25 = Traspaso a conexión en triángulo a tierra Bit 26 = Anulación de parada Bit 27 = Interruptor de transferencia automática Bit 28 = Traspaso a línea baja Bit 29 = Traspaso a CA monofásica Bit 30 = Traspaso a monofásica Bit 31 = Suministro de carga del EPS
44834	Horas para mantenimiento	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 5000
44836	Total horas de marcha de motor acumuladas	Int32	Hora	N/D	R	0 - 1000000
44838	Total minutos de marcha de motor acumulados	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44840	Total horas de marcha de motor cargadas	Int32	N/D	N/D	R	0 - 1000000
44842	Total minutos de marcha de motor cargados	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44844	Total horas de marcha de motor descargadas	Int32	Hora	N/D	R	0 - 1000000
44846	Total minutos de marcha de motor descargados	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44848	Total kWh acumulados	Uint32	kilovatio-hora	N/D	R	0 - 999999999
44850	Total kWm totales	Uint32	kilovatio-minuto	N/D	R	0 - 4294967295

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44852	Mes de fecha de puesta en servicio	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 12
44854	Día de fecha de puesta en servicio	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 31
44856	Año de fecha de puesta en servicio	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 99
44858	Total horas de marcha de motor de sesión	Int32	Hora	N/D	R	0 - 1000000
44860	Total minutos de marcha de motor de sesión	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44862	Horas cargadas de marcha de motor de sesión	Int32	Hora	N/D	R	0 - 1000000
44864	Minutos cargados de marcha de motor de sesión	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44866	Horas descargadas de marcha de motor de sesión	Int32	Hora	N/D	R	0 - 1000000
44868	Minutos descargados de marcha de motor de sesión	Int32	N/D	N/D	R	0 - 59
44870	kWh de sesión	Int32	kilovatio-hora	N/D	R	0 - 999999999
44872	Cantidad acumulada de arranques de motor	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 65535
44874	Mes de fecha de arranque de sesión	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 12
44876	Día de fecha de arranque de sesión	Uint32	N/D	N/D	RW	1 - 31
44878	Año de fecha de arranque de sesión	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 99
44880	Estado del generador	Uint32	N/D	N/D	R	0 = en estado RESTABLECER 1 = en estado LISTO 2 = en estado ARRANQUE 3 = en estado REPOSO 4 = en estado MARCHA 5 = en estado ALARMA 6 = en estado PREARRANQUE 7 = en estado ENFRIAMIENTO 8 = en estado CONEXIÓN 9 = en estado DESCONECTAR 10 = en estado EMISIÓN IMPULSOS 11 = en estado DESCARGA Nota: Los estados del generador se describen en la Sección 3, <i>Descripción del funcionamiento, Estados operativos</i> .

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44882	Estado de contacto	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = Entrada 16 Bit 13 = Entrada 15 Bit 14 = Entrada 14 Bit 15 = Entrada 13 Bit 16 = Entrada 12 Bit 17 = Entrada 11 Bit 18 = Entrada 10 Bit 19 = Entrada 9 Bit 20 = Entrada 8 Bit 21 = Entrada 7 Bit 22 = Entrada 6 Bit 23 = Entrada 5 Bit 24 = Entrada 4 Bit 25 = Entrada 3 Bit 26 = Entrada 2 Bit 27 = Entrada 1 Bit 28 = Reservado Bit 29 = Estop Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa
44884	Imagen de relé principal y auxiliar	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Arranque Bit 1 = Marcha Bit 2 = Prearranque Bit 3 = Reservado Bit 4 = Salida 1 Bit 5 = Salida 2 Bit 6 = Salida 3 Bit 7 = Salida 4 Bit 8 = Salida 5 Bit 9 = Salida 6 Bit 10 = Salida 7 Bit 11 = Salida 8 Bit 12 = Salida 9 Bit 13 = Salida 10 Bit 14 = Salida 11 Bit 15 = Salida 12 Bit 16 = Salida 13 Bit 17 = Salida 14 Bit 18 = Salida 15 Bit 19 = Salida 16 Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa
44886-918	RESERVADO					

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44920-32	USO FUTURO					
44934-35	Medición de estado de protección del generador (El contenido de este registro y el 44822 son idénticos.)	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = Disparo de DT/DF de ROC 81 Bit 19 = Disparo de cambio de vector 78 Bit 20 = Sobrecorriente 51-3 Bit 21 = Pérdida de excitación 40Q Bit 22 = Potencia inversa 32 Bit 23 = Sobretensión 59-2 Bit 24 = Subtensión 27-2 Bit 25 = Sobrecorriente 51-2 Bit 26 = Subfrecuencia 81 Bit 27 = Sobrefrecuencia 81 Bit 28 = Sobretensión 59-1 Bit 29 = Subtensión 27-1 Bit 30 = Desequilibrio de fase 47 Bit 31 = Sobrecorriente 51-1
44936	Datos estad. acumulativos - Total de minutos de marcha	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000
44938	Datos estad. acumulativos - Minutos de marcha cargados	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000
44940	Datos estad. acumulativos - Minutos de marcha descargados	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000
44942	Datos estad. de marcha - Total de minutos de marcha	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000
44944	Datos estad. de marcha - Minutos de marcha cargados	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000
44946	Datos estad. de marcha - Minutos de marcha descargados	Uint32	Minuto	N/D	RW	0 - 60000000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44948-49	Bits de alarmas de LSM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = LSM duplicado Bit 26 = ID repetido Bit 27 = ID faltante Bit 28 = Falla de comunicación LSM Bit 29 = Falla de comunicación entre turbogeneradores Bit 30 = Límite de salida GOV Bit 31 = Límite de salida AVR
44950	Alarma global	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No hay alarmas del sistema en vigencia Bit 1 = Alarma(s) del sistema en vigencia
44952	Prealarma global	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No hay prealarmas del sistema en vigencia Bit 1 = Prealarma(s) del sistema en vigencia

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44954-55	Bits de prealarmas de entradas locales configurables	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = Entrada 16 Bit 17 = Entrada 15 Bit 18 = Entrada 14 Bit 19 = Entrada 13 Bit 20 = Entrada 12 Bit 21 = Entrada 11 Bit 22 = Entrada 10 Bit 23 = Entrada 9 Bit 24 = Entrada 8 Bit 25 = Entrada 7 Bit 26 = Entrada 6 Bit 27 = Entrada 5 Bit 28 = Entrada 4 Bit 29 = Entrada 3 Bit 30 = Entrada 2 Bit 31 = Entrada 1
44956-57	Bits de alarmas de entradas locales configurables	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = Entrada 16 Bit 17 = Entrada 15 Bit 18 = Entrada 14 Bit 19 = Entrada 13 Bit 20 = Entrada 12 Bit 21 = Entrada 11 Bit 22 = Entrada 10 Bit 23 = Entrada 9 Bit 24 = Entrada 8 Bit 25 = Entrada 7 Bit 26 = Entrada 6 Bit 27 = Entrada 5 Bit 28 = Entrada 4 Bit 29 = Entrada 3 Bit 30 = Entrada 2 Bit 31 = Entrada 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44958-59	Bits de estados de elementos configurables	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = Elemento configurable 8 Bit 25 = Elemento configurable 7 Bit 26 = Elemento configurable 6 Bit 27 = Elemento configurable 5 Bit 28 = Elemento configurable 4 Bit 29 = Elemento configurable 3 Bit 30 = Elemento configurable 2 Bit 31 = Elemento configurable 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44960-61	Bits de prealarmas de elementos configurables	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = Elemento configurable 8 Bit 25 = Elemento configurable 7 Bit 26 = Elemento configurable 6 Bit 27 = Elemento configurable 5 Bit 28 = Elemento configurable 4 Bit 29 = Elemento configurable 3 Bit 30 = Elemento configurable 2 Bit 31 = Elemento configurable 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44962-63	Bits de alarmas de elementos configurables	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = Elemento configurable 8 Bit 25 = Elemento configurable 7 Bit 26 = Elemento configurable 6 Bit 27 = Elemento configurable 5 Bit 28 = Elemento configurable 4 Bit 29 = Elemento configurable 3 Bit 30 = Elemento configurable 2 Bit 31 = Elemento configurable 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44964-65	Bits de estados de entradas remotas	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Entrada remota 26 Bit 23 = Entrada remota 25 Bit 24 = Entrada remota 24 Bit 25 = Entrada remota 23 Bit 26 = Entrada remota 22 Bit 27 = Entrada remota 21 Bit 28 = Entrada remota 20 Bit 29 = Entrada remota 19 Bit 30 = Entrada remota 18 Bit 31 = Entrada remota 17
44966-67	Bits de estados de salidas remotas	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = Salida remota 36 Bit 9 = Salida remota 35 Bit 10 = Salida remota 34 Bit 11 = Salida remota 33 Bit 12 = Salida remota 32 Bit 13 = Salida remota 31 Bit 14 = Salida remota 30 Bit 15 = Salida remota 29 Bit 16 = Salida remota 28 Bit 17 = Salida remota 27 Bit 18 = Salida remota 26 Bit 19 = Salida remota 25 Bit 20 = Salida remota 24 Bit 21 = Salida remota 23 Bit 22 = Salida remota 22 Bit 23 = Salida remota 21 Bit 24 = Salida remota 20 Bit 25 = Salida remota 19 Bit 26 = Salida remota 18 Bit 27 = Salida remota 17 Bit 28 = Salida remota 16 Bit 29 = Salida remota 15 Bit 30 = Salida remota 14 Bit 31 = Salida remota 13

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44968-69	Bits de alarmas de CEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = Discrepancia de hardware CEM Bit 30 = CEM duplicado Bit 31 = Falla de comunicación CEM
44970-71	Bits de prealarmas de entradas remotas configurables	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Entrada remota 26 Bit 23 = Entrada remota 25 Bit 24 = Entrada remota 24 Bit 25 = Entrada remota 23 Bit 26 = Entrada remota 22 Bit 27 = Entrada remota 21 Bit 28 = Entrada remota 20 Bit 29 = Entrada remota 19 Bit 30 = Entrada remota 18 Bit 31 = Entrada remota 17

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44972-73	Bits de alarmas de entradas remotas configurables	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Entrada remota 26 Bit 23 = Entrada remota 25 Bit 24 = Entrada remota 24 Bit 25 = Entrada remota 23 Bit 26 = Entrada remota 22 Bit 27 = Entrada remota 21 Bit 28 = Entrada remota 20 Bit 29 = Entrada remota 19 Bit 30 = Entrada remota 18 Bit 31 = Entrada remota 17
44974-75	Bits de alarmas de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = AEM duplicado Bit 31 = Falla de comunicación AEM
44976	Frecuencia de deslizamiento	Int32	Hercio	centi	R	(-32768) - 32767
44978	Ángulo de deslizamiento	Int32	deciunidad	deci	R	(-32768) - 32767

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44980	Diferencia de tensión	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
44982-83	Prealarmas de MDEC	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = Presión diferente de filtro de combustible alta Bit 25 = Prueba de sobrevelocidad encendida Bit 26 = Temperatura ambiente Bit 27 = Temperatura de bobina alta 3 Bit 28 = Temperatura de bobina alta 2 Bit 29 = Temperatura de bobina alta 1 Bit 30 = Entrada de presión alta 2 Bit 31 = Entrada de presión alta 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
44984-85	Estado de <i>mtu</i>	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = Apagado de ECU Bit 21 = Cebado de bomba encendido Bit 22 = Reacción de modo CAN Bit 23 = Temperatura de precalentamiento no alcanzada Bit 24 = Carga de generador encendida Bit 25 = Corte de cilindro Bit 26 = Marcha de motor Bit 27 = Disminución de velocidad Bit 28 = Aumento de velocidad Bit 29 = Modo de falla de demanda de velocidad Bit 30 = Parada externa activa Bit 31 = Traspaso a ECU
44986	Frecuencia del generador	Int32	Hercio	deci	R	0 - 4400
44988	Frecuencia de bus	Int32	Hercio	deci	R	0 - 4400
44990	Factor de potencia	Int32	N/D	centi	R	(-100) - 100
44992	Frecuencia de deslizamiento	Int32	N/D	mili	R	(-450000) -450000
44994	VAB bus	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) – 2147483647
44996	VBC bus	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) – 2147483647
44998	VCA bus	Int32	Voltio	N/D	R	(-2147483648) – 2147483647

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45000-01	Estado de luz de ECU	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Protección Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = Advertencia Bit 4 = Parada Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = Mal funcionamiento Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa

45002	Nota de Estado de luz de DTC: Los bits impares siempre tienen un valor de cero.	Int32	N/D	N/D	R	Los datos en el registro 45002 son datos empaquetados para bits y se muestran a continuación. En realidad, los datos se repiten dos veces. Los bits 0 a 7 y los bits 8 a 15 son idénticos. Bit 0 = Luz de protección Bit 1 = 0 Bit 2 = Luz de advertencia color ámbar Bit 3 = 0 Bit 4 = Luz de parada de color rojo Bit 5 = 0 Bit 6 = Luz indicadora de malfuncionamiento Bit 7 = 0 Bit 8 = Luz de protección Bit 9 = 0 Bit 10 = Luz de advertencia color ámbar Bit 11 = 0 Bit 12 = Luz de parada de color rojo Bit 13 = 0 Bit 14 = Luz indicadora de malfuncionamiento Bit 15 = 0 Los datos en el registro 45002 son datos empaquetados para bits y se muestran a continuación. En realidad, los datos se repiten dos veces. Los bits 0 a 7 y los bits 8 a 15 son idénticos. Bit 0 = Luz de protección Bit 1 = 0 Bit 2 = Luz de advertencia color ámbar Bit 3 = 0 Bit 4 = Luz de parada de color rojo Bit 5 = 0 Bit 6 = Luz indicadora de malfuncionamiento Bit 7 = 0 Bit 8 = Luz de protección Bit 9 = 0 Bit 10 = Luz de advertencia color ámbar Bit 11 = 0 Bit 12 = Luz de parada de color rojo Bit 13 = 0 Bit 14 = Luz indicadora de malfuncionamiento Bit 15 = 0 Los dos bytes en el registro 45003 contienen ceros.

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45004	Cantidad de DTC	Int32	N/D	N/D	R	El Recuento de DTC activo se guarda en el byte inferior del registro 45004. El Recuento de DTC activo previamente se guarda en el byte superior del registro 45004. Los dos bytes en el registro 45005 contienen ceros. El Recuento de DTC activo también está disponible en el registro 45170. Los datos del Recuento de DTC activo previamente también están disponibles en el registro 45172. Para obtener más información, consulte las descripciones de esos registros.
45006-07	Reservado					
45008	Diagnóstico de comunicaciones de la CAN	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = ECU de CAN fuera de línea Bit 1 = Falla de eliminación de DTC activo Bit 2 = Falla de eliminación de DTC previamente activo Bit 3 = Valores de DTC modificados Bit 4 = Falla de comunicación ECU Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = Hardware de CAN aprobada Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa
45010	RESERVADO					
45012	Posición del pedal acelerador de ECU	Uint32	0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	N/D	R	0 % a 100%
45014	Porcentaje de carga de ECU a velocidad actual	Uint32	1%/ganancia de bits, 0 % compensación	N/D	R	0 % a 125%
45016	Porcentaje real de torque del motor de ECU	Uint32	1%/ganancia de bits, - 125% compensación	N/D	R	0 % a 125%
45018	Velocidad del motor de ECU	Uint32	R. p. m. (0,125 r. p. m./ganancia de bits)	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45020	Presión de control de inyección de ECU	Uint32	1/256 MPa/bits, 0 compensación	N/D	R	0 a +251 MPa
45022	Presión de rampa de medición de inyector de ECU	Uint32	1/256 MPa/bits, 0 compensación	N/D	R	0 a +251 MPa
45024	Tiempo de marcha del motor de ECU	Uint32	0,05 h/ganancia de bits, 0 h compensación	N/D	R	0 a +210 554; 060,75 h
45026	Combustible para disparo de ECU	Uint32	0,5 L por ganancia de bits, 0 L compensación	N/D	R	0 a +2 105 540, 608 L
45028	Total de combustible usado de ECU	Uint32	0,5 L por ganancia de bits, 0 L compensación	N/D	R	0 a +2 105 540, 608 L
45030	Temperatura del refrigerante de ECU	Uint32	1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	N/D	R	-40 °C a +210 °C
45032	Temperatura del combustible de ECU	Uint32	1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	N/D	R	-40 °C a +210 °C
45034	Temperatura de aceite del motor de ECU	Uint32	0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	N/D	R	-273 a +1735,0 °C
45036	Temperatura del interenfriador del motor de ECU	Uint32	1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	N/D	R	-40 °C a +210 °C
45038	Presión de suministro de combustible de ECU	Uint32	4 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +1000 kPa
45040	Nivel de aceite del motor de ECU	Uint32	0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	N/D	R	0 % a +100 %
45042	Presión del aceite de ECU	Uint32	4 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +1000 kPa
45044	Presión del refrigerante de ECU	Uint32	2 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +500 kPa
45046	Nivel del refrigerante de ECU	Uint32	0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	N/D	R	0 % a +100 %
45048	Tasa de consumo de combustible de ECU	Uint32	0,05 L por bit, 0 compensación	N/D	R	0 L/h a +3212,75 L/h
45050	Presión barométrica de ECU	Uint32	0,5 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +125 kPa
45052	Temperatura ambiente de ECU	Uint32	0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	N/D	R	-273 a +1735,0 °C
45054	Temperatura de entrada de aire de ECU	Uint32	1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	N/D	R	-40 °C a +210 °C
45056	Presión de arranque de ECU	Uint32	2 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +500 kPa
45058	Temperatura del colector de admisión de ECU	Uint32	1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	N/D	R	-40 °C a +210 °C
45060	Presión diferencial del filtro de aire de ECU	Uint32	0,05 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	N/D	R	0 kPa a +12,5 kPa
45062	Temperatura de gases de escape de ECU	Uint32	0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	N/D	R	-273 a +1735,0 °C
45064	Tensión potencial eléctrica de ECU	Uint32	0,05 V/ganancia de bits, 0 V compensación	N/D	R	0 kW a +3212,75 V
45066	Tensión potencial de batería conmutada de ECU	Uint32	0,05 V/ganancia de bits, 0 V compensación	N/D	R	0 kW a +3212,75 V
45068	Velocidad de ECU en punto 1 de ralentí	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45070	Torque de ECU en punto 1 de ralentí	Uint32	1%/ganancia de bits, -125% compensación	N/D	R	0 % a +125 %
45072	Velocidad de ECU en punto 2 de ralentí	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45074	Torque de ECU en punto 2 de ralentí	Uint32	1%/ganancia de bits, -125% compensación	N/D	R	0 % a +125 %
45076	Velocidad de ECU en punto 3 de ralentí	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45078	Torque de ECU en punto 3 de ralentí	Uint32	1%/ganancia de bits, -125% compensación	N/D	R	0 % a +125 %
45080	Velocidad de ECU en punto 4 de ralentí	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45082	Torque de ECU en punto 4 de ralentí	Uint32	1%/ganancia de bits, -125% compensación	N/D	R	0 % a +125 %

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45084	Velocidad de ECU en punto 5 de ralentí	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45086	Torque de ECU en punto 5 de ralentí	Uint32	1%/ganancia de bits, - 125% compensación	N/D	R	0 % a +125 %
45088	Velocidad de ECU en punto 6 de ralentí alto	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45090	Ganancia de ECU del regulador de velocidad final	Uint32	0,0007813% torq. de ref./rpm por ganancia de bits, 0 compensación	N/D	R	0 % a 50,2 %/r. p. m.
45092	Torque de referencia del motor de ECU	Uint32	1 Nm/ganancia de bits, 0 Nm compensación	N/D	R	0 Nm a 64 255 Nm
45094	Punto 7 de velocidad de anulación de ECU	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.
45096	Límite de tiempo de traspaso de ECU	Uint32	0,1 s/ganancia de bits, 0 s compensación	N/D	R	0 s a 25 s
45098	Límite inferior de velocidad de ECU	Uint32	10 rpm/ganancia de bits, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 2500 r. p. m.
45100	Límite superior de velocidad de ECU	Uint32	10 rpm/ganancia de bits, 0 rpm compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 2500 r. p. m.
45102	Límite inferior de torque de ECU	Uint32	1%/ganancia de bits, - 125% compensación	N/D	R	0 % a 125%
45104	Límite superior de torque de ECU	Uint32	1%/ganancia de bits, - 125% compensación	N/D	R	0 % a 125%
45106	DTC 1 activo	Uint32	N/D	N/D	R	Suponer que 32 bits de datos de DTC están en el registro N y N+1.
45108	DTC 2 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45110	DTC 3 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45112	DTC 4 activo	Uint32	N/D	N/D	R	SPN = (Registro N: más significativo 3 bits * 65536) + (Registro N+1: byte LS * 256) + (Registro N+1: byte MS)
45114	DTC 5 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45116	DTC 6 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45118	DTC 7 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45120	DTC 8 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45122	DTC 9 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45124	DTC 10 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45126	DTC 11 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45128	DTC 12 activo	Uint32	N/D	N/D	R	FMI = Registro N: Bits 8-12
45130	DTC 13 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45132	DTC 14 activo	Uint32	N/D	N/D	R	Recuento de instancias = Registro N: Bits 0 a 6
45134	DTC 15 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45136	DTC 16 activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45138	DTC 1 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45140	DTC 2 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45142	DTC 3 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
41544	DTC 4 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45146	DTC 5 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45148	DTC 6 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45150	DTC 7 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45152	DTC 8 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45154	DTC 9 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45156	DTC 10 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45158	DTC 11 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45160	DTC 12 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45162	DTC 13 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45164	DTC 14 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45166	DTC 15 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	
45168	DTC 16 previamente activo	Uint32	N/D	N/D	R	

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
Notas para el análisis de SPN, FMI y los componentes de Ocurrencia de Conteos del DTC (registros del 45138 al 45168): Permita que NN represente el número de 32 bit representado en los Registros N y N+1, donde N es el registro menos significativo. Podemos extraer el SPN, FMI y conteo de Ocurrencias añadiendo Números Hexadecimales y cambio de bits como se indica abajo. Donde & es una operación Y (AND) de bits, y >> o (or) << es una operación de cambio de bits. "0x" delante de un número indica que está en un formato Hexadecimal (Hex). CONTEO DE OCURRENCIA = $NN \& 0x0000003F$; SPN = $((NN \& 0xFF000000) \gg 24) + ((NN \& 0x00FF0000) \gg 8) + ((NN \& 0x0000E000) \ll 3)$; FMI = $(NN \& 0x00001F00) \gg 8$; ----- Ejemplo: Supongamos que un Registro N contiene el Valor Hexadecimal de 0xE903 y que el Registro N+1 contiene el Valor Hexadecimal 0x68F9. Entonces el número de 32-bit es 0x68F9E903 ya que DGC implementa números de 32 bits primero con el menor registro significativo. Conteo de ocurrencias = $(0x68F9E903 \& 0x0000001F) = 0x00000003$; FMI = $((NN \& 00001F00) \gg 8) = (0x00000900 \gg 8) = 0x00000009$; SPN = $((NN \& 0x0FF000000) \gg 24) + ((NN \& 0x00FF0000) \gg 8) + ((NN \& 0x0000E000) \ll 3)$ $= ((0x68F9E903 \& 0xFF000000) \gg 24) + ((0x68F9E903 \& 0x00E0000) \gg 8) + ((0x68F9E903 \& 0x0000E000) \ll 3)$ $= (0x68000000 \gg 24) + (0x00F90000 \gg 8) + (0x0000E000 \ll 3)$ $= 0x00000068 + 0x0000F900 + 0x00070000$ $= 0x0007F968$ $= 522600$						
45170	Datos de recuento de DTC activos	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 16
45172	Datos de recuento de DTC previamente activos	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 16
45174	Datos de recuento de códigos de falla de <i>mtu</i> activos	Uint32	N/D	N/D	R	0 - 20
45176	Dirección de la unidad ECU del motor	Uint32	N/D	N/D	R	0-254

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45178	Luces ECU Tier 4	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Falla del sistema de escape Bit 23 = Límite de par de torsión Bit 24 = Esperar para arrancar Bit 25 = Temperatura de escape alta Bit 26 = DPF inhibido Bit 27 = Luz DPF Bit 28 = Parada color rojo Bit 29 = Revisar motor Bit 30 = Luz de advertencia color ámbar Bit 31 = DEF

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45180	J1939 Datos de sub máscara de puntos booleanos	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = Temperatura de escape alta Bit 20 = Filtro de combustible Bit 21 = Fuga del filtro de combustible 1 Bit 22 = Estado de inhibición de regeneración de DPF desde el Bus CAN Bit 23 = Estado de inhibición de regeneración de DPF debido al Interruptor Bit 24 = Luz del sistema de escape de Isuzu Bit 25 = Luz en modo de escape de Isuzu Bit 26 = Luz de 'no hay potencia' de Isuzu Bit 27 = Reducción catalítica selectiva (SCR) Inhibición de limpieza debido a Interruptor Bit 28 = Luz de espera para arrancar motor Bit 29 = Estado de precalentamiento del refrigerante del motor Bit 30 = Reacción a restablecimiento de alarma Bit 31 = Apagado
45182	J1939 Economía de combustible instantánea	Uint32	1/512 km/L por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0-125.498046875 Km/litro
45184	J1939 Economía promedio de combustible	Uint32	1/512 km/L por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0-125.498046875 Km/litro
45186	J1939 Luz DPF	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido sólido 4 = Encendido: Parpadeo rápido (1 Hz) Otros reservados
45188	J1939 Tasa promedio de consumo de combustible durante disparo	Uint32	0.05 L/h por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0-3,212.75 L/h
45190	J1939 Presión absoluta del Múltiple de admisión Uno	Uint32	2 kPa por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0-500 kPa
45192	J1939 Nivel de refrigerante del interenfriador	Uint32	0.4 %/ganancia de bits, 0 % desfase (offset)	N/D	R	0-100%
45194	J1939 Velocidad de operación deseada para el motor	Uint32	1/8 RPM por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0-8031,875 RPM
45196	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Solicitado el Par de torsión absoluto	Uint32	1 Nm/ganancia de bits, -32000 desfase (offset)	N/D	R	-32000 - 32000 Nm

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45198	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Estatismo real	Uint32	0.4 %/ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–100%
45200	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Estado del Procedimiento de arranque	Uint32	Dato de campo de bits propietario: Consulte al fabricante del motor para obtener más información	N/D	R	0–4294967295
45202	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Modo de funcionamiento del motor	Uint32	Consulte al fabricante para obtener más información de cada modo operativo.	N/D	R	0 = Modo de operación 1 1 = Modo de operación 2
45204	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Retroalimentación de Demanda de velocidad	Uint32	1/8 RPM por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–8031,875 RPM
45206	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Fuente de Demanda de velocidad	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Demanda de CAN 1 = Arriba/Abajo ECU 2 = CAN Arriba/Abajo 3 = Demanda de velocidad de la ECU Entrada 4 = Reservado 5 = Demanda de velocidad de la ECU Entrada de frecuencia
45208	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Retroalimentación CAN de Demanda de velocidad	Uint32	1/8 RPM por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–8031,875 RPM
45210	J1939 <i>mtu</i> ECU8 SMC Retroalimentación Analógica de Demanda de velocidad	Uint32	1/8 RPM por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–8031,875 RPM
45212	J1939 Porcentaje del nivel del Tanque DEF 1	Uint32	0.4 %/ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–100%
45214	J1939 Porcentaje del nivel del Tanque DEF 2	Uint32	0.4 %/ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–100%
45216	J1939 Nivel de severidad DEF	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Sin advertencia 1 = Nivel bajo de DEF: Luz encendida sólida 4 = DEF gravemente bajo: Luz DEF parpadeante a 1Hz tasa Otros valores son reservados para la asignación SAE
45218	J1939 Nivel de inducción DEF	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Sin inducción 1 = Advertencia DEF 2 = Nivel de advertencia DEF 2 3 = Inducción 4 = Inducción pre-severa 5 = Inducción severa 6 = Anulación temporal de la inducción
45220	J1939 Estado del DPF	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Regeneración no necesaria 1 = Regeneración necesaria: nivel más bajo 2 = Regeneración necesaria: nivel moderado 3 = Regeneración necesaria: nivel más alto 4 = 4 = Hollín críticamente alto 5 = reservados para la asignación SAE 6 = reservados para la asignación SAE 7 = No disponible
45222	J1939 Nivel de Urea (DEF) de Scania	Uint32	0.4% por ganancia de bits, 0 desfase (offset)	N/D	R	0–100 %

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45224	J1939 Estado de inducción del Nivel de Urea (DEF) de Scania	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Nivel correcto de urea 1 = Nivel bajo de urea 2 = Nivel demasiado bajo de urea 3 = Tanque de urea vacío 4-5 Reservado 6 = Error 7 = No disponible
45226	J1939 Estado de inducción de OBD de Scania	Unit32	Datos de parámetros de la ECU sin procesar	N/D	R	0 = Sin inducción 1 = Límite de par activo debido al nivel de urea 2 = Límite de velocidad activo debido al nivel de urea 3 = Límite de par activo debido a la falla de SCR 4 = Límite de velocidad activo debido a la falla de SCR 5-13 Reservado 14 = Error 15 = No disponible
45228	J1939 Temperatura de gas en salida del DPF	Unit32	0.03125 °C/ganancia de bits, -273 °C desfase (offset)	N/D	R	-273 a +1735.0 °C
45230	J1939 ECU Luz ámbar del PGN (Siglas en inglés de 'Número de grupo de parámetros') del DLCC1	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Luz apagada 1 = Luz encendida 2 = Reservado 3 = No disponible
45232	J1939 ECU Luz roja de parada del PGN (Siglas en inglés de 'Número de grupo de parámetros') del DLCC1	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Luz apagada 1 = Luz encendida 2 = Reservado 3 = No disponible
45234	J1939 Luz indicadora de falla de OBD desde el PGN (Siglas en inglés de 'Número de grupo de parámetros') del DLCC1	Unit32	N/D	N/D	R	0 - Luz apagada 1 - Luz encendida 2 - Reservado 3 - No disponible
45236	J1939 Estado de regeneración activa de DPF	Unit32	N/D	N/D	R	0 = No activo 1 = Activo 2 = se necesita regeneración: iniciada automáticamente, regeneración activa inminente 3 = no disponible
45238	J1939 Estado de Regeneración DPF forzada	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Activo: Forzado por interruptor 2 = Activo: Forzado herramienta de servicio 3 = reservados para la asignación SAE 4 = Encendido: Parpadeo rápido (1 Hz) 5 = reservados para la asignación SAE 6 = reservados para la asignación SAE 7 = No disponible
45240	J1939 Reducción catalítica selectiva (SCR) Comando de luz de limpieza	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido: sólido 2 = Reservado para la asignación SAE 3 = Reservados para la asignación SAE 4 = Encendido (On): Parpadeo rápido (1 Hz) 5 = reservados para la asignación SAE 6 = Reservados para la asignación SAE 7 = No disponible

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45242	J1939 Estado de limpieza de la Reducción catalítica selectiva (SCR)	Uint32	N/D	N/D	R	0 = No activo 1 = Activo 2 = Se necesita la limpieza del sistema de Reducción catalítica selectiva (SCR): inminente inicio automático de la limpieza del sistema SCR 3 = No disponible
45244	J1939 Estado de limpieza forzada del SCR	Uint32	N/D	N/D	R	0 = No activo 1 = Activo: Forzado por interruptor 2 = Activo: Forzado herramienta de servicio 3-6 Reservados para la asignación SAE 7 = No disponible
45246	J1939 Severidad de inducción de SCR de Volvo	Uint32	N/D	N/D	R	0 = No activo 1 = Advertencia de inducción 2 = No se utiliza 3 = Reducción activa 4 = Advertencia de reducción pre severa 5 = Reducción pre severa 6 = Anulación temporal de la reducción 7 = No disponible
45248	J1939 Razón de la inducción del SCR Volvo	Uint32	N/D	N/D	R	0 = OK 1 = Nivel de reactivo bajo 2 = Calidad incorrecta 3 = Consumo incorrecto 4 = Alteración 5 = No se utiliza 6 = Error 7 = No disponible
45250	Bus CAN habilitado por datos de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 1
45252	Datos habilitados de DTC	Int32	N/D	N/D	RW	0 - 1
45254	Dirección de origen J1939	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 253
45256	Salida de control ECU	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Controles de relé de combustible 1 - Controles de relé de precalentamiento
45258	Emisión de pulsos habilitada	Uint32	N/D	N/D	RW	1 = Habilitar 2 = Inhabilitar
45260	Tipo de módulo de MDEC	Uint32	N/D	N/D	RW	1 = Módulo CAN 201 2 = Módulo CAN 302 3 = Módulo CAN 303 4 = Módulo CAN 304
45262	Fuente de demanda de velocidad de MDEC	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = CAN analógica 1 = ECU arriba abajo 2 = CAN arriba abajo 3 = ECU analógico 4 = Frecuencia 5 = Sin demanda CAN
45264	Solicitud de régimen del motor MDEC	Uint32	N/D	N/D	RW	25 - 2000
45266	Posición del pedal acelerador de Volvo	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 100
45268	Selección de régimen de Volvo	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Primario 1 = Secundario

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45270	Configuración de detención y arranque de J1939	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Estándar 1 = Volvo Penta 2 = <i>mtu</i> MDEC 3 = <i>mtu</i> ADEC 4 = <i>mtu</i> ECU7 5 = GM 6 = Cummins 7 = <i>mtu</i> Smart Connect 8 = Scania 9 = John Deere 10 = Isuzu 11 = Daimler 12 = Yanmar 13 = Deutz 14 = Woodward PG Plus
45272	Tiempo de estabilización de ECU	Uint32	Milisegundo	Mili	RW	5500–150000
45274	Tiempo de ciclo de pulsos de ECU	Uint32	Minuto	N/D	RW	1–1440
45276	Tiempo de desconexión de ECU	Uint32	Segundo	N/D	RW	1 - 60
45278	Tiempo de conexión de ECU	Uint32	Segundo	N/D	RW	1 - 60
45280	Sobrevelocidad de prueba de solicitud de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45282	Parámetros de cambio de regulador de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 1
45284	Solicitud de cebado de aceite intermitente de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45286	Solicitud de restablecimiento de información de disparo de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45288	Aumento de velocidad de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45290	Disminución de velocidad de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45292	Límite booleano de demanda de velocidad de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45294	Interruptor de modo de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 1000
45296	Ralentí de <i>mtu</i> aumentado	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 1000
45298	Selección de ajuste de parámetro del regulador de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45300	Anulación de vent. de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45302	Cebado de <i>mtu</i> en arranque de motor	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45304	Clasificación CAN <i>mtu</i> SW1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45306	Clasificación CAN <i>mtu</i> SW2	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45308	Inhabilitar corte de cilindro 1 de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45310	Corte de cilindro 2 de <i>mtu</i>	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45312	Datos de tipo de módulo de <i>mtu</i> ECU7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45314	RESERVADO					
45316	Milisegundos de repetición activa de <i>mtu</i> NMT	Int32	Milisegundo	N/D	RW	100 - 500
45318	Datos de habilitación de transmisión de parámetros del generador	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45320	Datos de regeneración manual de DPF	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45322	Datos de regeneración de DPF inhabilitada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45324	Datos de habilitación de transmisión de torque de velocidad de J1939	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Off 1 = RPM Request 2 = Governor Bias Request
45326	Datos del régimen de ralentí del motor	Int32	N/D	N/D	RW	25 - 2000
45328	Habilitar transmisión de parámetro de motor	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45330	Modo de funcionamiento de ENG de SMC de <i>mtu</i> solicitado	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 2
45332	Método de conversión de SPN	Int32	N/D	N/D	RW	1 - 4
45334	Interbloqueo de regeneración de John Deere	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45336	Dirección esperada de la ECU del motor	Uint32	N/D	N/D	RW	0-254
45338	Tipo de Bus CAN del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Estándar 2 = Sens
45340	Tipo de Bus CAN del Cargador de batería 2	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Estándar 2 = Sens
45342	Habilitar Pre alarma de falla de las comunicaciones del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45344	Habilitar Pre alarma de falla de batería del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45346	Habilitar Pre alarma de falla del Cargador, del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45348	Habilitar Pre alarma de CA apagada (Off) del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45350	Habilitar Pre alarma de límite térmico del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45352	Habilitar Pre alarma de alta tensión CC del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45354	Habilitar Pre alarma de baja tensión CC del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45356	Habilitar Pre alarma de baja tensión de Arranque del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45358	Pre alarma de ajustes no válidos del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45360	Pre alarma de falla de una sola unidad del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45362	Habilitar Pre alarma de falla de las comunicaciones del Cargador de batería 2	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45364	Habilitar Pre alarma de falla de batería del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45366	Habilitar Pre alarma de falla del Cargador, del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45368	Habilitar Pre alarma de CA apagada (Off) del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45370	Habilitar Pre alarma de límite térmico del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45372	Habilitar Pre alarma de alta tensión CC del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45374	Habilitar Pre alarma de baja tensión CC del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45376	Habilitar Pre alarma de baja tensión de Arranque del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45378	Pre alarma de ajustes no válidos del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45380	Pre alarma de falla de una sola unidad del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45382	Modo de Arranque de Motor	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Arranque normal de motor solicitado 1 = Arranque rápido de motor solicitado
45384	Habilitación de Suma de chequeo de RPM	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Inhabilitar 1 = Habilitar
45386	Configuración de Comunicaciones generales de control del Generador Cummins	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Propietario 1 = Estándar
45388	Número de ciclos de Yanmar	Uint32	N/D	N/D	RW	1–20
45390	Solicitud de borrado de la memoria Isuzu	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45392	Solicitud en modo de escape de Isuzu	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Apagado 1 = Encendido
45394	Configuración de inicio / parada de CANBus	Int32	N/D	N/D	RW	0 = constante 1 = mientras se inicia o se detiene 2 = Deshabilitado 3 = No implementado
45396	Fuente de velocidad de bits del bus CAN	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Configuración de la ECU 1 = Configuración de usuario
45398	Selección de velocidad de bits del bus CAN	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = 125 kbit 1 = 250 kbit 2 = 500 kbit 3 = 1000 kbit
45400	Dirección de la ECU del motor secundario	Uint32	N/D	N/D	RW	0–254
45402	Selección de combustible	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Combustible diésel 1 = gas natural 2 = Propano líquido 3 = Bicomcombustible, GN o LP
45404	Frecuencia de transmisión del PGN de potencia de CA total	Uint32	N/D	N/D	RW	10 = 10 ms 20 = 20 ms 30 = 30 ms 40 = 40 ms 50 = 50 ms 60 = 60 ms 70 = 70 ms 80 = 80 ms 90 = 90 ms 100 = 100 ms 150 = 150 ms 200 = 200 ms 250 = 250 ms
45406	Habilitación de la suma de verificación del pedal del acelerador Volvo	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Desactivar 1 = Activar
45408–83	USO FUTURO					
45484	Datos de habilitación de transmisión de parám. de bus CAN de reg. de tensión	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Marathon 2 = Basler 3 = J1939
45486	Datos de punto de ajuste de tensión primaria del reg. de tensión en decivoltios	Int32	Deciunidad	Deci	RW	1000–9999990

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45488	Datos de punto de ajuste de tensión alterna del reg. de tensión en decivoltios	Int32	Deciunidad	Deci	RW	1000–9999990
45490	Datos de ancho de banda de ajuste de tensión del reg. de tensión en centivoltios	Int32	Centiunidad	Centi	RW	0 - 3000
45492	Datos de corriente de campo del reg. de tensión en miliamperios	Int32	Miliunidad	Mili	RW	0 - 30000
45494	Datos de punto de codo de UF primario del reg. de tensión en decihercios	Int32	Deciunidad	Deci	RW	400 - 700
45496	Datos de punto de codo de UF alterno del reg. de tensión en decihercios	Int32	Deciunidad	Deci	RW	400 - 700
45498	Pendiente de subfrecuen. del reg. de tensión en centiunidades	Int32	Centiunidad	Centi	RW	100 - 500
45500	Valor de medición de entrada analógica 1	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45502	Valor de medición de entrada analógica 2	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45504	Valor de medición de entrada analógica 3	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45506	Valor de medición de entrada analógica 4	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45508	Valor de medición de entrada analógica 5	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45510	Valor de medición de entrada analógica 6	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45512	Valor de medición de entrada analógica 7	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45514	Valor de medición de entrada analógica 8	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45516	Valor de medición de entrada RTD 1	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45518	Valor de medición de entrada RTD 2	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45520	Valor de medición de entrada RTD 3	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45522	Valor de medición de entrada RTD 4	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45524	Valor de medición de entrada RTD 5	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45526	Valor de medición de entrada RTD 6	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45528	Valor de medición de entrada RTD 7	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45530	Valor de medición de entrada RTD 8	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45532	Valor de medición de entrada de termopar 1	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900
45534	Valor de medición de entrada de termopar 2	Int32	Grado centígrado F	centi	R	(-100000000) – 99999900

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45536-37	Registro 1 de bits de estado de entrada de umbral de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada analógica 6 inferior a 2 Bit 3 = Entrada analógica 6 inferior a 1 Bit 4 = Entrada analógica 6 superior a 2 Bit 5 = Entrada analógica 6 superior a 1 Bit 6 = Entrada analógica 6 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada analógica 5 inferior a 2 Bit 8 = Entrada analógica 5 inferior a 1 Bit 9 = Entrada analógica 5 superior a 2 Bit 10 = Entrada analógica 5 superior a 1 Bit 11 = Entrada analógica 5 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada analógica 4 inferior a 2 Bit 13 = Entrada analógica 4 inferior a 1 Bit 14 = Entrada analógica 4 superior a 2 Bit 15 = Entrada analógica 4 superior a 1 Bit 16 = Entrada analógica 4 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada analógica 3 inferior a 2 Bit 18 = Entrada analógica 3 inferior a 1 Bit 19 = Entrada analógica 3 superior a 2 Bit 20 = Entrada analógica 3 superior a 1 Bit 21 = Entrada analógica 3 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 2 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 2 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 2 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 2 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 2 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 1 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 1 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 1 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 1 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 1 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45538-39	Registro 2 de bits de estado de entrada de umbral de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada de RTD 4 inferior a 2 Bit 3 = Entrada de RTD 4 inferior a 1 Bit 4 = Entrada de RTD 4 superior a 2 Bit 5 = Entrada de RTD 4 superior a 1 Bit 6 = Entrada de RTD 4 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada de RTD 3 inferior a 2 Bit 8 = Entrada de RTD 3 inferior a 1 Bit 9 = Entrada de RTD 3 superior a 2 Bit 10 = Entrada de RTD 3 superior a 1 Bit 11 = Entrada de RTD 3 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 2 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 2 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 2 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 2 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 2 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 1 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 1 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 1 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 1 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 1 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 8 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 8 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 8 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 8 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 8 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 7 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 7 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 7 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 7 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 7 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45540-41	Registro 3 de bits de estado de entrada de umbral de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Termopar 2 inferior a 2 Bit 3 = Termopar 2 inferior a 1 Bit 4 = Termopar 2 superior a 2 Bit 5 = Termopar 2 superior a 1 Bit 6 = Termopar 2 fuera del intervalo Bit 7 = Termopar 1 inferior a 2 Bit 8 = Termopar 1 inferior a 1 Bit 9 = Termopar 1 superior a 2 Bit 10 = Termopar 1 superior a 1 Bit 11 = Termopar 1 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 8 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 8 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 8 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 8 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 8 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 7 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 7 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 7 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 7 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 7 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada de RTD 6 inferior a 2 Bit 23 = Entrada de RTD 6 inferior a 1 Bit 24 = Entrada de RTD 6 superior a 2 Bit 25 = Entrada de RTD 6 superior a 1 Bit 26 = Entrada de RTD 6 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada de RTD 5 inferior a 2 Bit 28 = Entrada de RTD 5 inferior a 1 Bit 29 = Entrada de RTD 5 superior a 2 Bit 30 = Entrada de RTD 5 superior a 1 Bit 31 = Entrada de RTD 5 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45542-43	Registro 4 de bits de estado de entrada de umbral de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = Salida analógica 4 fuera del intervalo Bit 29 = Salida analógica 3 fuera del intervalo Bit 30 = Salida analógica 2 fuera del intervalo Bit 31 = Salida analógica 1 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45544-45	Registro 1 de bits de alarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada analógica 6 inferior a 2 Bit 3 = Entrada analógica 6 inferior a 1 Bit 4 = Entrada analógica 6 superior a 2 Bit 5 = Entrada analógica 6 superior a 1 Bit 6 = Entrada analógica 6 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada analógica 5 inferior a 2 Bit 8 = Entrada analógica 5 inferior a 1 Bit 9 = Entrada analógica 5 superior a 2 Bit 10 = Entrada analógica 5 superior a 1 Bit 11 = Entrada analógica 5 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada analógica 4 inferior a 2 Bit 13 = Entrada analógica 4 inferior a 1 Bit 14 = Entrada analógica 4 superior a 2 Bit 15 = Entrada analógica 4 superior a 1 Bit 16 = Entrada analógica 4 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada analógica 3 inferior a 2 Bit 18 = Entrada analógica 3 inferior a 1 Bit 19 = Entrada analógica 3 superior a 2 Bit 20 = Entrada analógica 3 superior a 1 Bit 21 = Entrada analógica 3 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 2 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 2 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 2 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 2 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 2 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 1 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 1 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 1 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 1 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 1 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45546-47	Registro 2 de bits de alarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada de RTD 4 inferior a 2 Bit 3 = Entrada de RTD 4 inferior a 1 Bit 4 = Entrada de RTD 4 superior a 2 Bit 5 = Entrada de RTD 4 superior a 1 Bit 6 = Entrada de RTD 4 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada de RTD 3 inferior a 2 Bit 8 = Entrada de RTD 3 inferior a 1 Bit 9 = Entrada de RTD 3 superior a 2 Bit 10 = Entrada de RTD 3 superior a 1 Bit 11 = Entrada de RTD 3 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 2 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 2 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 2 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 2 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 2 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 1 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 1 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 1 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 1 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 1 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 8 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 8 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 8 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 8 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 8 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 7 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 7 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 7 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 7 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 7 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45548-49	Registro 3 de bits de alarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Termopar 2 inferior a 2 Bit 3 = Termopar 2 inferior a 1 Bit 4 = Termopar 2 superior a 2 Bit 5 = Termopar 2 superior a 1 Bit 6 = Termopar 2 fuera del intervalo Bit 7 = Termopar 1 inferior a 2 Bit 8 = Termopar 1 inferior a 1 Bit 9 = Termopar 1 superior a 2 Bit 10 = Termopar 1 superior a 1 Bit 11 = Termopar 1 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 8 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 8 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 8 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 8 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 8 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 7 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 7 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 7 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 7 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 7 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada de RTD 6 inferior a 2 Bit 23 = Entrada de RTD 6 inferior a 1 Bit 24 = Entrada de RTD 6 superior a 2 Bit 25 = Entrada de RTD 6 superior a 1 Bit 26 = Entrada de RTD 6 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada de RTD 5 inferior a 2 Bit 28 = Entrada de RTD 5 inferior a 1 Bit 29 = Entrada de RTD 5 superior a 2 Bit 30 = Entrada de RTD 5 superior a 1 Bit 31 = Entrada de RTD 5 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45550-51	Registro 4 de bits de alarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = Salida analógica 4 fuera del intervalo Bit 29 = Salida analógica 3 fuera del intervalo Bit 30 = Salida analógica 2 fuera del intervalo Bit 31 = Salida analógica 1 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45552-53	Registro 1 de bits de prealarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada analógica 6 inferior a 2 Bit 3 = Entrada analógica 6 inferior a 1 Bit 4 = Entrada analógica 6 superior a 2 Bit 5 = Entrada analógica 6 superior a 1 Bit 6 = Entrada analógica 6 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada analógica 5 inferior a 2 Bit 8 = Entrada analógica 5 inferior a 1 Bit 9 = Entrada analógica 5 superior a 2 Bit 10 = Entrada analógica 5 superior a 1 Bit 11 = Entrada analógica 5 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada analógica 4 inferior a 2 Bit 13 = Entrada analógica 4 inferior a 1 Bit 14 = Entrada analógica 4 superior a 2 Bit 15 = Entrada analógica 4 superior a 1 Bit 16 = Entrada analógica 4 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada analógica 3 inferior a 2 Bit 18 = Entrada analógica 3 inferior a 1 Bit 19 = Entrada analógica 3 superior a 2 Bit 20 = Entrada analógica 3 superior a 1 Bit 21 = Entrada analógica 3 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 2 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 2 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 2 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 2 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 2 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 1 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 1 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 1 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 1 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 1 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45554-55	Registro 2 de bits de prealarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Entrada de RTD 4 inferior a 2 Bit 3 = Entrada de RTD 4 inferior a 1 Bit 4 = Entrada de RTD 4 superior a 2 Bit 5 = Entrada de RTD 4 superior a 1 Bit 6 = Entrada de RTD 4 fuera del intervalo Bit 7 = Entrada de RTD 3 inferior a 2 Bit 8 = Entrada de RTD 3 inferior a 1 Bit 9 = Entrada de RTD 3 superior a 2 Bit 10 = Entrada de RTD 3 superior a 1 Bit 11 = Entrada de RTD 3 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 2 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 2 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 2 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 2 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 2 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 1 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 1 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 1 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 1 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 1 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada analógica 8 inferior a 2 Bit 23 = Entrada analógica 8 inferior a 1 Bit 24 = Entrada analógica 8 superior a 2 Bit 25 = Entrada analógica 8 superior a 1 Bit 26 = Entrada analógica 8 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada analógica 7 inferior a 2 Bit 28 = Entrada analógica 7 inferior a 1 Bit 29 = Entrada analógica 7 superior a 2 Bit 30 = Entrada analógica 7 superior a 1 Bit 31 = Entrada analógica 7 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45556-57	Registro 3 de bits de prealarma de umbral de entrada de AEM	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = Termopar 2 inferior a 2 Bit 3 = Termopar 2 inferior a 1 Bit 4 = Termopar 2 superior a 2 Bit 5 = Termopar 2 superior a 1 Bit 6 = Termopar 2 fuera del intervalo Bit 7 = Termopar 1 inferior a 2 Bit 8 = Termopar 1 inferior a 1 Bit 9 = Termopar 1 superior a 2 Bit 10 = Termopar 1 superior a 1 Bit 11 = Termopar 1 fuera del intervalo Bit 12 = Entrada de RTD 8 inferior a 2 Bit 13 = Entrada de RTD 8 inferior a 1 Bit 14 = Entrada de RTD 8 superior a 2 Bit 15 = Entrada de RTD 8 superior a 1 Bit 16 = Entrada de RTD 8 fuera del intervalo Bit 17 = Entrada de RTD 7 inferior a 2 Bit 18 = Entrada de RTD 7 inferior a 1 Bit 19 = Entrada de RTD 7 superior a 2 Bit 20 = Entrada de RTD 7 superior a 1 Bit 21 = Entrada de RTD 7 fuera del intervalo Bit 22 = Entrada de RTD 6 inferior a 2 Bit 23 = Entrada de RTD 6 inferior a 1 Bit 24 = Entrada de RTD 6 superior a 2 Bit 25 = Entrada de RTD 6 superior a 1 Bit 26 = Entrada de RTD 6 fuera del intervalo Bit 27 = Entrada de RTD 5 inferior a 2 Bit 28 = Entrada de RTD 5 inferior a 1 Bit 29 = Entrada de RTD 5 superior a 2 Bit 30 = Entrada de RTD 5 superior a 1 Bit 31 = Entrada de RTD 5 fuera del intervalo

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45558-59	Registro 4 de bits de prealarma de umbral de entrada de AEM	UInt32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = Salida analógica 4 fuera del intervalo Bit 29 = Salida analógica 3 fuera del intervalo Bit 30 = Salida analógica 2 fuera del intervalo Bit 31 = Salida analógica 1 fuera del intervalo
45560	Valor de medición de salida analógica 1	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45562	Valor de medición de salida analógica 2	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45564	Valor de medición de salida analógica 3	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900
45566	Valor de medición de salida analógica 4	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) – 99999900

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45568-69	Bits de estado de umbral de protección configurable	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Protección configurable 8 inferior a 2 Bit 1 = Protección configurable 8 inferior a 1 Bit 2 = Protección configurable 8 superior a 2 Bit 3 = Protección configurable 8 superior a 1 Bit 4 = Protección configurable 7 inferior a 2 Bit 5 = Protección configurable 7 inferior a 1 Bit 6 = Protección configurable 7 superior a 2 Bit 7 = Protección configurable 7 superior a 1 Bit 8 = Protección configurable 6 inferior a 2 Bit 9 = Protección configurable 6 inferior a 1 Bit 10 = Protección configurable 6 superior a 2 Bit 11 = Protección configurable 6 superior a 1 Bit 12 = Protección configurable 5 inferior a 2 Bit 13 = Protección configurable 5 inferior a 1 Bit 14 = Protección configurable 5 superior a 2 Bit 15 = Protección configurable 5 superior a 1 Bit 16 = Protección configurable 4 inferior a 2 Bit 17 = Protección configurable 4 inferior a 1 Bit 18 = Protección configurable 4 superior a 2 Bit 19 = Protección configurable 4 superior a 1 Bit 20 = Protección configurable 3 inferior a 2 Bit 21 = Protección configurable 3 inferior a 1 Bit 22 = Protección configurable 3 superior a 2 Bit 23 = Protección configurable 3 superior a 1 Bit 24 = Protección configurable 2 inferior a 2 Bit 25 = Protección configurable 2 inferior a 1 Bit 26 = Protección configurable 2 superior a 2 Bit 27 = Protección configurable 2 superior a 1 Bit 28 = Protección configurable 1 inferior a 2 Bit 29 = Protección configurable 1 inferior a 1 Bit 30 = Protección configurable 1 superior a 2 Bit 31 = Protección configurable 1 superior a 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45570-71	Bits de alarmas de protección configurable	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Protección configurable 8 inferior a 2 Bit 1 = Protección configurable 8 inferior a 1 Bit 2 = Protección configurable 8 superior a 2 Bit 3 = Protección configurable 8 superior a 1 Bit 4 = Protección configurable 7 inferior a 2 Bit 5 = Protección configurable 7 inferior a 1 Bit 6 = Protección configurable 7 superior a 2 Bit 7 = Protección configurable 7 superior a 1 Bit 8 = Protección configurable 6 inferior a 2 Bit 9 = Protección configurable 6 inferior a 1 Bit 10 = Protección configurable 6 superior a 2 Bit 11 = Protección configurable 6 superior a 1 Bit 12 = Protección configurable 5 inferior a 2 Bit 13 = Protección configurable 5 inferior a 1 Bit 14 = Protección configurable 5 superior a 2 Bit 15 = Protección configurable 5 superior a 1 Bit 16 = Protección configurable 4 inferior a 2 Bit 17 = Protección configurable 4 inferior a 1 Bit 18 = Protección configurable 4 superior a 2 Bit 19 = Protección configurable 4 superior a 1 Bit 20 = Protección configurable 3 inferior a 2 Bit 21 = Protección configurable 3 inferior a 1 Bit 22 = Protección configurable 3 superior a 2 Bit 23 = Protección configurable 3 superior a 1 Bit 24 = Protección configurable 2 inferior a 2 Bit 25 = Protección configurable 2 inferior a 1 Bit 26 = Protección configurable 2 superior a 2 Bit 27 = Protección configurable 2 superior a 1 Bit 28 = Protección configurable 1 inferior a 2 Bit 29 = Protección configurable 1 inferior a 1 Bit 30 = Protección configurable 1 superior a 2 Bit 31 = Protección configurable 1 superior a 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45572-73	Bits de prealarmas de protección configurable	UInt32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Protección configurable 8 inferior a 2 Bit 1 = Protección configurable 8 inferior a 1 Bit 2 = Protección configurable 8 superior a 2 Bit 3 = Protección configurable 8 superior a 1 Bit 4 = Protección configurable 7 inferior a 2 Bit 5 = Protección configurable 7 inferior a 1 Bit 6 = Protección configurable 7 superior a 2 Bit 7 = Protección configurable 7 superior a 1 Bit 8 = Protección configurable 6 inferior a 2 Bit 9 = Protección configurable 6 inferior a 1 Bit 10 = Protección configurable 6 superior a 2 Bit 11 = Protección configurable 6 superior a 1 Bit 12 = Protección configurable 5 inferior a 2 Bit 13 = Protección configurable 5 inferior a 1 Bit 14 = Protección configurable 5 superior a 2 Bit 15 = Protección configurable 5 superior a 1 Bit 16 = Protección configurable 4 inferior a 2 Bit 17 = Protección configurable 4 inferior a 1 Bit 18 = Protección configurable 4 superior a 2 Bit 19 = Protección configurable 4 superior a 1 Bit 20 = Protección configurable 3 inferior a 2 Bit 21 = Protección configurable 3 inferior a 1 Bit 22 = Protección configurable 3 superior a 2 Bit 23 = Protección configurable 3 superior a 1 Bit 24 = Protección configurable 2 inferior a 2 Bit 25 = Protección configurable 2 inferior a 1 Bit 26 = Protección configurable 2 superior a 2 Bit 27 = Protección configurable 2 superior a 1 Bit 28 = Protección configurable 1 inferior a 2 Bit 29 = Protección configurable 1 inferior a 1 Bit 30 = Protección configurable 1 superior a 2 Bit 31 = Protección configurable 1 superior a 1
45574	kVAr A gen	Int32	kVAr	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
45576	kVAr B gen	Int32	kVAr	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
45578	kVAr C gen	Int32	kVAr	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45580	kVAr totales gen	Int32	kVAr	N/D	R	(-2147483648) - 2147483647
45582	USO FUTURO					
45584-85	Estado de relés de control lógico	UInt32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = Relé de control lógico 16 Bit 17 = Relé de control lógico 15 Bit 18 = Relé de control lógico 14 Bit 19 = Relé de control lógico 13 Bit 20 = Relé de control lógico 12 Bit 21 = Relé de control lógico 11 Bit 22 = Relé de control lógico 10 Bit 23 = Relé de control lógico 9 Bit 24 = Relé de control lógico 8 Bit 25 = Relé de control lógico 7 Bit 26 = Relé de control lógico 6 Bit 27 = Relé de control lógico 5 Bit 28 = Relé de control lógico 4 Bit 29 = Relé de control lógico 3 Bit 30 = Relé de control lógico 2 Bit 31 = Relé de control lógico 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45586-87	Módulos de E/S conectados	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = AEM conectado Bit 30 = CEM conectado Bit 31 = LSM conectado
45588	Cambio de vector máx	Int32	N/D	centi	R	0 - 100000
45590	DT/DF máx	Int32	N/D	centi	R	0 - 100000
45592	DT/DF actual	Int32	N/D	centi	R	0 - 100000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45594-95	Medición de estado 2	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = El motor lleva en Marcha 15 minutos o más Bit 9 = Estado de enclavamiento de regeneración desde la unidad de control electrónico (ECU) Bit 10 = Solicitud de regen. manual DPF Bit 11 = Solicitud de inhibición de regen. DPF Bit 12 = Cancelación de tensión alterna 4 Bit 13 = Cancelación de tensión alterna 3 Bit 14 = Cancelación de tensión alterna 2 Bit 15 = Cancelación de tensión alterna 1 Bit 16 = Rotación inversa de bus Bit 17 = Rotación hacia adelante de bus Bit 18 = Rotación inversa de gen Bit 19 = Rotación hacia adelante de gen Bit 20 = Anulación de transiciones cerradas Bit 21 = Inhibición de operación automática del disyuntor Bit 22 = Inhibición de transferencia de falla de alimentación Bit 23 = Retardo de re arranque activo Bit 24 = Cierre de disyuntor de sincronizador correcto Bit 25 = Ángulo de sincronizador correcto Bit 26 = Frecuencia de deslizamiento de sincronizador correcta Bit 27 = Coincidencia de tensión de sincronizador correcta Bit 28 = Sincronizador activo Bit 29 = En paralelo con alimentación Bit 30 = Prueba de falla en red de alimentación principal Bit 31 = Sustituir carga

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45596-97	Estado de prealarma de protección de gen	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = Disparo de DT/DF de ROC 81 Bit 19 = Disparo de cambio de vector 78 Bit 20 = Disparo de sobrecorriente 51-3 Bit 21 = Disparo de pérdida de excitación 40 Bit 22 = Disparo de sobrecarga inversa 32 Bit 23 = Disparo de sobretensión 59-2 Bit 24 = Disparo de subtenensión 27-2 Bit 25 = Disparo de sobrecorriente 51-2 Bit 26 = Disparo de subfrecuencia 81 Bit 27 = Disparo de sobrefrecuencia 81 Bit 28 = Disparo de sobretensión 59-1 Bit 29 = Disparo de subtenensión 27-1 Bit 30 = Disparo de desequilibrio de fase 47 Bit 31 = Disparo de sobrecorriente 51-1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45598-99	Estado de alarma de protección de gen	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = Disparo de DT/DF de ROC 81 Bit 19 = Disparo de cambio de vector 78 Bit 20 = Disparo de sobrecorriente 51-3 Bit 21 = Disparo de pérdida de excitación 40 Bit 22 = Disparo de sobrecarga inversa 32 Bit 23 = Disparo de sobretensión 59-2 Bit 24 = Disparo de subtensión 27-2 Bit 25 = Disparo de sobrecorriente 51-2 Bit 26 = Disparo de subfrecuencia 81 Bit 27 = Disparo de sobrefrecuencia 81 Bit 28 = Disparo de sobretensión 59-1 Bit 29 = Disparo de subtensión 27-1 Bit 30 = Disparo de desequilibrio de fase 47 Bit 31 = Disparo de sobrecorriente 51-1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45600-01	Medición de prealarma 2	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No puede Regen.: Menos de 50 horas desde la última Regen Bit 1 = No puede Regen.: Falla de Enclavamiento Bit 2 = No puede Regen.: Baja temperatura de refrigerante Bit 3 = Regen. completada Bit 4 = Regen. no completada Bit 5 = Confirmar Regeneración Bit 6 = Alteración de DEF Bit 7 = Consumo incorrecto de DEF Bit 8 = Calidad deficiente de DEF Bit 9 = Límite severo de par Bit 10 = Límite de par Bit 11 = Regeneración Forzada por herramienta de servicio Bit 12 = Regeneración forzada por interruptor Bit 13 = Regeneración de DPF activa Bit 14 = DTC Bajo nivel de refrigerante Bit 15 = Falla de retorno Bit 16 = Advertencia DEF Nivel 2 Bit 17 = Advertencia DEF Bit 18 = Rotación inversa de bus Bit 19 = Rotación inversa de gen Bit 20 = Anulación de inducción DEF Bit 21 = Inducción severa DEF Bit 22 = Inducción presevera DEF Bit 23 = Reducción de potencia del motor DEF Bit 24 = Nivel de fluido DEF vacío Bit 25 = Nivel de fluido DEF bajo Bit 26 = Nivel de hollín de DPF extremadamente alto Bit 27 = Nivel de hollín de DPF moderadamente alto Bit 28 = Nivel de hollín de DPF alto Bit 29 = Temperatura de escape alta Bit 30 = Regeneración de DPF inhabilitada Bit 31 = Regeneración de DPF requerida
45602	Datos de configuración de unidades operativas	Int32	N/D	N/D	R	0 – 3
45604	Frecuencia de cambio de datos en kW	Int32	N/D	centi	R	0 – 10000
45606	Datos del administrador del sistema de red del generador	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45608	ID de unidad de red del generador 1	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45610	ID de unidad de red del generador 2	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45612	ID de unidad de red del generador 3	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45614	ID de unidad de red del generador 4	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45616	ID de unidad de red del generador 5	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45618	ID de unidad de red del generador 6	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45620	ID de unidad de red del generador 7	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45622	ID de unidad de red del generador 8	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45624	ID de unidad de red del generador 9	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45626	ID de unidad de red del generador 10	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45628	ID de unidad de red del generador 11	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45630	ID de unidad de red del generador 12	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45632	ID de unidad de red del generador 13	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45634	ID de unidad de red del generador 14	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45636	ID de unidad de red del generador 15	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45638	ID de unidad de red del generador 16	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45640	Cantidad de unidades de red de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 – 16
45642	Datos de entrada de LSM	Int32	centiunidad	centi	R	(-100000000) - 99999900
45644	Cantidad de unidades en línea de red de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 – 16
45646	Capacidad total del sistema en kW de la red de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 – 16777216
45648	Total de kW generados de la red de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 – 16777216
45650	Total de kvar generados de la red de generador	Int32	N/D	N/D	R	0 – 16777216
45652	Retroalimentación de modo de secuenciación desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	-2147483648 – 2147483647
45654	Próxima unidad a arrancar desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45656	Próxima unidad a detener desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	-1 – 255
45658	Cronómetro de arranque 1 seg desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	0 – 32767
45660	Cronómetro de arranque 2 seg desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	0 – 32767
45662	Cronómetro de detención seg desde LSM	Int32	N/D	N/D	R	0 – 32767
45664	Datos de conexión del generador para medición	Int32	N/D	N/D	R	0 = En triángulo 1 = En estrella 2 = 1 Fase AB 3 = 1 Fase AC 4 = En triángulo con conexión a tierra
45666	Datos de conexión del bus para medición	Int32	N/D	N/D	R	0 = 1 Fase AB 1 = 3 Fase 2 = 1 Fase AC
45668	Datos de tensión promedio de línea a línea del generador	Int32	N/D	N/D	R	-2147483648 - 2147483647

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45670	Datos de tensión promedio de línea a neutro del generador	Int32	N/D	N/D	R	-2147483648 - 2147483647
45672	Datos de corriente promedio del generador	Int32	N/D	N/D	R	-2147483648 - 2147483647
45674	Datos de retardo de transferencia restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45676	Datos de retardo de devolución restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45678	Datos de tiempo de transferencia máx. restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45680	Datos de tiempo paralelo máx. restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45682	Datos de retardo de transición abierta restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45684	Datos de tiempo de devolución máx. restante	Int32	N/D	Seg. x 67 a seg.	R	-2147483648 - 2147483647
45686	Datos de capacidad total de kW del sistema de la red del generador	Int32	N/D	N/D	R	-8388608 to 8388607
45688	Datos porcentuales del total de kW generados de la red de generador	Int32	Porcentaje decimal	Deci	R	-8388608 to 8388607
45690	Puntos de Estado del cargador de batería 1	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = Falla de una sola unidad Bit 21 = Ajustes inválidos Bit 22 = Baja Tensión de arranque Bit 23 = Tensión de salida baja Bit 24 = Tensión de salida alta Bit 25 = Límite térmico Bit 26 = CA apagada Bit 27 = Falla del cargador Bit 28 = Falla de la batería Bit 29 = Estado de las comunicaciones del cargador Bit 30 = Config. de cargador detectada por sensor Bit 31 = Comunicaciones del cargador habilitadas

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45692	Prealarmas del cargador de batería 1	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Falla de una sola Unidad Bit 23 = Ajustes no válidos Bit 24 = Baja tensión de arranque Bit 25 = Baja tensión de salida Bit 26 = Alta tensión de salida Bit 27 = Límite térmico Bit 28 = AC Desconectado Bit 29 = Falla de cargador Bit 30 = Falla de batería Bit 31 = Falla de comunicaciones

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45694	Puntos de estado de Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = Falla de una sola Unidad Status Bit 21 = Ajustes no válidos Status Bit 22 = Estado de Baja tensión de Arranque Bit 23 = Estado de Baja tensión de salida Bit 24 = Estado de Alta tensión de salida Bit 25 = Límite térmico Status Bit 26 = Estado CA Apagada Bit 27 = Falla de cargador Status Bit 28 = Estado de falla de batería Bit 29 = Estado de falla de Comunicaciones del Cargador Bit 30 = Config de Cargador detectada por Sensor Bit 31 = Comunicaciones de cargador habilitadas

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45696	Prealarmas del Cargador de batería 2	Int32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = Falla de una sola Unidad Bit 23 = Ajustes no válidos Bit 24 = Baja tensión de Arranque Bit 25 = Baja tension de salida Bit 26 = Alta tension de salida Bit 27 = Límite térmico Bit 28 = AC Desconectado Bit 29 = Falla de cargador Bit 30 = Falla de batería Bit 31 = Falla de comunicaciones
45698	Datos de Resistencia del emisor de temperatura del refrigerante	Int32	N/D	N/D	R	0-5000
45700	Datos de Resistencia del emisor de Presión de aceite	Int32	N/D	N/D	R	0-5000
45702	Datos de Resistencia del emisor de Nivel de combustible	Int32	N/D	N/D	R	0-5000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45704	Yanmar DPF Estado de regeneración	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Estado Desconocido de regeneración de Yanmar Bit 1 = Estado de Pasivo de regeneración de Yanmar Bit 2 = Estado de Asist. de regeneración de Yanmar Bit 3 = Estado de Espera de regeneración de Yanmar Bit 4 = Estado de Restablecim. de regeneración de Yanmar Bit 5 = Regeneración de Yanmar Estacionaria por Estado de Permitir Espera Bit 6 = Regeneración de Yanmar Estacionaria por Estado de Permitir Bit 7 = Regeneración de Yanmar Estacionaria por Estado de Espera de Emergencia Bit 8 = Regeneración de Yanmar Estacionaria por Estado de Emergencia Bit 9 = Estado de Espera de Recuperación de Regeneración de Yanmar Bit 10 = Estado de Recuperación de Regeneración de Yanmar Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45706	Estado de regeneración manual de Yanmar	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Sin Solicitud de regeneración manual Bit 1 = Solicitud de regeneración manual pendiente Bit 2 = Solicitud de regeneración manual en espera de confirmación Bit 3 = Solicitud de regeneración manual en espera de Regeneración estacionaria Bit 4 = Solicitud de regeneración manual abortando Bit 5 = Solicitud de regeneración manual expiró Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45708	Estado del anuncio, del estado de regeneración manual Yanmar	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = Estado de Regeneración ninguno Bit 1 = Estado de Regeneración, Regeneración en progreso Bit 2 = Estado de Regeneración, Regeneración no completada Bit 3 = Estado de Regeneración, Regeneración completada Bit 4 = Estado de Regeneración, Regeneración en progreso Bit 5 = Estado de Regeneración, Regeneración no completada Bit 6 = Estado de Regeneración, Regeneración completada Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45710	Estado de pulso de inhibición de Regeneración Manual Yanmar	Uint32	N/D	N/D	R	Bit 0 = No ocurre generación de pulso de inhibición Bit 1 = Pulso de inhibición evaluado Bit 2 = Pulso de inhibición completo Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = No se usa Bit 12 = No se usa Bit 13 = No se usa Bit 14 = No se usa Bit 15 = No se usa Bit 16 = No se usa Bit 17 = No se usa Bit 18 = No se usa Bit 19 = No se usa Bit 20 = No se usa Bit 21 = No se usa Bit 22 = No se usa Bit 23 = No se usa Bit 24 = No se usa Bit 25 = No se usa Bit 26 = No se usa Bit 27 = No se usa Bit 28 = No se usa Bit 29 = No se usa Bit 30 = No se usa Bit 31 = No se usa

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45712	Medición de prealarma 3	Int32'	N/D	N/D	R	Bit 0 = No se usa Bit 1 = No se usa Bit 2 = No se usa Bit 3 = No se usa Bit 4 = No se usa Bit 5 = No se usa Bit 6 = No se usa Bit 7 = No se usa Bit 8 = No se usa Bit 9 = No se usa Bit 10 = No se usa Bit 11 = Prealarma de nivel de hollín críticamente alto Bit 12 = Prealarma de necesidad de regeneración (nivel más alto) Bit 13 = Prealarma de necesidad de regeneración (nivel medio) Bit 14 = Prealarma de necesidad de regeneración (nivel más bajo) Bit 15 = Prealarma de fallo global del sensor Bit 16 = Prealarma de fallo del sensor de nivel de refrigerante Bit 17 = Prealarma de error en el circuito ATS Bit 18 = Prealarma de códigos de fallo MTU Bit 19 = Calefacción para prealarma de regeneración Bit 20 = Prealarma de agregar carga a Temp DPF baja Bit 21 = Alarma de baja recarga de DEF Isuzu Bit 22 = Prealarma de baja recarga de DEF Isuzu Bit 23 = Prealarma de solicitud de purga forzada de Isuzu Bit 24 = Prealarma de solicitud de purga forzada de la herramienta de servicio Isuzu Bit 25 = Prealarma de modo de escape Bit 26 = Prealarma de error de sistema de escape Bit 27 = Prealarma de purga forzada de SRC Isuzu Bit 28 = Prealarma de purga de SCR Isuzu Bit 29 = Severa inducción de EGR Bit 30 = Nivel bajo de inducción de EGR Bit 31 = Advertencia de inducción de EGR
45714-748	USO FUTURO					
45750	Dirección del dispositivo	Int32	N/D	N/D	RW	(-128) - 127
45752	Parada de emergencia de PC	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Detener 1 = Iniciar
45754	Relé de PC cerrado: Se ejecuta cuando está en modo Automático	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Detener 1 = Iniciar
45756	Imagen de botones de prueba	Uint32	N/D	N/D	RW	0 - 255

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45758-60	RESERVADO					
45762	Número de versión de código incrustado	UInt32	N/D	N/D	R	
45764	Número de versión de código de arranque	Int32	N/D	N/D	R	
45766	Número de modelo	UInt32	N/D	N/D	R	
45768	Número de pieza de código incrustado	UInt32	N/D	N/D	R	

45770	Selección de parámetros de protección configurable 1	Unit32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45772	Histéresis de protección configurable 1	Int32	Porcentaje	deci	RW	0 - 1000
45774	Retardo de armado de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45776	Retardo de activación de umbral 1 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45778	Retardo de activación de umbral 1 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45780	Umbral de protección configurable 1 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45782	Umbral de protección configurable 1 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45784	Umbral de protección configurable 1 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45786	Umbral de protección configurable 1 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45788	Tipo de alarma de protección configurable 1 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45790	Tipo de alarma de protección configurable 1 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45792	Tipo de alarma de protección configurable 1 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45794	Tipo de alarma de protección configurable 1 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

45796	Selección de parámetros de protección configurable 2	Unit32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kVar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45798	Histéresis de protección configurable 2	Int32	Porcentaje	deci	RW	0 - 1000
45800	Retardo de armado de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45802	Retardo de activación de umbral 2 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45804	Retardo de activación de umbral 2 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45806	Umbral de protección configurable 2 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45808	Umbral de protección configurable 2 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45810	Umbral de protección configurable 2 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45812	Umbral de protección configurable 2 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45814	Tipo de alarma de protección configurable 2 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45816	Tipo de alarma de protección configurable 2 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45818	Tipo de alarma de protección configurable 2 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45820	Tipo de alarma de protección configurable 2 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

45822	Selección de parámetros de protección configurable 3	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p, m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45824	Histéresis de protección configurable 3	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000
45826	Retardo de armado de protección configurable 3	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45828	Retardo de activación de umbral 3 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45830	Retardo de activación de umbral 3 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45832	Umbral de protección configurable 3 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45834	Umbral de protección configurable 3 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45836	Umbral de protección configurable 3 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45838	Umbral de protección configurable 3 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45840	Tipo de alarma de protección configurable 3 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45842	Tipo de alarma de protección configurable 3 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45844	Tipo de alarma de protección configurable 3 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45846	Tipo de alarma de protección configurable 3 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

45848	Selección de parámetros de protección configurable 4	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45850	Histéresis de protección configurable 4	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000
45852	Retardo de armado de protección configurable 4	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45854	Retardo de activación de umbral 4 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45856	Retardo de activación de umbral 4 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45858	Umbral de protección configurable 4 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45860	Umbral de protección configurable 4 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45862	Umbral de protección configurable 4 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45864	Umbral de protección configurable 4 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45866	Tipo de alarma de protección configurable 4 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45868	Tipo de alarma de protección configurable 4 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45870	Tipo de alarma de protección configurable 4 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45872	Tipo de alarma de protección configurable 4 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45874	Selección de parámetros de protección configurable 5	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1 82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45876	Histéresis de protección configurable 5	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45878	Retardo de armado de protección configurable 5	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45880	Retardo de activación de umbral 5 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45882	Retardo de activación de umbral 5 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45884	Umbral de protección configurable 5 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-999999900) - 999999900
45886	Umbral de protección configurable 5 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-999999900) - 999999900
45888	Umbral de protección configurable 5 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-999999900) - 999999900
45890	Umbral de protección configurable 5 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-999999900) - 999999900
45892	Tipo de alarma de protección configurable 5 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45894	Tipo de alarma de protección configurable 5 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45896	Tipo de alarma de protección configurable 5 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45898	Tipo de alarma de protección configurable 5 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

45900	Selección de parámetros de protección configurable 6	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45902	Histéresis de protección configurable 6	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000
45904	Retardo de armado de protección configurable 6	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45906	Retardo de activación de umbral 6 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45908	Retardo de activación de umbral 6 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45910	Umbral de protección configurable 6 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45912	Umbral de protección configurable 6 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45914	Umbral de protección configurable 6 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45916	Umbral de protección configurable 6 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45918	Tipo de alarma de protección configurable 6 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45920	Tipo de alarma de protección configurable 6 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45922	Tipo de alarma de protección configurable 6 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45924	Tipo de alarma de protección configurable 6 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

45926	Selección de parámetros de protección configurable 7	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r, p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45928	Histéresis de protección configurable 7	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000
45930	Retardo de armado de protección configurable 7	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45932	Retardo de activación de umbral 7 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45934	Retardo de activación de umbral 7 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45936	Umbral de protección configurable 7 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45938	Umbral de protección configurable 7 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45940	Umbral de protección configurable 7 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45942	Umbral de protección configurable 7 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45944	Tipo de alarma de protección configurable 7 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45946	Tipo de alarma de protección configurable 7 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45948	Tipo de alarma de protección configurable 7 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45950	Tipo de alarma de protección configurable 7 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45952	Selección de parámetros de protección configurable 8	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1 82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada DOC 84 = Temperatura de salida DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
45954	Histéresis de protección configurable 8	Int32	Porcentaje	deci	RW	1 - 1000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
45956	Retardo de armado de protección configurable 8	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
45958	Retardo de activación de umbral 8 de protección configurable 1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45960	Retardo de activación de umbral 8 de protección configurable 2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 9999
45962	Umbral de protección configurable 8 superior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45964	Umbral de protección configurable 8 superior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45966	Umbral de protección configurable 8 inferior a 1	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45968	Umbral de protección configurable 8 inferior a 2	Int32	N/D	centi	RW	(-99999900) - 99999900
45970	Tipo de alarma de protección configurable 8 superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45972	Tipo de alarma de protección configurable 8 superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45974	Tipo de alarma de protección configurable 8 inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45976	Tipo de alarma de protección configurable 8 inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
45978-999	USO FUTURO					
46000	Presión aceite de la transmisión de J1939	Uint32	16 kPa/bit, 0 compensación	N/D	R	0 a +4000 kPa (0 a 580 psi)
46002	Temp. de aceite de la transmisión de J1939	Uint32	0,03125 °C/bit compensación -273 °C	N/D	R	-273 a +1735,0 °C (-459,4 a 3155,0 °F)
46004	Temp. bobinado 1 de J1939	Uint32	1 °C por bit compensación -40 °C	N/D	R	-40 a +210 °C (-40 a 410 °F)
46006	Temp. bobinado 2 de J1939	Uint32	1 °C por bit compensación -40 °C	N/D	R	-40 a +210 °C (-40 a 410 °F)
46008	Temp. bobinado 3 de J1939	Uint32	1 °C por bit compensación -40 °C	N/D	R	-40 a +210 °C (-40 a 410 °F)
46010	Temp. ECU de J1939	Uint32	0,03125 °C/bit compensación -273 °C	N/D	R	-273 a 1734,96875 °C
46012	Presión auxiliar 1 de J1939	Uint32	16 kPa/bit 0 compensación	N/D	R	0 kPa a 4000 kPa
46014	Presión auxiliar 2 de J1939	Uint32	16 kPa/bit 0 compensación	N/D	R	0 kPa a 4000 kPa
46016	Potencia nominal de J1939	Uint32	0,5 kW/bit 0 compensación	N/D	R	0 kW a 32.127,5 kW
46018	Régimen nominal de J1939	Uint32	0,125 rpm/bit 0 compensación	N/D	R	0 r. p. m. a 8.031,875 r. p. m.
46020	Temp. de escape A de J1939	Uint32	0,03125 °C/bit compensación -273 °C	N/D	R	-273 a 1734,96875 °C
46022	Temp. de escape B de J1939	Uint32	0,03125 °C/bit compensación -273 °C	N/D	R	-273 a 1734,96875 °C
46024	Temp. aire de carga de J1939	Uint32	0,03125 °C/bit compensación -273 °C	N/D	R	-273 a 1734,96875 °C

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46026	Código de error de ECU J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 65535
46028	Demanda de velocidad seleccionada de J1939-ADEC	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 - 8031,875
46030	Velocidad de ajuste efectivo de J1939-ADEC	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 - 8031,875
46032	Demanda de velocidad de bus CAN de J1939-ADEC	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 - 8031,875
46034	Demanda de velocidad analógica de J1939-ADEC	Uint32	0,125 rpm/bit, 0 rpm compensación	N/D	R	0 - 8031,875
46036	Fuente de demanda de velocidad de J1939-ADEC	Uint32	0 = ANALÓGICO_CAN, 1 = AUMENTO_DN_ÉCU, 2 = AUMENTO_DN_CAN, 3 = ANALÓGICO_ÉCU, 5 = FRECUENCIA, 7 = SIN_DEMANDA_CAN	N/D	R	0 - 7
46038	Torque especificado de J1939-ADEC	Uint32	1 Nm/bit, 0 compensación	N/D	R	0 kW a 64255 Nm
46040	Motor optimizado de J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 64255
46042	Grado fase de corriente de J1939-ADEC	Uint32	0,0025%/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 % a 160,7375%
46044	Porcentaje de llenado del tanque diario de J1939-ADEC	Uint32	0,4%/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 % a 100%
46046	Porcentaje de llenado del tanque de almacenamiento de J1939-ADEC	Uint32	0,4%/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 4294967295
46048	Cantidad de inyección de J1939-ADEC	Uint32	0,1 mm2 por bit	N/D	R	0 - 429496729,5
46050	Reserva de energía del motor de J1939-ADEC	Uint32	0,001% por bit	N/D	R	0 - 4294967,295
46052	Código de corte del cilindro de J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 4294967295
46054	Campo de bit de secuencia de arranque de J1939-ADEC	Uint32	Datos de bits	N/D	R	0 - 4294967295
46056	Límite inf. de P de aceite lubricante de J1939-ADEC	Uint32	binario activado o desactivado	N/D	R	0 - 1
46058	Límite inf. inf. de P de aceite lubricante de J1939-ADEC	Uint32	binario activado o desactivado	N/D	R	0 - 1
46060	Presión de aire de carga P de J1939-ADEC	Uint32	0,01 mbar/bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,5 mbar
45062	Campo de bit de falla 1 de amp. de energía AL de J1939-ADEC	Uint32	Datos de bits	N/D	R	0 - 4294967295
46064	Campo de bit de falla 2 de amp. de energía AL de J1939-ADEC	Uint32	Datos de bits	N/D	R	0 - 4294967295
46066	FI de bits de salida de transistor AL de J1939-ADEC	Uint32	Datos de bits	N/D	R	0 - 4294967295
46068	RPM árbol levas de J1939-ADEC	Uint32	0,1 rpm/bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 429496729,5 rpm
46070	Consumo diario de combustible de J1939-ADEC	Uint32	0,0001 m3 por bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 429496,7295 m3
46072	Demanda de velocidad de frecuencia de J1939-ADEC	Uint32	0,1 rpm/bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 429496729,5 rpm

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46074	Consumo promedio de combustible durante disparo de J1939-ADEC	Uint32	0,001 L/h/bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 4294967,295 L/h
46076	Pct DBR cantidad de inyección de J1939-ADEC	Uint32	0,01%/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,95 %
46078	Caída real de J1939-ADEC	Uint32	0,001%/bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 4294967,295 %
46080	Nodos en bus CAN de J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 4294967295
46082	Nodos perdidos en bus CAN de J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 4294967295
46084	Tiempo de funcionamiento del disparo de J1939-ADEC	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 4294967295 h
46086	Campo de bits de salida de transistor de J1939-ADEC	Uint32	Datos de bits	N/D	R	0 - 4294967295
46088	Tensión de alimentación eléctrica de ECU L1L de J1939-ADEC	Uint32	0,001 V/bit	N/D	R	0 - 4294967,295
46090	Tensión de alimentación eléctrica de ECU L2L de J1939-ADEC	Uint32	0,001 V/bit	N/D	R	0 - 4294967,295
46092	Tensión de alimentación eléctrica de ECU U1L de J1939-ADEC	Uint32	0,001 V/bit	N/D	R	0 - 4294967,295
46094	Tensión de alimentación eléctrica de ECU U2L de J1939-ADEC	Uint32	0,001 V/bit	N/D	R	0 - 4294967295
46096	Tiempo de ralentí del disparo de J1939-ADEC	Uint32	1 seg. por bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 4294967295 seg.
46098	Límite sup. de T de refrigerante de J1939-ADEC	Uint32	0,01 °C/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,95
46100	Límite sup. sup. de T de refrigerante de J1939-ADEC	Uint32	0,01 °C/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,95
46102	Límite sup. de T de aire de carga de J1939-ADEC	Uint32	0,01 °C/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,95
46104	Límite sup. de T de interenfriador de J1939-ADEC	Uint32	0,01 °C/Bit, 0 compensación	N/D	R	0 - 42949672,95
46106	Nodo Sps de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46108	Tipo de int. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46110	Var de int. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46112	Ed 1 de int. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46114	Ed2 de int. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46116	Rev. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46118	Mod. de int. de J1939-mtu	Uint32	Sin escala ni compensación	N/D	R	0 - 255
46120	J1939-ECU Datos de estado de luz de protección	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento 3 = Parpadeo rápido
46122	J1939-ECU Datos de estado de luz de advertencia	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento 3 = Parpadeo rápido
46124	J1939-ECU Datos de estado de luz roja de parada	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento 3 = Parpadeo rápido

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46126	J1939-ECU Datos de estado de falla	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento 3 = Parpadeo rápido
46128	J1939 Razón de falla de inducción de OBD de Scania	Unit32	N/D	N/D	R	0 = Sin falla 1 = Error de dosificación 2 = Calidad de la Urea 3 = Falla de Monitor 4 = Falla de NOx 5-6 No se utiliza 7 = Error 8-14 No se utiliza 15 = No disponible
46130	J1939 Solicitud de luz DEF de Daimler	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento (1Hz) 3 = Parpadeo rápido (2Hz) 4-13 Reservado 14 = Error 15 = No disponible
46132	J1939 Solicitud de luz del límite de par de Daimler	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento (1Hz) 3 = Parpadeo rápido (2Hz) 4-13 Reservado 14 = Error 15 = No disponible
46134	J1939 Canal 1 Auxiliar de I/O	Uint32	Datos de parámetros de la ECU sin procesar	N/D	R	0-65535. Este es solo un registro con valor de 16 bits que son datos empacados de bits. El uso es específico del fabricante.
46136	J1939 Isuzu Urea (DEF) Nivel del tanque 1	Uint32	0.4 %/ganancia de bits, 0 % desfase (offset)	N/D	R	0-102%
46138	Nivel de inducción de Isuzu J1939	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Operación normal 1 = Advertencia 2 = Inducción temprana 3 = (No definido) 4 = Inducción final
46140	J1939 Isuzu Luz de recarga de DEF	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Luz apagada 1 = Luz encendida
46142	Modo de DPF de Isuzu J1939	Uint32	El modo DPF indica el progreso del Proceso de purga DPF. Para más información consulte al fabricante.	N/D	R	0-999
46144	Estado del modo de regen. de DPF Yanmar J1939	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Operación normal 1 = Asistir Regeneración 2 = Restablecer Regeneración 3 = Regeneración estacionaria 4 = Regeneración de recuperación 5-15 No se utiliza
46146	Bandera de solicitud de regen. de DPF Yanmar J1939	Uint32	N/D	N/D	R	0 = No hay solicitud de Regeneración estacionaria 1 = Solicitud de Regeneración estacionaria por operador por instrucción 2 = Solicitud de Regeneración estacionaria por emergencia 3 = Solicitud de regeneración de recuperación 4-15 No se utiliza
46148	PCT de avance de regen. de DPF Yanmar J1939	Uint32	1 %/ganancia de bits Desfase (offset) 0	N/D	R	0-100%

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46150	Solicitud de limpieza de ceniza DPF Yanmar J1939	Uint32	Datos de parámetros de la ECU sin procesar	N/D	R	0 = Sin solicitud 1 = Solicitud de limpieza de ceniza (Baja prioridad) 2 = Solicitud de limpieza de ceniza (Alta prioridad) 3-15 No se utiliza
46152	Porcentaje de carga de hollín DPF J1939	Uint32	1 %/ganancia de bits 0 desfase (offset)	N/D	R	0-250%
46154	Porcentaje de carga de ceniza DPF J1939	Uint32	1 %/ganancia de bits 0 desfase (offset)	N/D	R	0-250%
46156	J1939 Presión del cárter	Uint32	0.0078125 kPa/ganancia de bits, -250 kPa desfase (offset)	N/D	R	-250 a +251.99 kPa
46158	J1939 Presión diferencial del filtro de combustible	Uint32	2 kPa/bit ganancia, 0 offset	N/D	R	0-500 kPa
46160	J1939 Presión diferencial del filtro de aceite	Uint32	0.5 kPa/bit ganancia, 0 offset	N/D	R	0-125 kPa
46162	J1939 Tensión del cargador de batería 1	Uint32	0.05 Volt/bit 0 Volt desfase (offset)	N/D	R	0-3212.75 V CC
46164	J1939 Corriente del cargador de batería 1	Uint32	0.05Amp/bit 1600 Amp desfase (offset)	N/D	R	-1600.00 - 1612.75 A
46166	J1939 Estado del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Ralentí (Salida apagada Off) 1 = Carga (Refuerzo) 2 = Mantenimiento (Flote) 3-12 No se usa 13 = Falla de la batería 14 = Falla del cargador 15 = Estado no disponible
46168	J1939 Estado de la línea de potencia del Cargador de batería 1	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Falla 1 = OK 2 = Error interno 3 = Estado no disponible
46170	J1939 Tensión del Cargador de batería 2	Uint32	0.05 Volt/Bit 0 Volt desfase (offset)	N/D	R	0-3212.75 V CC
46172	J1939 Corriente del Cargador de batería 2	Uint32	0.05 Amp/Bit 1600 Amp desfase (offset)	N/D	R	-1600.00 - 1612.75 A
46174	J1939 Estado del Cargador de batería 2	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Ralentí (Salida apagada Off) 1 = Carga (Refuerzo) 2 = Mantenimiento (Flote) 3-12 No se usa 13 = Falla de la batería 14 = Falla del cargador 15 = Estado no disponible
46176	J1939 Estado de la línea de potencia del Cargador de batería 2	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Falla 1 = OK 2 = Error interno 3 = Estado no disponible
46178	J1939 Temperatura de la Batería 1	Uint32	1°C/bit 40°C desfase (offset)	N/D	R	-40 - 210°C
46180	J1939 Temperatura de la Batería 2	Uint32	1°C/bit 40°C desfase (offset)	N/D	R	-40 - 210°C
46182	J1939 Estado de la luz ámbar de DPF de Isuzu	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado OFF (operación normal) 1 = Encendido 2 = Parpadeo lento 3 = Parpadeo rápido
46184	J1939 Estado de la luz verde de DPF de Isuzu	Uint32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido On (En Purga automática)
46186	J1939 Temperatura de entrada DOC	Uint32	0.03125°C/bit 273°C desfase (offset)	N/D	R	-275 - 1735°C
46188	J1939 Temperatura de salida DOC	Uint32	0.03125°C/bit 273°C desfase (offset)	N/D	R	-275 - 1735°C
46190	J1939 Porcentaje de terminación Calculada de regeneración Yanmar	Uint32	1% / bit	N/D	R	0-100%
46192	J1939 Presión del múltiple de admisión Yanmar	Uint32	0.1 kPa/bit	N/D	R	0-6425.5 kPa
46194	J1939 Presión del múltiple de escape Yanmar	Uint32	0.1 kPa/bit	N/D	R	0-6425.5 kPa

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46196	Datos de origen del tiempo de ejecución del motor activo	Uint32	N/D	N/D	R	
46198	RPM del motor solicitadas	Uint32	N/D	N/D	R	0-5000
46200	Posición solicitada del pedal Volvo Accel	Flotante	Por ciento	N/D	R	0-5000
46202	Sesgo de velocidad de Cummins solicitado	Flotante	Por ciento	N/D	R	-250 – 250
46204	J1939 Nivel de restricción de Deutz debido al nivel DEF	Int32	N/D	N/D	R	0 = Sin restricción 1 = Nivel 1 (es decir, advertencia < nivel de DEF del 5%, reducción de potencia después de un tiempo de retraso posible) 2 = Reducción de par de nivel 2 Paso 1 (inducción temprana) 3 = Reducción de par de nivel 3 Paso 2 (inducción severa)
46206	Umbral de nivel de tanque DEF de deutz J1939	Int32	N/D	N/D	R	1 = Nivel > Umbral 1 (15%) 2 = Umbral 1 > Nivel > Umbral 2 (10%) 3 = Umbral 2 > Nivel > Umbral 3 (5%) 4 = Umbral 3 Nivel >
46208	J1939 Restricción de Deutz debido a la calidad de DEF	Int32	N/D	N/D	R	0 = Sin restricción 1 = Advertencia de nivel 1, reducción de potencia después de un tiempo de retraso posible 2 = Reducción de par de nivel 2 Paso 1 (inducción temprana) 3 = Reducción de par de nivel 3 Paso 2 (inducción severa)
46210	J1939 Razón de inducción de Deutz	Int32	N/D	N/D	R	0 = Sin incentivo activo 1 = Nivel de reactivo bajo 2 = Calidad incorrecta 3 = Consumo incorrecto (no disponible) 4 = Manipulación 5 = Repuesto (no disponible) 6 = Error (error de hardware): se mostrará como "SF" 7 = No disponible / No compatible (no hay sistema SCR montado) – se mostrará como "NA"
46212	Solicitud de arranque de la ECU	Int32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido
46214	Solicitud de parada de la ECU	Int32	N/D	N/D	R	0 = Apagado 1 = Encendido
46216	Modo de arranque del motor para dosificación	Int32	N/D	N/D	R	0 = Solicitado arranque normal del motor 1 = Solicitado arranque rápido del motor
46218	Modo de apagado del motor	Int32	N/D	N/D	R	0 = Apagado normal 1 = Apagado rápido 2 = Apagado de emergencia
46220-248	RESERVADO					
46250	Segundos del cronómetro 1 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46252	Segundos del cronómetro 2 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46254	Segundos del cronómetro 3 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46256	Segundos del cronómetro 4 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46258	Segundos del cronómetro 5 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46260	Segundos del cronómetro 6 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46262	Segundos del cronómetro 7 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46264	Segundos del cronómetro 8 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46266	Segundos del cronómetro 9 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46268	Segundos del cronómetro 10 de PLC	Int32	Segundo	deci	RW	0 - 18000
46270	Minutos del cronómetro 1 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46272	Minutos del cronómetro 2 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46274	Minutos del cronómetro 3 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46276	Minutos del cronómetro 4 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46278	Minutos del cronómetro 5 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46280	Minutos del cronómetro 6 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46282	Minutos del cronómetro 7 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46284	Minutos del cronómetro 8 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46286	Minutos del cronómetro 9 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46288	Minutos del cronómetro 10 de PLC	UInt32	Minuto	N/D	RW	0 - 250
46290	Horas del cronómetro 1 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46292	Horas del cronómetro 2 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46294	Horas del cronómetro 3 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46296	Horas del cronómetro 4 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46298	Horas del cronómetro 5 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46300	Horas del cronómetro 6 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46302	Horas del cronómetro 7 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46304	Horas del cronómetro 8 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46306	Horas del cronómetro 9 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46308	Horas del cronómetro 10 de PLC	UInt32	Hora	N/D	RW	0 - 250
46310	Tensión máxima de entrada 1 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46312	Corriente máxima de entrada 1 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46314	Tensión mínima de entrada 1 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46316	Corriente mínima de entrada 1 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46318	Parámetro máximo de entrada 1 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46320	Parámetro mínimo de entrada 1 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46322	Histéresis de entrada 1 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46324	Retardo de armado de entrada 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46326	Retardo de activación de entrada 1 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46328	Retardo de activación de entrada 1 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46330	Umbral de entrada 1 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46332	Umbral de entrada 1 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46334	Umbral de entrada 1 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46336	Umbral de entrada 1 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46338	Tipo de alarma de entrada 1 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46340	Tipo de alarma de entrada 1 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46342	Tipo de alarma de entrada 1 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46344	Tipo de alarma de entrada 1 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46346	Tipo de alarma de entrada 1 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46348	Tensión máxima de entrada 2 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46350	Corriente máxima de entrada 2 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46352	Tensión mínima de entrada 2 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46354	Corriente mínima de entrada 2 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46356	Parámetro máximo de entrada 2 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46358	Parámetro mínimo de entrada 2 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46360	Histéresis de entrada 2 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46362	Retardo de armado de entrada 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46364	Retardo de activación de entrada 2 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46366	Retardo de activación de entrada 2 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46368	Umbral de entrada 2 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46370	Umbral de entrada 2 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46372	Umbral de entrada 2 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46374	Umbral de entrada 2 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46376	Tipo de alarma de entrada 2 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46378	Tipo de alarma de entrada 2 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46380	Tipo de alarma de entrada 2 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46382	Tipo de alarma de entrada 2 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46384	Tipo de alarma de entrada 2 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46386	Tensión máxima de entrada 3 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46388	Corriente máxima de entrada 3 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46390	Tensión mínima de entrada 3 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46392	Corriente mínima de entrada 3 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46394	Parámetro máximo de entrada 3 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46396	Parámetro mínimo de entrada 3 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46398	Histéresis de entrada 3 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46400	Retardo de armado de entrada 3 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46402	Retardo de activación de entrada 3 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46404	Retardo de activación de entrada 3 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46406	Umbral de entrada 3 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46408	Umbral de entrada 3 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46410	Umbral de entrada 3 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46412	Umbral de entrada 3 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46414	Tipo de alarma de entrada 3 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46416	Tipo de alarma de entrada 3 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46418	Tipo de alarma de entrada 3 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46420	Tipo de alarma de entrada 3 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46422	Tipo de alarma de entrada 3 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46424	Tensión máxima de entrada 4 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46426	Corriente máxima de entrada 4 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46428	Tensión mínima de entrada 4 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46430	Corriente mínima de entrada 4 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46432	Parámetro máximo de entrada 4 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46434	Parámetro mínimo de entrada 4 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46436	Histéresis de entrada 4 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46438	Retardo de armado de entrada 4 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46440	Retardo de activación de entrada 4 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46442	Retardo de activación de entrada 4 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46444	Umbral de entrada 4 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46446	Umbral de entrada 4 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46448	Umbral de entrada 4 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46450	Umbral de entrada 4 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46452	Tipo de alarma de entrada 4 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46454	Tipo de alarma de entrada 4 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46456	Tipo de alarma de entrada 4 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46458	Tipo de alarma de entrada 4 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46460	Tipo de alarma de entrada 4 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46462 - 46498	USO FUTURO					
46500	Tensión máxima de entrada 5 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46502	Corriente máxima de entrada 5 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46504	Tensión mínima de entrada 5 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46506	Corriente mínima de entrada 5 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46508	Parámetro máximo de entrada 5 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46510	Parámetro mínimo de entrada 5 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46512	Histéresis de entrada 5 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46514	Retardo de armado de entrada 5 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46516	Retardo de activación de entrada 5 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46518	Retardo de activación de entrada 5 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46520	Umbral de entrada 5 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46522	Umbral de entrada 5 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46524	Umbral de entrada 5 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46526	Umbral de entrada 5 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46528	Tipo de alarma de entrada 5 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46530	Tipo de alarma de entrada 5 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46532	Tipo de alarma de entrada 5 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46534	Tipo de alarma de entrada 5 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46536	Tipo de alarma de entrada 5 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46538	Tensión máxima de entrada 6 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46540	Corriente máxima de entrada 6 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46542	Tensión mínima de entrada 6 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46544	Corriente mínima de entrada 6 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46546	Parámetro máximo de entrada 6 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46548	Parámetro mínimo de entrada 6 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46550	Histéresis de entrada 6 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46552	Retardo de armado de entrada 6 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46554	Retardo de activación de entrada 6 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46556	Retardo de activación de entrada 6 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46558	Umbral de entrada 6 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46560	Umbral de entrada 6 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46562	Umbral de entrada 6 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46564	Umbral de entrada 6 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46566	Tipo de alarma de entrada 6 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46568	Tipo de alarma de entrada 6 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46570	Tipo de alarma de entrada 6 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46572	Tipo de alarma de entrada 6 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46574	Tipo de alarma de entrada 6 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46576	Tensión máxima de entrada 7 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46578	Corriente máxima de entrada 7 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46580	Tensión mínima de entrada 7 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46582	Corriente mínima de entrada 7 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46584	Parámetro máximo de entrada 7 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46586	Parámetro mínimo de entrada 7 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46588	Histéresis de entrada 7 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46590	Retardo de armado de entrada 7 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46592	Retardo de activación de entrada 7 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46594	Retardo de activación de entrada 7 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46596	Umbral de entrada 7 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46598	Umbral de entrada 7 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46600	Umbral de entrada 7 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46602	Umbral de entrada 7 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46604	Tipo de alarma de entrada 7 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46606	Tipo de alarma de entrada 7 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46608	Tipo de alarma de entrada 7 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46610	Tipo de alarma de entrada 7 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46612	Tipo de alarma de entrada 7 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46614	Tensión máxima de entrada 8 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46616	Corriente máxima de entrada 8 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46618	Tensión mínima de entrada 8 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 - 100
46620	Corriente mínima de entrada 8 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 - 200
46622	Parámetro máximo de entrada 8 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46624	Parámetro mínimo de entrada 8 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46626	Histéresis de entrada 8 de AEM	Int32	Porcentaje decimal	deci	RW	0 – 1000
46628	Retardo de armado de entrada 8 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46630	Retardo de activación de entrada 8 umbral 1 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46632	Retardo de activación de entrada 8 umbral 2 de AEM	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46634	Umbral de entrada 8 de AEM superior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46636	Umbral de entrada 8 de AEM superior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46638	Umbral de entrada 8 de AEM inferior a 1	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46640	Umbral de entrada 8 de AEM inferior a 2	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46642	Tipo de alarma de entrada 8 de AEM superior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46644	Tipo de alarma de entrada 8 de AEM superior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46646	Tipo de alarma de entrada 8 de AEM inferior a 1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46648	Tipo de alarma de entrada 8 de AEM inferior a 2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46650	Tipo de alarma de entrada 8 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46652	Tensión máxima de salida 1 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46654	Corriente máxima de salida 1 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46656	Tensión mínima de salida 1 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46658	Corriente mínima de salida 1 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46660	Parámetro máximo de salida 1 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46662	Parámetro mínimo de salida 1 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46664	Selección de parámetros de salida 1 de AEM	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1 82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada del DOC 84 = Temperatura de salida del DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
46666	Tipo de alarma de salida 1 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46668	Retardo de salida 1 de AEM fuera del intervalo	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46670	Tensión máxima de salida 2 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46672	Corriente máxima de salida 2 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46674	Tensión mínima de salida 2 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46676	Corriente mínima de salida 2 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46678	Parámetro máximo de salida 2 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46680	Parámetro mínimo de salida 2 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46682	Selección de parámetros de salida 2 de AEM	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1 82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada del DOC 84 = Temperatura de salida del DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
46684	Tipo de alarma de salida 2 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46686	Retardo de salida 2 de AEM fuera del intervalo	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46688	Tensión máxima de salida 3 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46690	Corriente máxima de salida 3 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46692	Tensión mínima de salida 3 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46694	Corriente mínima de salida 3 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46696	Parámetro máximo de salida 3 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46698	Parámetro mínimo de salida 3 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46700	Selección de parámetros de salida 3 de AEM	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite 1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión 58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Número de Unidades 69 = % de Nivel DEF del Tanque 1 70 = % de Nivel DEF del Tanque 2 71 = Capacidad en kW del sistema Fuera de línea 72 = Porcentaje de kW totales generados del Sistema 73 = Temperatura de salida de gas DPF 74 = Presión del cárter 75 = Presión diferencial del filtro de combustible 76 = Presión diferencial del filtro de aceite 77 = Tensión del cargador de batería 1 78 = Corriente del Cargador de batería 1 79 = Tensión del Cargador de batería 2 80 = Corriente del Cargador de Batería 2 81 = Temperatura de Batería 1 82 = Temperatura de Batería 2 83 = Temperatura de entrada del DOC 84 = Temperatura de salida del DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
46702	Tipo de alarma de salida 3 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46704	Retardo de salida 3 de AEM fuera del intervalo	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46706	Tensión máxima de salida 4 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46708	Corriente máxima de salida 4 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46710	Tensión mínima de salida 4 de AEM	Int32	decivoltio	deci	RW	0 – 100
46712	Corriente mínima de salida 4 de AEM	Int32	miliamperios × 10	deci	RW	40 – 200
46714	Parámetro máximo de salida 4 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46716	Parámetro mínimo de salida 4 de AEM	Int32	centiunidad	centi	RW	(-100000000) – 99999900
46718	Selección de parámetros de salida 4 de AEM	Uint32	N/D	N/D	RW	0 = Presión de aceite

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						1 = Temperatura de refrigerante 2 = Tensión de la batería 3 = r. p. m. 4 = Nivel de combustible 5 = VAB del generador 6 = VBC del generador 7 = VCA del generador 8 = VAN del generador 9 = VBN del generador 10 = VCN del generador 11 = Frecuencia del bus 12 = Tensión del bus 13 = Frecuencia del generador 14 = PF del generador 15 = IA del generador 16 = IB del generador 17 = IC del generador 18 = kW A 19 = kW B 20 = kW C 21 = kW totales 22 = kVA A 23 = kVA B 24 = kVA C 25 = kVA totales 26 = Entrada analógica 1 27 = Entrada analógica 2 28 = Entrada analógica 3 29 = Entrada analógica 4 30 = Entrada analógica 5 31 = Entrada analógica 6 32 = Entrada analógica 7 33 = Entrada analógica 8 34 = Entrada de RTD 1 35 = Entrada de RTD 2 36 = Entrada de RTD 3 37 = Entrada de RTD 4 38 = Entrada de RTD 5 39 = Entrada de RTD 6 40 = Entrada de RTD 7 41 = Entrada de RTD 8 42 = Termopar 1 43 = Termopar 2 44 = Presión de suministro de combustible 45 = kvar A 46 = kvar B 47 = kvar C 48 = kvar totales 49 = Presión de rampa de medición de inyector 50 = Total de combustible usado 51 = Temperatura de combustible 52 = Temperatura de aceite del motor 53 = Temperatura del interenfriador del motor 54 = Presión de refrigerante 55 = Tasa de consumo de combustible 56 = Presión de arranque 57 = Temperatura del colector de admisión

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
						58 = Temperatura del aire de carga 59 = Porcentaje de carga de motor 60 = VAB del bus 61 = VBC del bus 62 = VCA del bus 63 = Porcentaje de carga en kW 64 = Cantidad de unidades en línea 65 = Capacidad del sistema en kW 66 = kW totales generados por el sistema 67 = kvar totales generados por el sistema 68 = Number of Units 69 = DEF Tank 1 Level % 70 = DEF Tank 2 Level % 71 = System Offline kW Capacity 72 = System Total Generated kW Percent 73 = DPF Outlet Gas Temperature 74 = Crankcase Pressure 75 = Fuel Filter Differential Pressure 76 = Oil Filter Differential Pressure 77 = Battery Charger 1 Voltage 78 = Battery Charger 1 Current 79 = Battery Charger 2 Voltage 80 = Battery Charger 2 Current 81 = Battery 1 Temperature 82 = Battery 2 Temperature 83 = Temperatura de entrada del DOC 84 = Temperatura de salida del DOC 85 = Presión diferencial de la válvula de mariposa 1 86 = Presión de suministro de combustible gaseoso 87 = Nivel de aceite del motor
46720	Tipo de alarma de salida 4 de AEM fuera del intervalo	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
46722	Retardo de salida 4 de AEM fuera del intervalo	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46724 - 46748	USO FUTURO					
46750	Tipo de configuración de entrada 1 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46752	Retardo de entrada 1 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46754	Solo con motor en marcha de entrada 1 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46756	Tipo de configuración de entrada 2 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46758	Retardo de entrada 2 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46760	Solo con motor en marcha de entrada 2 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46762	Tipo de configuración de entrada 3 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46764	Retardo de entrada 3 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46766	Solo con motor en marcha de entrada 3 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46768	Tipo de configuración de entrada 4 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46770	Retardo de entrada 4 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46772	Solo con motor en marcha de entrada 4 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46774	Tipo de configuración de entrada 5 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46776	Retardo de entrada 5 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46778	Solo con motor en marcha de entrada 5 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46780	Tipo de configuración de entrada 6 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46782	Retardo de entrada 6 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46784	Solo con motor en marcha de entrada 6 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46786	Tipo de configuración de entrada 7 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46788	Retardo de entrada 7 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46790	Solo con motor en marcha de entrada 7 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46792	Tipo de configuración de entrada 8 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46794	Retardo de entrada 8 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46796	Solo con motor en marcha de entrada 8 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46798	Tipo de configuración de entrada 9 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46800	Retardo de entrada 9 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46802	Solo con motor en marcha de entrada 9 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46804	Tipo de configuración de entrada 10 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46806	Retardo de entrada 10 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46808	Solo con motor en marcha de entrada 10 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46810	Tipo de configuración de entrada 11 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46812	Retardo de entrada 11 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46814	Solo con motor en marcha de entrada 11 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46816	Tipo de configuración de entrada 12 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46818	Retardo de entrada 12 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46820	Solo con motor en marcha de entrada 12 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46822	Tipo de configuración de entrada 13 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46824	Retardo de entrada 13 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46826	Solo con motor en marcha de entrada 13 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46828	Tipo de configuración de entrada 14 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46830	Retardo de entrada 14 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46832	Solo con motor en marcha de entrada 14 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46834	Tipo de configuración de entrada 15 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46836	Retardo de entrada 15 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46838	Solo con motor en marcha de entrada 15 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46840	Tipo de configuración de entrada 16 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46842	Retardo de entrada 16 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46844	Solo con motor en marcha de entrada 16 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46846	Tipo de configuración de entrada 17 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46848	Retardo de entrada 17 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46850	Solo con motor en marcha de entrada 17 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46852	Tipo de configuración de entrada 18 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46854	Retardo de entrada 18 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46856	Solo con motor en marcha de entrada 18 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46858	Tipo de configuración de entrada 19 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46860	Retardo de entrada 19 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46862	Solo con motor en marcha de entrada 19 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46864	Tipo de configuración de entrada 20 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46866	Retardo de entrada 20 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46868	Solo con motor en marcha de entrada 20 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46870	Tipo de configuración de entrada 21 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46872	Retardo de entrada 21 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46874	Solo con motor en marcha de entrada 21 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46876	Tipo de configuración de entrada 22 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46878	Retardo de entrada 22 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46880	Solo con motor en marcha de entrada 22 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46882	Tipo de configuración de entrada 23 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46884	Retardo de entrada 23 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46886	Solo con motor en marcha de entrada 23 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46888	Tipo de configuración de entrada 24 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46890	Retardo de entrada 24 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46892	Solo con motor en marcha de entrada 24 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46894	Tipo de configuración de entrada 25 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46896	Retardo de entrada 25 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46898	Solo con motor en marcha de entrada 25 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46900	Tipo de configuración de entrada 26 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46902	Retardo de entrada 26 de configuración de usuario	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46904	Solo con motor en marcha de entrada 26 de configuración de usuario	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46906	Entrada de contacto de ATS	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46908	Retardo de ATS	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46910	Solo con motor en marcha de ATS	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46912	Entrada de contacto de anulación de parada	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46914	Retardo de anulación de parada	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46916	Solo con motor en marcha de anulación de parada	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46918	Entrada de contacto de bajo nivel de refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46920	Tipo de configuración de bajo nivel de refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46922	Retardo de bajo nivel de refrigerante	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46924	Solo con motor en marcha de bajo nivel de refrigerante	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46926	Entrada de contacto de carga de batería en falla	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46928	Tipo de configuración de carga de batería en falla	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46930	Retardo de carga de batería en falla	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46932	Solo con motor en marcha de carga de batería en falla	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46934	Entrada de contacto de detección de fuga de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46936	Tipo de configuración de detección de fuga de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma
46938	Retardo de detección de fuga de combustible	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46940	Solo con motor en marcha de detección de fuga de combustible	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46942	Entrada de contacto de traspaso a conexión monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46944	Retardo de traspaso a conexión monofásica	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46946	Solo con motor en marcha de traspaso a conexión monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46948	Entrada de contacto de traspaso a detección de CA monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46950	Retardo de traspaso a detección de CA monofásica	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
46952	Solo con motor en marcha de traspaso a detección de CA monofásica	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46954	Entrada de contacto de línea alta/baja	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46956	Retardo de línea alta/baja	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46958	Solo con motor en marcha de línea alta/baja	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
46960	Entrada de contacto de anulación de conexión delta a tierra	Int32	N/D	N/D	RW	-1 = Ninguno 0 = Entrada 1 1 = Entrada 2 2 = Entrada 3 3 = Entrada 4 4 = Entrada 5 5 = Entrada 6 6 = Entrada 7 7 = Entrada 8 8 = Entrada 9 9 = Entrada 10 10 = Entrada 11 11 = Entrada 12 12 = Entrada 13 13 = Entrada 14 14 = Entrada 15 15 = Entrada 16
46962	Retardo de anulación de conexión delta a tierra	Int32	Segundo	N/D	RW	0 – 300
46964	Solo con motor en marcha de anulación de conexión delta a tierra	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Siempre 1 = Solo con motor en marcha
47000	Histéresis de AEM1 RTD1	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47002	Retardo de armado de AEM1 RTD1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47004	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47006	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47008	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD1	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47010	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD1	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47012	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD1	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47014	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD1	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47016	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47018	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47020	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47022	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47024	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47026	Histéresis de AEM1 RTD2	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47028	Retardo de armado de AEM1 RTD2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47030	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47032	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD2	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47034	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD2	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47036	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD2	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47038	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD2	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47040	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD2	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47042	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47044	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47046	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47048	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47050	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD2	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47052	Histéresis de AEM1 RTD3	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47054	Retardo de armado de AEM1 RTD3	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47056	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD3	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47058	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD3	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47060	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD3	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47062	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD3	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47064	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD3	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47066	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD3	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47068	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD3	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47070	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD3	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47072	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD3	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47074	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD3	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47076	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD3	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47078	Histéresis de AEM1 RTD4	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47080	Retardo de armado de AEM1 RTD4	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47082	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD4	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47084	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD4	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47086	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD4	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47088	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD4	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47090	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD4	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47092	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD4	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47094	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD4	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47096	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD4	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47098	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD4	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47100	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD4	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47102	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD4	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47104	Histéresis de AEM1 RTD5	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47106	Retardo de armado de AEM1 RTD5	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47108	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD5	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47110	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD5	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47112	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD5	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47114	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD5	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47116	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD5	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47118	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD5	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47120	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD5	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47122	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD5	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47124	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD5	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47126	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD5	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47128	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD5	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47130	Histéresis de AEM1 RTD6	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47132	Retardo de armado de AEM1 RTD6	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47134	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD6	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47136	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD6	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47138	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD6	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47140	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD6	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47142	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD6	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47144	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD6	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47146	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD6	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47148	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD6	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47150	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD6	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47152	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD6	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47154	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD6	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47156	Histéresis de AEM1 RTD7	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47158	Retardo de armado de AEM1 RTD7	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47160	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD7	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47162	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD7	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47164	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD7	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47166	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD7	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47168	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD7	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47170	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD7	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47172	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47174	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47176	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47178	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47180	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD7	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47182	Histéresis de AEM1 RTD8	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47184	Retardo de armado de AEM1 RTD8	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47186	Retardo de activación de Umbral 1 de AEM1 RTD8	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47188	Retardo de activación de Umbral 2 de AEM1 RTD8	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 2
47190	Umbral superior a 1 de AEM1 RTD8	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47192	Umbral superior a 2 de AEM1 RTD8	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47194	Umbral inferior a 1 de AEM1 RTD8	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47196	Umbral inferior a 2 de AEM1 RTD8	Int32	Grado F	N/D	RW	-58 - 482
47198	Tipo de alarma superior a 1 de AEM1 RTD8	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47200	Tipo de alarma superior a 2 de AEM1 RTD8	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47202	Tipo de alarma inferior a 1 de AEM1 RTD8	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47204	Tipo de alarma inferior a 2 de AEM1 RTD8	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47206	Tipo de alarma fuera de intervalo de AEM1 RTD8	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47208-48	RESERVADO					
47250	Histéresis de termopar 1 AEM1	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47252	Retardo de armado de termopar 1 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47254	Retardo de activación de Umbral 1 de termopar 1 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47256	Retardo de activación de Umbral 2 de termopar 1 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47258	Umbral superior a 1 de termopar 1 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47260	Umbral superior a 2 de termopar 1 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47262	Umbral inferior a 1 de termopar 1 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47264	Umbral inferior a 2 de termopar 1 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47266	Tipo de alarma superior a 1 de termopar 1 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47268	Tipo de alarma superior a 2 de termopar 1 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47270	Tipo de alarma inferior a 1 de termopar 1 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47272	Tipo de alarma inferior a 2 de termopar 1 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47274	Tipo de alarma fuera de intervalo de termopar 1 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47276	Histéresis de termopar 2 AEM1	Int32	Porcentaje decimal	Deci	RW	0 - 1000
47278	Retardo de armado de termopar 2 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47280	Retardo de activación de Umbral 1 de termopar 2 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47282	Retardo de activación de Umbral 2 de termopar 2 AEM1	Int32	Segundo	N/D	RW	0 - 300
47284	Umbral superior a 1 de termopar 2 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47286	Umbral superior a 2 de termopar 2 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47288	Umbral inferior a 1 de termopar 2 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47290	Umbral inferior a 2 de termopar 2 AEM1	Int32	Grado F	N/D	RW	32 - 2507
47292	Tipo de alarma superior a 1 de termopar 2 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47294	Tipo de alarma superior a 2 de termopar 2 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47296	Tipo de alarma inferior a 1 de termopar 2 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47298	Tipo de alarma inferior a 2 de termopar 2 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47300	Tipo de alarma fuera de intervalo de termopar 2 AEM1	Int32	N/D	N/D	RW	0 = Ninguno 1 = Alarma 2 = Prealarma 3 = Solo estado
47302–498	USO FUTURO					
47500	AEM Entrada analógica 1, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47502	AEM Entrada analógica 1, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47504	AEM Entrada analógica 1, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47506	AEM Entrada analógica 1, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47508	AEM Entrada analógica 1, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47510	AEM Entrada analógica 2, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47512	AEM Entrada analógica 2, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47514	AEM Entrada analógica 2, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47516	AEM Entrada analógica 2, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47518	AEM Entrada analógica 2, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47520	AEM Entrada analógica 3, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47522	AEM Entrada analógica 3, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47524	AEM Entrada analógica 3, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47526	AEM Entrada analógica 3, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47528	AEM Entrada analógica 3, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47530	AEM Entrada analógica 4, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47532	AEM Entrada analógica 4, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47534	AEM Entrada analógica 4, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47536	AEM Entrada analógica 4, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47538	AEM Entrada analógica 4, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos
47540	AEM Entrada analógica 5, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0–600 recuentos = 0–300 segundos

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47542	AEM Entrada analógica 5, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47544	AEM Entrada analógica 5, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47546	AEM Entrada analógica 5, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47548	AEM Entrada analógica 5, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47550	AEM Entrada analógica 6, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47552	AEM Entrada analógica 6, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47554	AEM Entrada analógica 6, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47556	AEM Entrada analógica 6, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47558	AEM Entrada analógica 6, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47560	AEM Entrada analógica 7, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47562	AEM Entrada analógica 7, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47564	AEM Entrada analógica 7, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47566	AEM Entrada analógica 7, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47568	AEM Entrada analógica 7, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47570	AEM Entrada analógica 8, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47572	AEM Entrada analógica 8, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47574	AEM Entrada analógica 8, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47576	AEM Entrada analógica 8, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47578	AEM Entrada analógica 8, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47580	AEM Entrada RTD 1, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47582	AEM Entrada RTD 1, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47584	AEM Entrada RTD 1, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47586	AEM Entrada RTD 1, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47588	AEM Entrada RTD 1, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47590	AEM Entrada RTD 2, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47592	AEM Entrada RTD 2, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47594	AEM Entrada RTD 2, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47596	AEM Entrada RTD 2, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47598	AEM Entrada RTD 2, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47600	AEM Entrada RTD 3, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47602	AEM Entrada RTD 3, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47604	AEM Entrada RTD 3, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47606	AEM Entrada RTD 3, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47608	AEM Entrada RTD 3, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47610	AEM Entrada RTD 4, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47612	AEM Entrada RTD 4, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47614	AEM Entrada RTD 4, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47616	AEM Entrada RTD 4, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47618	AEM Entrada RTD 4, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47620	AEM Entrada RTD 5, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47622	AEM Entrada RTD 5, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47624	AEM Entrada RTD 5, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47626	AEM Entrada RTD 5, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47628	AEM Entrada RTD 5, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47630	AEM Entrada RTD 6, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47632	AEM Entrada RTD 6, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47634	AEM Entrada RTD 6, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47636	AEM Entrada RTD 6, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47638	AEM Entrada RTD 6, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47640	AEM Entrada RTD 7, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47642	AEM Entrada RTD 7, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47644	AEM Entrada RTD 7, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47646	AEM Entrada RTD 7, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47648	AEM Entrada RTD 7, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47650	AEM Entrada RTD 8, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47652	AEM Entrada RTD 8, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47654	AEM Entrada RTD 8, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47656	AEM Entrada RTD 8, retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47658	AEM Entrada RTD 8, retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47660	AEM Termopar Entrada 1, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47662	AEM Termopar Entrada 1, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47664	AEM Termopar Entrada 1, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47666	AEM Termopar Entrada 1, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47668	AEM Termopar Entrada 1, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47670	AEM Termopar Entrada 2, Medición de retardo de armado	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47672	AEM Termopar Entrada 2, Medición de retardo de activación superior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47674	AEM Termopar Entrada 2, Medición de retardo de activación inferior a 1	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47676	AEM Termopar Entrada 2, Medición de retardo de activación superior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47678	AEM Termopar Entrada 2, Medición de retardo de activación inferior a 2	Uint32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47680	Medición del retardo de activación de la Salida Analógica AEM 1	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47682	Medición del retardo de activación de la Salida Analógica 2 AEM	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47684	Medición del retardo de activación de la Salida Analógica 3 AEM	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47686	Medición del retardo de activación de la Salida Analógica 4 AEM	Int32	N/D	Seg. * 2	R	0-600 recuentos = 0-300 segundos
47688	27-1 Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47690	27-1 Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos
47692	27-2 Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47694	27-2 Medición del retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos
47696	59-1 Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47698	59-1 Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos
47700	59-2 Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47702	59-2 Medición del retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos
47704	47 Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47706	47 Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos
47708	81O Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-9230 recuentos = 0-300 segundos
47710	81O Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0-923 recuentos = 0-30 segundos

Registro	Descripción	Tipo	Unidades	Factor de escala	R/W	Intervalo
47712	81U Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–9230 recuentos = 0–300 segundos
47714	81U Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–923 recuentos = 0–30 segundos
47716	32R Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–9230 recuentos = 0–300 segundos
47718	32R Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–923 recuentos = 0–30 segundos
47720	40Q Medición de Retardo de armado	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–9230 recuentos = 0–300 segundos
47722	40Q Medición del Retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–923 recuentos = 0–30 segundos
47724	ROCOF Medición del retardo de activación	Uint32	N/D	Seg. * 67	R	0–666 recuentos = 0–10
47726	Medición de temporizador previo al arranque	Int32	Segundo	Deci	R	0–300
47728	Medición de temporizador de arranque	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47730	Restablecimiento del temporizador de arranque	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47732	Medición del temporizador de retardo de re-arranque	Int32	Segundo	Deci	R	0–1200
47734	Medición de temporizador de enfriamiento	Uint32	Segundo	Deci	R	0–36000
47736	Medición del temporizador de re-arranque automático	Uint32	Segundo	N/D	R	0–1800
47738	Medición del temporizador de falla del emisor de temp. de enfriam.	Int32	Segundo	Deci	R	0–18000
47740	Medición del temporizador de falla del emisor de Presión de aceite	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47742	Medición del temporizador de falla del emisor de Nivel de aceite	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47744	Medición del temporizador de falla del emisor de detección de Tensión	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47746	Medición del temporizador de falla del emisor de Velocidad	Int32	Segundo	Deci	R	0–3000
47748	Medición del temporizador de falla del sincronizador	Int32	N/D	Seg. * 30.76923	R	0–18462 recuentos = 0–600 segundos
47750	Datos de segundos transcurridos de sesión del Ejercitador del generador	Uint32	Segundo	N/D	R	0–4294967295
47752	Datos de segundos al siguiente arranque del Ejercitador del generador	Uint32	Segundo	N/D	R	0–4294967295
47754	Datos de duración de sesión del Ejercitador del generador	Uint32	Segundo	N/D	R	0–4294967295
47758	Valor del parámetro de protección configurable 1	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47760	Valor del parámetro de protección configurable 2	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47762	Valor del parámetro de protección configurable 3	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47764	Valor del parámetro de protección configurable 4	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47766	Valor del parámetro de protección configurable 5	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47768	Valor del parámetro de protección configurable 6	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900
47770	Valor del parámetro de protección configurable 7	Int32	N/D	Centi	R	–99999900–99999900

Tabla de parámetros heredados del DGC-500 y el DGC-1000

El DGC-2020 asigna todos los parámetros heredados que anteriormente estaban asociados con el DGC-500 y el DGC-1000 en el espacio de dirección del registro de retención (40000 a 41999). La dirección de consulta N tendrá acceso al registro de retención N+1. El formato de fecha es dato de tipo entero, a menos que se identifique de otra manera en la columna de formato de fecha.

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40001-18	RESERVADO				
AJUSTES DE PARÁMETROS					
40019	Parada de emergencia	0-1	R W	0 =Apagado 1 =Detención	
40020	Arranque/detención remoto: Se ejecuta cuando está en modo Automático	0-1	R W	0 =Detención 1 =Arranque	
40021-22	RESERVADO				
PARÁMETROS DEL SISTEMA					
40023	Conexión predeterminada del generador	0-2	R W	0=L-L trifásico 1=L-N trifásico 2=A-B monofásico	
40024	Nivel de NFPA	0-2	R W	0 = Apagado 1 = Nivel 1 2 = Nivel 2	
40025	RESERVADO				
40026	r. p. m. nominal del motor	25-3600	R W		r. p. m.
40027	Cantidad de dientes del volante	50-500	R W		
40028	Régimen nominal del grupo electrógeno en kW	25-9999	R W		kilovatio
40029	Tiempo de enfriamiento en vacío	0-60	R W		Minutos
TENSIÓN PRIMARIA DE TT DEL GENERADOR					
40030	Tensión (a)	1-15 000	R W	DP	Voltios de CA × 10 000
40031	Tensión (b)		R W	DP	Voltios de CA
TENSIÓN SECUNDARIA DE PT DEL GENERADOR					
40032	Tensión	1-480	R W		Voltios de CA
CORRIENTE PRIMARIA DE CT DEL GENERADOR					
40033	Corriente	1-5000	R W		Amperios de CA
ALARMA DE BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE					
40034	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40035	Umbral	2-50	R W		% de llenado del tanque
PREALARMA DE BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE					
40036	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40037	Umbral	10-100	R W		% de llenado del tanque
PREALARMA DE BAJA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40038	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40039	Umbral	32-150	R W		Grados F
PREALARMA DE SOBRETENSIÓN DE BATERÍA					
40040	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40041	RESERVADO				
PREALARMA DE INTERVALO DE MANTENIMIENTO					
40042	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40043	Umbral	0-5000	R W		Horas
PREALARMA DE SOBRECARGA DE KW DEL MOTOR					
40044	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40045	Umbral	95-140	R W		% del valor nominal
PREALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40046	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40047	Umbral	100-280	R W		Grados F
PREALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40048	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40049	Umbral	3-100	R W		psi
PREALARMA DE BAJA TENSIÓN DE BATERÍA					
40050	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40051	Umbral	60-120 (12 V) 120-240 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40052	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
PREALARMA DE TENSIÓN DE BATERÍA DÉBIL					
40053	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40054	Umbral	40-80 (12 V) 80-160 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40055	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
40056-59	RESERVADO				
ALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40060	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40061	Umbral	100-280	R W		Grados F
40062	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	60	R W		Segundos
ALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40063	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40064	Umbral	3-100	R W		psi
40065	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	5-15	R W		Segundos
ALARMA DE SOBREVELOCIDAD					
40066	Habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40067	Umbral	105-140	R W		% del valor nominal
40068	Retardo de tiempo de activación de alarma	0-500	R W		milisegundos
40069-71	RESERVADO				
PARÁMETROS DE ARRANQUE					
40072	Estilo de arranque	0-1	R W	0 = Continuo 1 = Cíclico	
40073	Cantidad de ciclos de arranque	1-7	R W		
40074	Tiempo de arranque de ciclo	5-15	R W		Segundos
40075	Tiempo de arranque continuo	1-60	R W		Segundos
40076	Límite de desconexión de arranque	10-100	R W		% del valor nominal
40077	Retardo de prearranque	0-30	R W		Segundos
SUPERVISIÓN DEL SISTEMA					
40078	Tiempo para enfriamiento restante	0-60	R		Minutos
40079	RESERVADO				
40080	Fuentes de señal de velocidad activa	1-4	R	0 = Ninguno 1 = MPU 2 = Frec gen 4 = Bus de la CAN	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40081	Código de alarma de falla de emisor	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = Alta temperatura de refrigerante b1 = Presión de aceite b2 = Nivel de combustible b3 = Activación magnética b4 = Detección de tensión del generador b5 = Falla de cargador de batería b6 = Falla de emisor de nivel de refrigerante b7 no se utiliza	
40082	Códigos de alarma	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0=Alarma de alta temperatura de refrigerante b1=Alarma de nivel bajo de refrigerante b2=Alarma de nivel bajo de combustible b3=Alarma de parada de emergencia b4=Alarma de falla de emisor global b5 = Alarma de sobre-arranque b6=Alarma de sobre velocidad b7=Alarma de presión baja de aceite b8=Alarma de pérdida de comunicación de la ECU b9= Alarma de apagado inesperado de BP b10=Alarma de detección de fuga de combustible b11=Alarma de falla de cargador de batería	
40083	Códigos de prealarma	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = Alta temperatura de refrigerante b1 = Baja temperatura de refrigerante b2 = Batería débil b3 = Bajo nivel de batería b4 = Sobretensión de batería b5 = Falla de cargador de batería b6 = Intervalo de mantenimiento b7 = Sobrecarga del motor La Rev. 3.04 incorporó: b8 = DTC b9 = Falla de CAN	
40084	Códigos de prealarma, grupo 2	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = Baja presión de aceite b1 = Bajo nivel de combustible b2 = Falla de activación magnética b3 = Falla de emisor de nivel de combustible b4 = Entrada aux. 1 b5 = Entrada aux. 2 b6 = Entrada aux. 3 b7 = Entrada aux. 4	
40085	Temperatura del refrigerante del motor		R		Grados F
40086	Presión de aceite del motor		R		psi
40087	Tensión de batería		R		0,1 voltios de CC
40088	Nivel de combustible		R		% de llenado del tanque
40089	Tiempo restante hasta el mantenimiento		R		Horas
40090	Tiempo de marcha acumulado del motor (a)		R W	DP	Minutos × 10 000
40091	Tiempo de marcha acumulado del motor (b)		R W	DP	Minutos
40092	Actualmente no se utiliza		R W	DP	
40093	Actualmente no se utiliza		R W	DP	
40094	Velocidad del motor (a)		R	DP	r. p. m. × 10 000
40095	Velocidad del motor (b)		R	DP	r. p. m.
40096	Carga del motor (a)		R	DP	
40097	Carga del motor (b)		R	DP	% de la carga nominal
SUPERVISIÓN DEL GENERADOR					

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40098	Tensión de valor eficaz de fase a-b (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40099	Tensión de valor eficaz de fase a-b (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40100	Tensión de valor eficaz de fase b-c (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40101	Tensión de valor eficaz de fase b-c (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40102	Tensión de valor eficaz de fase c-a (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40103	Tensión de valor eficaz de fase c-a (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40104	Tensión de valor eficaz de fase a-n (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40105	Tensión de valor eficaz de fase a-n (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40106	Tensión de valor eficaz de fase b-n (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40107	Tensión de valor eficaz de fase b-n (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40108	Tensión de valor eficaz de fase c-n (a)		R	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40109	Tensión de valor eficaz de fase c-n (b)		R	DP	Voltios de valor eficaz
40110	Corriente de valor eficaz de fase a		R		Amperios de valor eficaz
40111	Corriente de valor eficaz de fase b		R		Amperios de valor eficaz
40112	Corriente de valor eficaz de fase c		R		Amperios de valor eficaz
40113	Potencia aparente de fase a (a)		R	DP	kVA × 10 000
40114	Potencia aparente de fase a (b)		R	DP	kVA
40115	Potencia aparente de fase b (a)		R	DP	kVA × 10 000
40116	Potencia aparente de fase b (b)		R	DP	kVA
40117	Potencia aparente de fase c (a)		R	DP	kVA × 10 000
40118	Potencia aparente de fase c (b)		R	DP	kVA
40119	Potencia aparente trifásica (a)		R	DP	kVA × 10 000
40120	Potencia aparente trifásica (b)		R	DP	kVA
40121	Potencia de fase a (a)		R	DP	Kilovatio × 10 000
40122	Potencia de fase a (b)		R	DP	Kilovatio
40123	Potencia de fase b (a)		R	DP	Kilovatio × 10 000
40124	Potencia de fase b (b)		R	DP	Kilovatio
40125	Potencia de fase c (a)		R	DP	Kilovatio × 10 000
40126	Potencia de fase c (b)		R	DP	Kilovatio
40127	Potencia trifásica (a)		R	DP	Kilovatio × 10 000
40128	Potencia trifásica (b)		R	DP	Kilovatio
40129	kWh trifásicos totales (a)		R W	TP	kWh × 10 000 × 10 000
40130	kWh trifásicos totales (b)		R W	TP	kWh × 10 000
40131	kWh trifásicos totales (x)		R W	TP	kWh
40132	Factor de potencia	0-100	R		0,01
40133	Frecuencia		R		0,1 hercios
40134	kWm totales presentes (a)		R W	TP	kWm × 10 000 × 10000
40135	kWm totales presentes (b)		R W	TP	kWm × 10 000
40136	kWm totales presentes (c)		R W	TP	kWm
40137	Modo de velocidad del generador	Los bits individuales son 0 o 1.	R W	<u>señales de velocidad activas:</u> b0 = activación magnética o velocidad del motor de la ECU de la CAN. b1 = generador	
40138-39	RESERVADO				
40140	Estado de factor de potencia	0-3	R	0 = adelanto, 1 = retardo	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40141-272	RESERVADO				
40273	Estados de contactos de entrada	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = nivel de refrigerante, b1 = ATS, b2 = parada de emergencia, b3 = cargador en falla, b4 = entrada aux. 1, b5 = entrada aux. 2, b6 = entrada aux. 3, b7 = entrada aux. 4. /* b7 = entrada aux. 4. */	
40274	Estados de los botones de prueba de BESTCOMSPUs®	Los bits individuales son 0 o 1.	R W	b0 = botón n.º 1, b1 = botón n.º 2, b2 = botón n.º 3, b3 = botón n.º 4, b4-b7 no se utilizan.	
40275-80	RESERVADO				
40281	Número de versión de código incrustado (a)	0-99	R		
40282	Número de versión de código incrustado (b)	0-9999	R		
40283	Número de versión de código incrustado (c)	0-9999	R		
40287-97	RESERVADO				
40298	Imagen de lectura de relé de salidas principal y aux.	Los bits individuales son 0 o 1.	R	La salida principal está en byte inferior y la salida auxiliar, en byte superior. b0 = Salida aux. 1, b1 = Salida aux. 2, b2 = Salida aux. 3, b3 = Salida aux. 4, b4 = Salida aux. 5, b5 = Salida aux. 6, b6 = Salida aux. 7, b7 = Salida aux. 8. b8 = Relé de arranque maestro, b9 = Relé de solenoide de combustible, b10 = Relé de prelubricación de precalentamiento, b11 = Relé de alarma, b12 = NO ASIGNADO, b13 = Zumbador activado, b14 = Relé de EPS cargado, b15 = Relé de prealarma,	
40299	RESERVADO				
J1939 CÓDIGOS DE DIAGNÓSTICO DE FALLAS					
40300	DTC número 16 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R	Suponer que 32 bits de datos de DTC están en el registro N y N+1. SPN = (Registro N: más significativo 3 bits * 65536) + (Registro N+1: byte LS * 256) + (Registro N+1: byte MS) FMI = Registro N: Bits 8-12 Recuento de instancias = Registro N: Bits 0 a 6	
40301	DTC número 16 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40302	DTC número 15 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40303	DTC número 15 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40304	DTC número 14 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40305	DTC número 14 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40306	DTC número 13 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40307	DTC número 13 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40308	DTC número 12 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40309	DTC número 12 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40310	DTC número 11 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40311	DTC número 11 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40312	DTC número 10 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40313	DTC número 10 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40314	DTC número 9 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40315	DTC número 9 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40316	DTC número 8 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40317	DTC número 8 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40318	DTC número 7 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40319	DTC número 7 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40320	DTC número 6 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40321	DTC número 6 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40322	DTC número 5 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40323	DTC número 5 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40324	DTC número 4 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40325	DTC número 4 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40326	DTC número 3 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40327	DTC número 3 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40328	DTC número 2 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40329	DTC número 2 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40330	DTC número 1 activo – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40331	DTC número 1 activo – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40332	DTC número 1 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		Suponer que 32 bits de datos de DTC están en el registro N y N+1. SPN = (Registro N+1: más significativo 3 bits * 65536) + (Registro N: byte LS * 256) + (Registro N: byte MS) FMI = Registro N+1: Bits 8-12 Recuento de instancias = Registro N: Bits 0 a 6
40333	DTC número 1 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40334	DTC número 2 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40335	DTC número 2 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40336	DTC número 3 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40337	DTC número 3 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40338	DTC número 4 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40339	DTC número 4 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40340	DTC número 5 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40341	DTC número 5 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40342	DTC número 6 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40343	DTC número 6 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40344	DTC número 7 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40345	DTC número 7 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40346	DTC número 8 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40347	DTC número 8 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40348	DTC número 9 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40349	DTC número 9 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40350	DTC número 10 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40351	DTC número 10 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40352	DTC número 11 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40353	DTC número 11 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40354	DTC número 12 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40355	DTC número 12 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40356	DTC número 13 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40357	DTC número 13 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40358	DTC número 14 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40359	DTC número 14 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40360	DTC número 15 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40361	DTC número 15 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40362	DTC número 16 anterior – Dos bytes inferiores	0-65535	R		
40363	DTC número 16 anterior – Dos bytes superiores	0-65535	R		
40364	RESERVADO				
40365	RESERVADO				
40366	RESERVADO				
40367	RESERVADO				

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40368	Estado de luz de DTC NOTA: Los bits pares siempre son de valor cero.	Los bits individuales son 0 o 1.	R	Activos almacenados en byte superior – Anteriores almacenados en byte inferior. b0 = 0, b1 = Luz de protección, b2 = 0, b3 = Luz de advertencia ámbar, b4 = 0, b5 = Luz de parada roja, b6 = 0, b7= Luz indicadora de avería, b8 = 0, b9 = Luz de protección, b10 = 0, b11 = Luz de advertencia ámbar, b12 = 0, b13 = Luz de parada roja, b14 = 0, b15= Luz indicadora de avería,	
40369	Cantidad de DTC	0-65535	R	Activos almacenados en byte superior – Anteriores almacenados en byte inferior.	
40370	Registro de resultados del bus de la CAN	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = Comunicación de la CAN Falla, b1 = Falla de eliminación de DTC activo, b2 = Falla de eliminación de DTC anterior, b3 = Valores de DTC modificados, b4 = Prueba de hardware de CAN aprobada, b5 = NO ASIGNADO, b6 = NO ASIGNADO, b7 = NO ASIGNADO,	
40371	Parámetro relacionado de la CAN: Porcentaje de nivel de refrigerante	0-100	R	Porcentaje	
40372	Diagnóstico de comunicaciones de la CAN para utilizar cuando la CAN está habilitada.	Los bits individuales son 0 o 1.	R	Bit 12 - Tiempo de marcha del motor Bit 11 - DTC de estado de falla de datos activos anteriores eliminados Bit 10 - DTC activos eliminados Bit 9 - DTC activos anteriores Bit 8 - DTC activos actuales Bit 7 - Nivel de refrigerante Bit 6 - Presión de aceite Bit 5 - Temperatura del refrigerante Bit 4 - Velocidad del motor Bit 3 - Estado de error de Can: error tx pasivo Bit 2 - Estado de error de Can: error rx pasivo Bit 1 - Estado de error de Can: estado de suspensión del controlador Bit 0 - Estado de error de Can: bus apagado	
40373	Configuración del sistema	Los bits individuales son 0 o 1.	R W	Bit 0 – MARCHA Bit 1 – APAGADO Bit 2 – AUTOMÁTICO_MARCHA Bit 3 – AUTOMÁTICO_APAGADO Bit 4 – AUTOMÁTICO_CUALQUIERA	
40374	Estado del sistema	0 - 10	R	0 = RESTABLECER 1 = LISTO 2 = ARRANQUE 3 = REPOSO 4 = MARCHA 5 = ALARMA 6 = PREARRANQUE 7 = ENFRIAMIENTO 8 = CONEXIÓN 9 = DESCONECTAR 10 = EMISIÓN DE PULSOS 11 = DESCARGA	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40375	Se usa para mostrar los valores de NC, NS, NA y SF.		R	Bits 0-2: nivel de refrigerante Bits 3-5: temperatura del refrigerante Bits 6-8: presión de aceite Bits 9-11: velocidad del motor Bits 12-14: tiempo de marcha del motor Bit 15: NO SE UTILIZA <u>Valores del indicador de estado de 3 bits:</u> 000 para Datos válidos 001 para Sin comunicación 010 para No enviado 011 para No admitido 100 para Error de emisor	
40380-81	USO FUTURO				
40382	Tipo de módulo de <i>mtu</i>	1-4	R W	1 = módulo tipo 201 2 = módulo tipo 302 3 = módulo tipo 303 4 = módulo tipo 304	
40383	Interruptor de demanda de velocidad de <i>mtu</i>	0-7	R W	0 = ANALÓGICO_CAN 1 = AUMENTO_DN_ECU 2 = AUMENTO_DN_CAN 3 = ANALÓGICO_ECU 5 = FRECUENCIA 7 = SIN_DEMANDA_CAN	
40384	Solicitud de régimen de <i>mtu</i> para el motor	1400-2000	R W		
40385	Posición del pedal del acelerador Volvo (ajuste)	0-100	R W	0 = Velocidad nominal – 120 r. p. m.; 50 = Velocidad nominal; 100 = Velocidad nominal + 120 r. p. m.;	
40386	Selección de régimen del motor Volvo	0-1	R W	0 = Primario, 1 = Secundario.	
40387	J1939 dirección de origen de esta unidad	0-253	R W		
40388	Configuración de la ECU de CANbus	0-65535	R W	0 = No configurado; 1 = Volvo Penta EDC3; 2 = <i>mtu</i> MDEC 3 = <i>mtu</i> ADEC	
40395	Tiempo de estabilización de ECU	0-65535	R W	milisegundos	
40396	Tiempo de ciclo de pulsos de ECU - La cantidad de tiempo que la unidad debe esperar en APAGADO entre los ciclos de pulsos.	0-65535	R W	minutos	
40397	Tiempo de desconexión de ECU - La cantidad de tiempo que la ECU permanece apagada.	0-65535	R W	segundos	
40398	Tiempo de conexión de ECU - La cantidad de tiempo que la ECU está encendida en estado de conexión (la unidad intenta funcionar). También se utiliza para el tiempo de duración de pulsos.	0-65535	R W	segundos	
40399-420	USO FUTURO				
J1939 DATOS					
40421	Posición del pedal del acelerador	0 % a 100 %	R	0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	
40422	Porcentaje de carga a velocidad actual	0 % a 125 %	R	1%/ganancia de bits, 0 % compensación	
40423	Porcentaje real de torque del motor	0 % a 125 %	R	1%/ganancia de bits, -125% compensación	
40424	Velocidad del motor	0 a 8031,875	R	r. p. m. (0,125 r. p. m./ganancia de bits)	
40425	Presión de control de inyección 2		R		
40426	Presión de rampa de medición de inyector 2	0 MPa a +251 MPa (0 psi a 36 404 psi)	R	1/256 MPa/ganancia de bits, 0 MPa compensación	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40427	Tiempo de marcha del motor	0 a +210 554; 060,75 h	R	0,05 h/ganancia de bits, 0 h compensación	
40428	Tiempo de marcha del motor		R		
40429	Tiempo de marcha del motor		R		
40430	Combustible para disparo	Intervalo de datos: 0 a +2 105 540, 608 L	R	0,5 L por ganancia de bits, 0 L compensación	
40431	Combustible para disparo		R		
40432	Combustible para disparo		R		
40433	Total de combustible usado	Intervalo de datos: 0 a +2 105 540, 608 L	R	0,5 L por ganancia de bits, 0 L compensación	
40434	Total de combustible usado		R		
40435	Total de combustible usado		R		
40436	Temperatura del refrigerante	-40 °C a +210 °C (-40 °F a 410 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 °C/ganancia de bits	
40437	Temperatura de combustible	-40 °C a +210 °C (-40 °F a 410 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	
40438	Temperatura de aceite del motor	-273 °C a +1735,0 °C (-459,4 °F a 3155,0 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	
40439	Temperatura del interenfriador del motor	-40 °C a +210 °C (-40 °F a 410 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	
40440	Presión de suministro de combustible	0 kPa a +1000 kPa (0 psi a 145 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 4 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	
40441	Nivel de aceite del motor	0 % a +100 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	
40442	Presión de aceite	0 kPa a +1000 kPa (0 psi a 145 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 4 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	
40443	Presión del refrigerante	0 kPa a +500 kPa (0 psi a 72,5 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 4 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	
40444	Nivel de refrigerante	0 % a +100 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,4 %/ganancia de bits, 0 % compensación	
40445	Tasa de consumo de combustible	0 L/h a +3212,75 L/h	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,05 L/h por ganancia de bits, 0 L/h compensación (13,9 x 10 ⁻⁶ L/s por bit)	
40446	Presión barométrica	0 kPa a +125 kPa (0 psi a +18,1 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,5 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	
40447	Temperatura ambiente	-273 °C a +1735,0 °C (-459,4 °F a 3155,0 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	
40448	Temperatura de entrada de aire	-40 °C a +210 °C (-40 °F a 410 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	
40449	Presión de arranque	0 kPa a +500 kPa (0 psi a 72,5 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 2 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	
40450	Temperatura del colector de admisión	-40 °C a +210 °C (-40 °F a 410 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 °C/ganancia de bits, -40 °C compensación	
40451	Presión diferencial del filtro de aire	0 kPa a +12,5 kPa (0 psi a +1,8 psi)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,05 kPa/ganancia de bits, 0 kPa compensación	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40452	Temperatura de gases de escape	-273 °C a +1735,0 °C (-459,4 °F a 3155,0 °F)	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,03125 °C/ganancia de bits, -273 °C compensación	
40453	Tensión potencial eléctrica	0 kW a +3212,75 V	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,05 V/ganancia de bits, 0 V compensación	
40454	Tensión potencial de batería conmutada	Intervalo de datos: 0 kW a +3212,75 V	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,05 V/ganancia de bits, 0 V compensación	
40455	Velocidad en punto 1 de ralentí	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40456	Torque en punto 1 de ralentí	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40457	Velocidad en punto 2 de ralentí	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40458	Torque en punto 2 de ralentí	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40459	Velocidad en punto 3 de ralentí	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40460	Torque en punto 3 de ralentí	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40461	Velocidad en punto 4 de ralentí	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40462	Torque en punto 4 de ralentí	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40463	Velocidad en punto 5 de ralentí	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40464	Torque en punto 5 de ralentí	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40465	Velocidad en punto 6 de ralentí alto	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40466	Ganancia del regulador de velocidad final	0 % a 50,2 %/r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,0007813 % torque de referencia del motor/r. p. m. por ganancia de bits (normalizada), 0 %/r. p. m. por compensación de bits	
40467	Torque de referencia del motor	0 Nm a 64 255 Nm	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 Nm/ganancia de bits, 0 Nm compensación	
40468	Punto 7 de velocidad de traspaso	0 r. p. m. a 8031,875 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,125 r. p. m./bit, 0 r. p. m. compensación	
40469	Límite de tiempo de traspaso	0 s a 25 s	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,1 s/ganancia de bits, 0 s compensación	
40470	Límite inferior de velocidad	0 r. p. m. a 2500 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 10 r. p. m./ganancia de bits, 0 r. p. m. compensación	
40471	Límite superior de velocidad	0 r. p. m. a 2500 r. p. m.	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 10 r. p. m./ganancia de bits, 0 r. p. m. compensación	
40472	Límite inferior de torque	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40473	Límite superior de torque	0 % a 125 %	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 1 %/ganancia de bits, -125 % compensación	
40474	Presión del cárter	-250 kPa a +251,99 kPa	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,0078125 kPa/ganancia de bits, -250 kPa compensación	
40475	Presión diferencial del filtro de aceite	0 kPa a 125 kPa	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 0,5 kPa/ganancia de bits, 0 compensación	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40476	Presión diferencial del filtro de aceite	0 kPa a 500 kPa	R	Datos de parámetros de ECU sin procesar 2 kPa/ganancia de bits, 0 compensación	
40477-82	USO FUTURO				
40493-99	USO FUTURO				
40500	Identificador de la serie de productos DGC-2020	2020	R		
40501	Número de pieza de firmware - Segundo dígito más significativo NOTA: El dígito más significativo siempre es 9, pero no se asigna.	0 - 9	R		
40502	Número de pieza de firmware - Tercer a sexto dígito más significativo	0000 - 9999	R		
40503	Número de pieza de firmware - Cuatro dígitos menos significativos	0000 - 9999	R		
40504	Estado de LED	Los bits individuales son 0 o 1.	R	Los bits indican el estado de los LED: b0 = MARCHA b1 = APAGADO b2 = AUTOMÁTICO b3 = ALARMA b4 = CARGA b5 = NO EN AUTOMÁTICO	
40507	Imagen de lectura de relé de salidas principal y aux. (Duplicado de 40298)	Los bits individuales son 0 o 1.	R	La salida principal está en byte inferior y la salida auxiliar, en byte superior. b0 = Salida aux. 1, b1 = Salida aux. 2, b2 = Salida aux. 3, b3 = Salida aux. 4, b4 = Salida aux. 5, b5 = Salida aux. 6, b6 = Salida aux. 7, b7 = Salida aux. 8. b8 = Relé de arranque maestro, b9 = Relé de solenoide de combustible, b10 = Relé de prelubricación de precalentamiento, b11 = Relé de alarma, b12 = NO ASIGNADO, b13 = Zumbador activado, b14 = Relé de EPS cargado, b15 = Relé de prealarma,	
40508	Estados de contactos de entrada (Duplicado de 40273)	Los bits individuales son 0 o 1.	R	b0 = nivel de refrigerante, b1 = ATS, b2 = parada de emergencia, b3 = cargador en falla, b4 = entrada aux. 1, b5 = entrada aux. 2, b6 = entrada aux. 3, b7 = entrada aux. 4. /* b7 = entrada aux. 4. */	
40509-604	RESERVADO				
SOBRECORRIENTE					
40605	51 Activación – Trifásica	18-118, 90-775	R W	0,18-1,18 Aca para CT de 1 A, 0,90-7,75 Aca para CT de 5A,	
40606	51 Dial de tiempo – Trifásica	0-99, 0-300	R W	0,0-9,9 para 40607 = 0-15 (inversa), 0,0-30 para 40607 = 016 (fija),	
40607	51 Curva – Trifásica	0-16	R W	0-15 para inversa, 16 para fija	
40608	51 Configuración de alarma – Trifásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
40609	51 Activación – Monofásica	18-118, 90-775	R W	0,18-1,18 Aca para CT de 1 A, 0,90-7,75 Aca para CT de 5 A,	
40610	51 Dial de tiempo – Monofásica	0-99, 0-300	R W	0,0-9,9 para 40607 = 0-15 (inversa), 0,0-30 para 40607 = 016 (fija),	
40611	51 Curva – Monofásica	0-16	R W	0-15 para inversa, 16 para fija	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40612	51 Configuración de alarma – Monofásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
DESEQUILIBRIO DE FASES					
40613	47 Activación	5-100	R W	Voltios de CA	
40614	47 Retardo de tiempo	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40615	47 Configuración de alarma	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
SUBTENSIÓN					
40616	27 Activación – Trifásica	70-576	R W	Voltios de CA	
40617	27 Retardo de tiempo – Trifásica	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40618	27 Frecuencia de inhibición – Trifásica	20-400	R W	Hercio	
40619	27 Configuración de alarma – Trifásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
40620	27 Activación – Monofásica	70-576	R W	Voltios de CA	
40621	27 Retardo de tiempo – Monofásica	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40622	27 Frecuencia de inhibición – Monofásica	20-400	R W	Hercio	
40623	27 Configuración de alarma – Monofásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
SOBRETENSIÓN					
40624	59 Activación – Trifásica	70-576	R W	Voltios de CA	
40625	59 Retardo de tiempo – Trifásica	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40626	59 Configuración de alarma – Trifásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
40627	59 Activación – Monofásica	70-576	R W	Voltios de CA	
40628	59 Retardo de tiempo – Monofásica	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40629	59 Configuración de alarma – Monofásica	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
SUBFRECUENCIA					
40630	81U Activación	450-550, 550-650, 3600-4400	R W	45,0-55,0 Hz para configuración de 50-Hz, 55,0-65,0 Hz para configuración de 60-Hz, 360,0-440,0 Hz para unidad de 400-Hz,	
40631	81U Retardo de tiempo	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40632	81U Tensión de inhibición	70-576	R W	Voltios de CA	
40633	81U Configuración de alarma	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
SOBREFRECUENCIA					
40634	81O Activación	450-550, 550-650, 3600-4400	R W	45,0-55,0 Hz para configuración de 50-Hz, 55,0-65,0 Hz para configuración de 60-Hz, 360,0-440,0 Hz para unidad de 400-Hz,	
40635	81O Retardo de tiempo	0-300	R W	0,0-30,0 segundos	
40636	81O Configuración de alarma	0-2	R W	0 = Ninguna, 1 = Prealarma, 2 = Alarma	
ESTADO DE PROTECCIÓN DEL GENERADOR					
40637	Estado de protección del generador (16 bits superiores)	0-65535	R	b16-b31 NO ASIGNADOS	
40638	Estado de protección del generador (16 bits inferiores)	0-65535	R	b0 = disparo de sobretensión, b1 = disparo de subtensión, b2 = disparo de sobrefrecuencia, b3 = disparo de subfrecuencia, b4 = disparo de sobrecorriente, b5 = disparo de desequilibrio de fase, b6-b15 NO ASIGNADOS	
40639	Prealarmas de protección del generador (16 bits superiores)	0-65535	R	b16-b31 NO ASIGNADOS	
40640	Prealarmas de protección del generador (16 bits inferiores)	0-65535	R	b0 = prealarma de sobretensión, b1 = prealarma de subtensión, b2 = prealarma de sobrefrecuencia, b3 = prealarma de subfrecuencia, b4 = prealarma de sobrecorriente, b5 = prealarma de desequilibrio de fase, b6-b15 NO ASIGNADOS	
40641	Alarmas de protección del generador (16 bits superiores)	0-65535	R	b16-b31 NO ASIGNADOS	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40642	Alarmas de protección del generador (16 bits inferiores)	0-65535	R	b0 = alarma de sobretensión, b1 = alarma de subtenensión, b2 = alarma de sobrefrecuencia, b3 = alarma de subfrecuencia, b4 = alarma de sobrecorriente, b5 = alarma de desequilibrio de fase, b6-b15 NO ASIGNADOS	
RELOJ EN TIEMPO REAL					
40700	Horas	0-23	R W		
40701	Minutos	0-59	R W		
40702	Segundos	0-59	R W		
40703	Mes	1-12	R W		
40704	Día	1-31	R W		
40705	Año		R W		
40706	Horario de ahorro de energía habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40707-33	RESERVADO				
ESTADÍSTICAS DE EJECUCIÓN					
40734	Horas de intervalo de mantenimiento	0-5000	R W		horas
40735	Horas para mantenimiento	0-5000	R W		horas
40737	Mes de puesta en servicio	1-12	R W		mes
40738	Día de puesta en servicio	1-31	R W		día
40739	Año de puesta en servicio	0-99	R W		año
40740-41	Horas de marcha acumulativas × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
40742-43	Horas de marcha acumulativas con carga × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
40744-45	Horas de marcha acumulativas sin carga × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
40746	Recuento inicial	0-65535	R W		
40747	Mes de arranque de sesión	1-12	R W		mes
40748	Día de arranque de sesión	1-31	R W		día
40749	Año de arranque de sesión	0-99	R W		año
40750-51	Horas de marcha de sesión × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
40752-53	Horas de marcha de sesión con carga × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
40754-55	Horas de marcha de sesión sin carga × 60	0-4294967295	R W	DP	horas
ECU de CANbus					
40758	Selección de salida de control de ECU	0-1	R W	b9 = relé de solenoide de combustible, 1 = relé de prearranque	
40759	Emisión de pulsos de ECU habilitada	0-1	R W	0 = la emisión de pulsos está habilitada, 1 = la emisión de pulsos está inhabilitada,	
40760	Alarmas de MDEC	0-65535	R	b0 = Alta temperatura de aire de carga, b1 = Alta temperatura de aceite, b2 = Alta temperatura de refrigerante, b3 = Bajo nivel de posefriador, b4 = Baja presión de suministro de combustible, b5 = Baja presión de aceite, b6 = Sobrevelocidad, b7 = Roja combinada, b8-b15 NO ASIGNADOS	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40761	Prealarmas de <i>mtu</i>	0-65535	R	b0 = Alta temperatura de ECU, b1 = Alta temperatura de aceite, b2 = Alta temperatura de interenfriador, b3 = Alta temperatura de aire de carga, b4 = Alta temperatura de refrigerante, b5 = Traspaso de apagado, b6 = Alta presión de rampa de inyección, b7 = Baja presión de rampa de inyección, b8 = Bajo nivel de refrigerante, b9 = Baja presión de aire de carga, b10 = Baja presión de suministro de combustible, b11 = Baja presión de aceite, b12 = Amarilla combinada, b13-b15 NO ASIGNADOS	

Tabla de parámetros heredados del DGC-2000

El DGC-2020 asigna todos los parámetros heredados que anteriormente estaban asociados con el DGC-2000 en el espacio de dirección del registro de retención (40000 a 41999). Algunos de estos registros se superponen con los registros del DGC-500 y el DGC-1000, lo cual conforma una tabla de registros independiente. La dirección de consulta N tendrá acceso al registro de retención N+1. El formato de fecha es dato de tipo entero, a menos que se identifique de otra manera en la columna de formato de fecha.

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
INFORMACIÓN DE ACCESO AL PRODUCTO					
40252	<Reservado>				
40253	Contraseña de acceso limitado de usuario (a)	'A'-'Z', 'a'-'z', '_', '0'-'9'	- W		
40254	Contraseña de acceso limitado de usuario (b)		- W		
40255	Contraseña de acceso limitado de usuario (c)		- W		
40256	Contraseña de acceso limitado de usuario (d)		- W		
40257	<Reservado>				
40006	Contraseña de panel delantero (a)	Todos los pulsadores del panel delantero, excepto MARCHA, APAGADO y AUTOMÁTICO	R -		
40007	Contraseña de panel delantero (b)		R -		
40008	Contraseña de panel delantero (c)		R -		
40009	Contraseña de panel delantero (d)		R -		
40010	<Reservado>				
40011	<Reservado>				
40012	<Reservado>				
40013	<Reservado>				
40014	Contraseña de acceso completo de usuario (a)	'A'-'Z', 'a'-'z', '_', '0'-'9'	- W		
40015	Contraseña de acceso completo de usuario (b)		- W		
40016	Contraseña de acceso completo de usuario (c)		- W		

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40017	Contraseña de acceso completo de usuario (d)		- W		
40030	<Reservado>				
40031	Cierre de sesión	Datos = Ignorar	- W		
40032	<Reservado>				
PARÁMETROS DE COMUNICACIÓN					
40051	Velocidad de transmisión de comunicación en baudios	0	R W	0 = 9600	Transmisión
40052	Tiempo de retardo remoto	0-20	R W	0 = Mín. 1 = 10 2 = 20 etc. 20 = 200	milisegundos 10
40053	Paridad de comunicación	0-2	R W	0 = Ninguna 1 = Impar 2 = Par	
40054	Dirección del dispositivo	1-247	R W		
40055	Retardo de tiempo moderno	0-9999	R W		milisegundos
40056	N.º de versión de código incrustado	100-9999	R -		N.º de versión x 100
AJUSTES DE PARÁMETROS					
40078	Parada de emergencia remota (de PC)	0-1	- W	0 = Apagado 1 = Detención	
40079	Arranque/detención remota	0-1	- W	0 = Detención 1 = Arranque	
40080	<Reservado>				
40081	Origen de ajustes	0-2	R W	0 = Fábrica 1 = OEM 2 = Usuario	
40082	Guardar ajustes	Datos = Ignorar	- W		
40083	<Reservado>				
PARÁMETROS DEL SISTEMA					
40091	Conexión del generador	0-2	R W	0=L-L trifásico 1=L-N trifásico 2=A-B monofásico	
40092	Nivel de NFPA	0-2	R W	0 = Apagado 1 = Nivel 1 2 = Nivel 2	
40093	Sistema de unidades	0-1	R W	0 = Imperial 1 = Métrico	
40094	Tensión de batería	0-1	R W	0 = 12 Vcc 1 = 24 Vcc	
40095	Frecuencia del generador	0-1	R W	0 = 50 Hz 1 = 60 Hz	
40096	Régimen nominal del motor	25-3600	R W		r. p. m.
40097	Régimen nominal mínimo del motor	750	R -		r. p. m.
40098	Régimen nominal máximo del motor	3600	R -		r. p. m.
40099	Paso progresivo de régimen nominal del motor	50	R -		r. p. m.
40100	Cantidad de dientes del volante	50-500	R W		
40101	Cantidad mínima de dientes del volante	50	R -		
40102	Cantidad máxima de dientes del volante	500	R -		
40103	Paso progresivo de cantidad de dientes del volante	1	R -		

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40104	Régimen nominal del grupo electrógeno en kW	25-9999	R W		kilovatio
40105	Régimen nominal mínimo del grupo electrógeno en kW	25	R -		kilovatio
40106	Régimen nominal máximo del grupo electrógeno en kW	9999	R -		kilovatio
40107	Paso progresivo de régimen nominal del grupo electrógeno en kW	1	R -		kilovatio
40108	Tiempo de enfriamiento en vacío	0-60	R W		Minutos
40109	Tiempo mínimo de enfriamiento sin carga	0	R -		Minutos
40110	Tiempo máximo de enfriamiento sin carga	60	R -		Minutos
40111	Paso progresivo de tiempo de enfriamiento sin carga	5	R -		Minutos
40112	Frecuencia nominal del alternador	100-900	R W		Hercio
40113	Frecuencia nominal mínima del alternador	100	R -		Hercio
40114	Frecuencia nominal máxima del alternador	900	R -		Hercio
40115	Paso progresivo de frecuencia nominal del alternador	1	R -		Hercio
TENSIÓN PRIMARIA DE TT DEL GENERADOR					
40121	Tensión (a)	1-15 000	R W	DP	Voltios de CA × 10 000
40122	Tensión (b)		R W	DP	Voltios de CA
40123	Tensión mínima (a)	1	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40124	Tensión mínima (b)		R -	DP	Voltios de CA
40125	Tensión máxima (a)	15 000	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40126	Tensión máxima (b)		R -	DP	Voltios de CA
40127	Paso progresivo de tensión (a)	1	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40128	Paso progresivo de tensión (b)		R -	DP	Voltios de CA
TENSIÓN SECUNDARIA DE PT DEL GENERADOR					
40129	Tensión	1-480	R W		Voltios de CA
40130	Tensión mínima	1	R -		Voltios de CA
40131	Tensión máxima	480	R -		Voltios de CA
40132	Paso progresivo de tensión	1	R -		Voltios de CA
CORRIENTE PRIMARIA DE CT DEL GENERADOR					
40133	Corriente	1-5000	R W		Amperios de CA
40134	Corriente mínima	1	R -		Amperios de CA
40135	Corriente máxima	5000	R -		Amperios de CA
40136	Paso progresivo de corriente	1	R -		Amperios de CA
TENSIÓN PRIMARIA DE PT DE BUS					
40141	Tensión (a)	1-15 000	R W	DP	Voltios de CA × 10 000
40142	Tensión (b)		R W	DP	Voltios de CA
40143	Tensión mínima (a)	1	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40144	Tensión mínima (b)		R -	DP	Voltios de CA

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40145	Tensión máxima (a)	15 000	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40146	Tensión máxima (b)		R -	DP	Voltios de CA
40147	Paso progresivo de tensión (a)	1	R -	DP	Voltios de CA × 10 000
40148	Paso progresivo de tensión (b)		R -	DP	Voltios de CA
TENSIÓN SECUNDARIA DE PT DE BUS					
40149	Tensión	1-480	R W		Voltios de CA
40150	Tensión mínima	1	R -		Voltios de CA
40151	Tensión máxima	480	R -		Voltios de CA
40152	Paso progresivo de tensión	1	R -		Voltios de CA
PREALARMA DE BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE					
40181	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40182	Umbral	10-100	R W		% de llenado del tanque
40183	Mínimo	10	R -		% de llenado del tanque
40184	Máximo	100	R -		% de llenado del tanque
40185	Paso progresivo	1	R -		% de llenado del tanque
PREALARMA DE BAJA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40186	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40187	Umbral	40-100	R W		Grados F
40188	Mínimo	40	R -		Grados F
40189	Máximo	100	R -		Grados F
40190	Paso progresivo	1	R -		Grados F
PREALARMA DE SOBRETENSIÓN DE BATERÍA					
40191	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40192	Umbral	140-160 (12 V) 240-320 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40193	Mínimo	140/240	R -		0,1 voltios de CC
40194	Máximo	160/320	R -		0,1 voltios de CC
40195	Paso progresivo	1	R -		0,1 voltios de CC
PREALARMA DE INTERVALO DE MANTENIMIENTO					
40196	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40197	Umbral	0-5000	R W		Horas
40198	Mínimo	0	R -		Horas
40199	Máximo	5000	R -		Horas
40200	Paso progresivo	10	R -		Horas
PREALARMA DE SOBRECARGA DE KW DEL MOTOR					
40201	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40202	Umbral	95-140	R W		% del valor nominal
40203	Mínimo	95	R -		% del valor nominal
40204	Máximo	140	R -		% del valor nominal

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40205	Paso progresivo	1	R -		% del valor nominal
PREALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40206	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40207	Umbral	100-280	R W		Grados F
40208	Mínimo	100	R -		Grados F
40209	Máximo	280	R -		Grados F
40210	Paso progresivo	1	R -		Grados F
PREALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40211	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40212	Umbral	3-100	R W		psi
40213	Mínimo	3	R -		psi
40214	Máximo	100	R -		psi
40215	Paso progresivo	1	R -		psi
PREALARMA DE BAJA TENSIÓN DE BATERÍA					
40216	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40217	Umbral	60-120 (12 V) 120-240 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40218	Mínimo	60/120	R -		0,1 voltios de CC
40219	Máximo	120/240	R -		0,1 voltios de CC
40220	Paso progresivo	1 (0,1 Vcc)	R -		0,1 voltios de CC
40221	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
40222	Retardo mínimo de tiempo de activación	1	R -		Segundos
40223	Retardo máximo de tiempo de activación	10	R -		Segundos
40224	Paso progresivo de retardo de tiempo de activación	1	R -		Segundos
PREALARMA DE TENSIÓN DE BATERÍA DÉBIL					
40225	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40226	Umbral	40-80 (12 V) 80-160 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40227	Mínimo	40/80	R -		0,1 voltios de CC
40228	Máximo	80/160	R -		0,1 voltios de CC
40229	Paso progresivo	1 (0,1 voltios de CC)	R -		0,1 voltios de CC
40230	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
40231	Retardo mínimo de tiempo de activación	1	R -		Segundos
40232	Retardo máximo de tiempo de activación	10	R -		Segundos
40233	Paso progresivo de retardo de tiempo de activación	1	R -		Segundos
CONTRASEÑA DE INICIO DE SESIÓN (40252-7)					
ALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40281	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40282	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40283	Umbral	100-280	R W		Grados F

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40284	Mínimo	100	R -		Grados F
40285	Máximo	280	R -		Grados F
40286	Paso progresivo	1	R -		Grados F
40287	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	60	R W		Segundos
40288	Retardo mínimo de armado	60	R -		Segundos
40289	Retardo máximo de armado	60	R -		Segundos
40290	Paso progresivo de retardo de armado	0	R -		Segundos
ALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40291	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40292	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40293	Umbral	3-100	R W		psi
40294	Mínimo	3	R -		psi
40295	Máximo	100	R -		psi
40296	Paso progresivo	1	R -		psi
40297	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	5-15	R W		Segundos
40298	Retardo mínimo de armado	5	R -		Segundos
40299	Retardo máximo de armado	15	R -		Segundos
40300	Paso progresivo de retardo de armado	1	R -		Segundos
ALARMA DE SOBREVOLUCIDAD					
40301	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40302	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40303	Umbral	105-140	R W		% del valor nominal
40304	Mínimo	105	R -		% del valor nominal
40305	Máximo	140	R -		% del valor nominal
40306	Paso progresivo	1	R -		% del valor nominal
40307	Retardo de tiempo de activación de alarma	0-500	R W		milisegundos
40308	Retardo mínimo de tiempo de activación	0	R -		milisegundos
40309	Retardo máximo de tiempo de activación	500	R -		milisegundos
40310	Paso progresivo de retardo de tiempo de activación	10	R -		milisegundos
ALARMAS DE FALLA DE EMISOR					
40311	Alarma de falla de emisor de temperatura de refrigerante habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40312	Alarma de falla de emisor de presión de aceite habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40314	Falla de activación magnética Alarma habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40315	Alarma de pérdida de tensión del generador habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40316	Zumbador de prealarma habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40317	Falla de cargador de batería Prealarma habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40318	Retardo de tiempo de alarma de falla de emisor global	1-10	R W		Segundos

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40319	Retardo de activación de alarma de falla de emisor de temperatura de refrigerante	5-30 (en incrementos de 5)	R W		Minutos
PARÁMETROS DE ARRANQUE					
40351	Estilo de arranque	0-1	R W	0 = Continuo 1 = Cíclico	
40352	Cantidad de ciclos de arranque	1-7	R W		
40353	Cantidad mínima de ciclos de arranque	1	R -		
40354	Cantidad máxima de ciclos de arranque	7	R -		
40355	Paso progresivo de cantidad de ciclos de arranque	1	R -		
40356	Tiempo de arranque de ciclo	5-15	R W		Segundos
40357	Tiempo mínimo de arranque cíclico	5	R -		Segundos
40358	Tiempo máximo de arranque cíclico	15	R -		Segundos
40359	Paso progresivo de tiempo de arranque cíclico	1	R -		Segundos
40360	Tiempo de arranque continuo	1-60	R W		Segundos
40361	Tiempo mínimo de arranque continuo	1	R -		Segundos
40362	Tiempo máximo de arranque continuo	60	R -		Segundos
40363	Paso progresivo de tiempo máximo de arranque continuo	1	R -		Segundos
40364	Límite de desconexión de arranque	10-100	R W		% del valor nominal
40365	Límite mínimo de desconexión de arranque	10	R -		% del valor nominal
40366	Límite máximo de desconexión de arranque	100	R -		% del valor nominal
40367	Paso progresivo de límite de desconexión de arranque	1	R -		% del valor nominal
40368	Retardo de prearranque	0-30	R W		Segundos
40369	Retardo mínimo de prearranque	0	R -		Segundos
40370	Retardo máximo de prearranque	30	R -		Segundos
40371	Paso progresivo de retardo de prearranque	1	R -		Segundos
40372	Contacto de prearranque posterior a la desconexión	0-1	R W	0 = Abierto 1 = Cerrado	
SUPERVISIÓN DEL SISTEMA					
40374	Tiempo para enfriamiento restante	0-60	R -		Minutos
40375	<Reservado>				
40376	Fuentes de señal de velocidad activa	1-4	R -	1 = MPU 2 = ALTERNADOR 3 = GENERADOR 4 = NINGUNO	
40377	Códigos de alarma de falla de emisor		R -	b0 = Temperatura de refrigerante b1 = Presión de aceite b2 = Reservado b3 = Señal de velocidad b4 = Tensión del generador b5-b7 no se utilizan	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40378	Códigos de alarma		R -	b0 = Alta temperatura de refrigerante b1 = Bajo nivel de refrigerante b2 = Caja de aire b3 = Parada de emergencia b4 = Falla de emisor b5 = Sobrarranque b6 = Sobrevelocidad b7 = Baja presión de aceite	
40379	Códigos de prealarma		R -	b0 = Alta temperatura de refrigerante b1 = Baja temperatura de refrigerante b2 = Batería débil b3 = Bajo nivel de batería b4 = Sobretenión de batería b5 = Falla de cargador b6 = Mantenimiento previsto b7 = Sobrecarga de kW	
40380	Códigos de prealarma, grupo 2		R -	b0 = Baja presión de aceite b1 = Bajo nivel de combustible b2 = Reservado b3 = Reservado b5-b7 no se utilizan	
40381	Temperatura del refrigerante del motor		R -		Grados F
40382	Presión de aceite del motor		R -		psi
40383	Tensión de batería		R -		0,1 voltios de CC
40384	Nivel de combustible		R -		% de llenado del tanque
40385	Tiempo restante hasta el mantenimiento		R -		Horas
40386	Tiempo de marcha acumulado del motor (a)		R -	DP	Minutos × 10 000
40387	Tiempo de marcha acumulado del motor (b)		R -	DP	Minutos
40388	Garantía de tiempo de marcha acumulado del motor (a)		R W	DP	Minutos × 10 000
40389	Garantía de tiempo de marcha acumulado del motor (b)		R W	DP	Minutos
40390	Velocidad del motor (a)		R -	DP	r. p. m. × 10 000
40391	Velocidad del motor (b)		R -	DP	r. p. m.
40392	Carga del motor (a)		R -	DP	%
40393	Carga del motor (b)		R -	DP	%
SUPERVISIÓN DEL GENERADOR					
40394	Tensión de valor eficaz de fase a-b (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40395	Tensión de valor eficaz de fase a-b (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40396	Tensión de valor eficaz de fase b-c (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40397	Tensión de valor eficaz de fase b-c (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40398	Tensión de valor eficaz de fase c-a (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40399	Tensión de valor eficaz de fase c-a (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40400	Tensión de valor eficaz de fase a-n (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40401	Tensión de valor eficaz de fase a-n (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40402	Tensión de valor eficaz de fase b-n (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40403	Tensión de valor eficaz de fase b-n (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40404	Tensión de valor eficaz de fase c-n (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40405	Tensión de valor eficaz de fase c-n (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40406	Tensión de valor eficaz de bus (a)		R -	DP	Voltios de valor eficaz × 10 000
40407	Tensión de valor eficaz de bus (b)		R -	DP	Voltios de valor eficaz
40408	Corriente de valor eficaz de fase a		R -		Amperios de valor eficaz
40409	Corriente de valor eficaz de fase b		R -		Amperios de valor eficaz
40410	Corriente de valor eficaz de fase c		R -		Amperios de valor eficaz
40411	Potencia aparente de fase a (a)		R -	DP	kVA × 10 000
40412	Potencia aparente de fase a (b)		R -	DP	kVA
40413	Potencia aparente de fase b (a)		R -	DP	kVA × 10 000
40414	Potencia aparente de fase b (b)		R -	DP	kVA
40415	Potencia aparente de fase c (a)		R -	DP	kVA × 10 000
40416	Potencia aparente de fase c (b)		R -	DP	kVA
40417	Potencia aparente trifásica (a)		R -	DP	kVA × 10 000
40418	Potencia aparente trifásica (b)		R -	DP	kVA
40419	Potencia de fase a (a)		R -	DP	kilovatio × 10 000
40420	Potencia de fase a (b)		R -	DP	kilovatio
40421	Potencia de fase b (a)		R -	DP	kilovatio × 10 000
40422	Potencia de fase b (b)		R -	DP	kilovatio
40423	Potencia de fase c (a)		R -	DP	kilovatio × 10 000
40424	Potencia de fase c (b)		R -	DP	kilovatio
40425	Potencia trifásica (a)		R -	DP	kilovatio × 10 000
40426	Potencia trifásica (b)		R -	DP	kilovatio
40427	kWh totales ahorrados en EE (a)		R W	TP	kWh × 10 000 × 10 000
40428	kWh totales ahorrados en EE (b)		R W	TP	kWh × 10 000
40429	kWh totales ahorrados en EE (x)		R W	TP	kWh
40430	Factor de potencia		R -		0,01
40431	<Reservado>				
40432	<Reservado>				
40433	Frecuencia del generador		R -		0,1 hercio
40434	Frecuencia de bus		R -		0,1 hercio
40435	kWm totales desde la última vez que se guardó (a)		R -		kWm × 10 000 × 10 000
40436	kWm totales desde la última vez que se guardó (b)		R -		kWm × 10 000
40437	kWm totales desde la última vez que se guardó (x)		R -		kWm
BLOQUE DE ESCRITURA CONTIGUA (PARÁMETROS REAGRUPADOS)					

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40441	Conexión del generador	0-2	R W	0=L-L trifásico 1=L-N trifásico 2=A-B monofásico	
40442	Nivel de NFPA	0-2	R W		
40443	Sistema de unidades	0-1	R W	0 = Imperial 1 = Métrico	
40444	Tensión nominal de batería	0-1	R W	0 = 12 Vcc 1 = 24 Vcc	
40445	Frecuencia del generador	0-1	R W	0 = 50 Hz 1 = 60 Hz	
40446	Régimen nominal del motor	25-3600	R W		r. p. m.
40447	Cantidad de dientes del volante	50-500	R W		
40448	Régimen nominal del grupo electrógeno en kW	25-9999	R W		kilovatio
40449	Tiempo de enfriamiento en vacío	0-60	R W		Minutos
40450	Frecuencia nominal del alternador	100-900	R W		Hercio
40451	Modo de velocidad del generador	Los bits individuales son 0 o 1.	R W		Señales de velocidad activas b0 = activación magnética b1 = generador b2 = alternador de carga Rotación de fases Rotación de fases b4 = 0 para A-B-C b4 = 1 para A-C-B Temporizador de mantenimiento b5 = 0 está activo b5 = 1 para restablecer
TENSIÓN PRIMARIA DE TT DEL GENERADOR					
40452	Tensión (a)	1-15 000	R W	DP	Voltios de CA × 10 000
40453	Tensión (b)		R W	DP	Voltios de CA
TENSIÓN SECUNDARIA DE PT DEL GENERADOR					
40454	Tensión	1-480	R W		Voltios de CA
CORRIENTE PRIMARIA DE CT DEL GENERADOR					
40455	Corriente	1-5000	R W		Amperios de CA
40456	<Reservado>				
TENSIÓN PRIMARIA DE PT DE BUS					
40457	Tensión (a)	1-15 000	R W	DP	Voltios de CA × 10 000
40458	Tensión (b)		R W	DP	Voltios de CA
TENSIÓN SECUNDARIA DE PT DE BUS					
40459	Tensión	1-480	R W		Voltios de CA
PREALARMA DE BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE					
40460	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40461	Umbral	10-100	R W		% de llenado del tanque
PREALARMA DE BAJA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40462	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40463	Umbral	40-100	R W		Grados F

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
PREALARMA DE SOBRETENSIÓN DE BATERÍA					
40464	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40465	Umbral	140-160 (12 V) 240-320 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
PREALARMA DE INTERVALO DE MANTENIMIENTO					
40466	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40467	Umbral	0-5000	R W		Horas
PREALARMA DE SOBRECARGA DE KW DEL MOTOR					
40468	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40469	Umbral	95-140	R W		% del valor nominal
PREALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40470	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40471	Umbral	100-280	R W		Grados F
PREALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40472	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40473	Umbral	3-100	R W		psi
PREALARMA DE BAJA TENSIÓN DE BATERÍA					
40474	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40475	Umbral	60-120 (12 V) 120-240 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40476	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
PREALARMA DE TENSIÓN DE BATERÍA DÉBIL					
40477	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40478	Umbral	40-80 (12 V) 80-160 (24 V)	R W		0,1 voltios de CC
40479	Retardo de tiempo de activación de prealarma	1-10	R W		Segundos
ALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE REFRIGERANTE					
40480	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40481	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40482	Umbral	100-280	R W		Grados F
40483	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	60	R W		Segundos
ALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE					
40484	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40485	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40486	Umbral	3-100	R W		psi
40487	Retardo de armado posterior a la desconexión de arranque	5-15	R W		Segundos
ALARMA DE SOBREVELOCIDAD					
40488	Habilitar	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40489	Apagado habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40490	Umbral	105-140	R W		% del valor nominal
40491	Retardo de tiempo de activación de alarma	0-500	R W		milisegundos

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
ALARMAS DE FALLA DE EMISOR					
40492	Alarma de falla de emisor de temperatura de refrigerante habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40493	Alarma de falla de emisor de presión de aceite habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40495	Falla de activación magnética Alarma habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40496	Alarma de pérdida de tensión del generador habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40497	Zumbador de prealarma habilitado	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40498	Falla de cargador de batería Prealarma habilitada	0-1	R W	0 = Apagado 1 = Encendido	
40499	Retardo de tiempo de alarma de falla de emisor global	0-10	R W		Segundos
PARÁMETROS DE ARRANQUE					
40500	Estilo de arranque	0-1	R W	0 = Continuo 1 = Cíclico	
40501	Cantidad de ciclos de arranque	1-7	R W		
40502	Tiempo de arranque de ciclo	5-15	R W		Segundos
40503	Tiempo de arranque continuo	1-60	R W		Segundos
40504	Límite de desconexión de arranque	10-100	R W		% del valor nominal
40505	Retardo de prearranque	0-30	R W		Segundos
40506	Contacto de prearranque posterior a la desconexión	0-1	R W	0 = Abierto 1 = Cerrado	
SUPERVISIÓN DEL SISTEMA					
40507	Garantía de tiempo de marcha acumulado del motor (a)		R W	DP	Minutos × 10 000
40508	Garantía de tiempo de marcha acumulado del motor (b)		R W	DP	Minutos
CALIBRACIÓN					
40509	Calibración de tensión A (a)		R W	DP	× 10 000
40510	Calibración de tensión A (b)		R W	DP	× 1
40511	Calibración de tensión B (a)		R W	DP	× 10 000
40512	Calibración de tensión B (b)		R W	DP	× 1
40513	Calibración de tensión C (a)		R W	DP	× 10 000
40514	Calibración de tensión C (b)		R W	DP	× 1
40515	Calibración de tensión N (a)		R W	DP	× 10 000
40516	Calibración de tensión N (b)		R W	DP	× 1
40517	Calibración de corriente A (a)		R W	DP	× 10 000
40518	Calibración de corriente A (b)		R W	DP	× 1
40519	Calibración de corriente B (a)		R W	DP	× 10 000
40520	Calibración de corriente B (b)		R W	DP	× 1
40521	Calibración de corriente C (a)		R W	DP	× 10 000
40522	Calibración de corriente C (b)		R W	DP	× 1
40523	Calibración de corriente N (a)		R W	DP	× 10 000
40524	Calibración de corriente N (b)		R W	DP	× 1
40525	Temperatura de refrigerante 0 (a)		R W	DP	× 10 000
40526	Temperatura de refrigerante 0 (b)		R W	DP	× 1
40527	Temperatura de refrigerante 1 (a)		R W	DP	× 10 000
40528	Temperatura de refrigerante 1 (b)		R W	DP	× 1
40529	Temperatura de refrigerante 2 (a)		R W	DP	× 10 000
40530	Temperatura de refrigerante 2 (b)		R W	DP	× 1
40531	Temperatura de refrigerante 3 (a)		R W	DP	× 10 000
40532	Temperatura de refrigerante 3 (b)		R W	DP	× 1
40533	Temperatura de refrigerante 4 (a)		R W	DP	× 10 000

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40534	Temperatura de refrigerante 4 (b)		R W	DP	× 1
40535	Temperatura de refrigerante 5 (a)		R W	DP	× 10 000
40536	Temperatura de refrigerante 5 (b)		R W	DP	× 1
40537	Temperatura de refrigerante 6 (a)		R W	DP	× 10 000
40538	Temperatura de refrigerante 6 (b)		R W	DP	× 1
40539	Temperatura de refrigerante 7 (a)		R W	DP	× 10 000
40540	Temperatura de refrigerante 7 (b)		R W	DP	× 1
40541	Temperatura de refrigerante 8 (a)		R W	DP	× 10 000
40542	Temperatura de refrigerante 8 (b)		R W	DP	× 1
40543	Temperatura de refrigerante 9 (a)		R W	DP	× 10 000
40544	Temperatura de refrigerante 9 (b)		R W	DP	× 1
40545	Temperatura de refrigerante 10 (a)		R W	DP	× 10 000
40546	Temperatura de refrigerante 10 (b)		R W	DP	× 1
40547	Temperatura de refrigerante 11 (a)		R W	DP	× 10 000
40548	Temperatura de refrigerante 11 (b)		R W	DP	× 1
40549	Temperatura de refrigerante 12 (a)		R W	DP	× 10 000
40550	Temperatura de refrigerante 12 (b)		R W	DP	× 1
40551	Temperatura de refrigerante 13 (a)		R W	DP	× 10 000
40552	Temperatura de refrigerante 13 (b)		R W	DP	× 1
40553	Presión de aceite 0 (a)		R W	DP	× 10 000
40554	Presión de aceite 0 (b)		R W	DP	× 1
40555	Presión de aceite 1 (a)		R W	DP	× 10 000
40556	Presión de aceite 1 (b)		R W	DP	× 1
40557	Presión de aceite 2 (a)		R W	DP	× 10 000
40558	Presión de aceite 2 (b)		R W	DP	× 1
40559	Presión de aceite 3 (a)		R W	DP	× 10 000
40560	Presión de aceite 3 (b)		R W	DP	× 1
40561	Presión de aceite 4 (a)		R W	DP	× 10 000
40562	Presión de aceite 4 (b)		R W	DP	× 1
40563	Presión de aceite 5 (a)		R W	DP	× 10 000
40564	Presión de aceite 5 (b)		R W	DP	× 1
40565	Presión de aceite 6 (a)		R W	DP	× 10 000
40566	Presión de aceite 6 (b)		R W	DP	× 1
40567	Presión de aceite 7 (a)		R W	DP	× 10 000
40568	Presión de aceite 7 (b)		R W	DP	× 1
40569	Presión de aceite 8 (a)		R W	DP	× 10 000
40570	Presión de aceite 8 (b)		R W	DP	× 1
40571	Presión de aceite 9 (a)		R W	DP	× 10 000
40572	Presión de aceite 9 (b)		R W	DP	× 1
40573	Presión de aceite 10 (a)		R W	DP	× 10 000
40574	Presión de aceite 10 (b)		R W	DP	× 1
40575	Presión de aceite 11 (a)		R W	DP	× 10 000
40576	Presión de aceite 11 (b)		R W	DP	× 1
40577	Presión de aceite 12 (a)		R W	DP	× 10 000
40578	Presión de aceite 12 (b)		R W	DP	× 1
40579	Presión de aceite 13 (a)		R W	DP	× 10 000
40580	Presión de aceite 13 (b)		R W	DP	× 1
SUPERVISIÓN DEL SISTEMA (continuación)					
40581	Configuración del sistema	32, 64, 128	R W	32 = AUTOMÁTICO 64 = APAGADO 128 = MARCHA	

Registro de retención	Parámetro	Intervalo	Lectura/escritura admitida	Formato de datos	Unidades
40582	Estado del sistema	0-5	R -	0 = RESTABLECER 1 = LISTO 2 = ARRANQUE 3 = REPOSO 4 = MARCHA 5 = ALARMA	
CALIBRACIÓN (continuación)					
40583	Ángulo de fase (a)		R W	DP	
40584	Ángulo de fase (b)		R W	DP	
SUPERVISIÓN DEL GENERADOR (continuación)					
40585	Estado de factor de potencia	0-3	R	0 = +RETARDO 1 = -ADELANTO 2 = -RETARDO 3 = +ADELANTO	



C • Sintonización de Ajustes PID

El LSM-2020 (Módulo de reparto de carga) y el DGC-2020 utilizan cuatro controladores para efectuar las funciones de sincronización, reparto de carga, reparto de energía reactiva, ajuste de velocidad y ajuste de tensión. Los controladores son un controlador de tensión, un controlador de VAr/FP, un controlador de velocidad y un controlador de carga en kW. Los controladores de tensión y velocidad están en efecto cuando el DGC-2020 está sincronizando el generador a un bus. Durante la sincronización, estos controladores ajustan la velocidad y la salida de tensión del generador con objeto de coincidir con la del bus. Tras poner el generador en paralelo al bus que no está conectado al servicio de alimentación, el controlador de carga de kW controla la salida kW de la máquina para repartir de forma igual, en base a un porcentaje con los demás generadores en el bus. Todos los generadores que participan en el reparto de carga están conectados con líneas de reparto de carga analógicas o comunicaciones internas del grupo electrógeno por Ethernet que son utilizadas para comunicar información de reparto de carga entre las máquinas. Cuando el generador no está en paralelo con la red, el controlador de VAr/FP utiliza comunicaciones internas del grupo electrógeno para lograr un reparto de la energía reactiva en el que cada máquina comparte energía reactiva de forma equitativa sobre la base de un porcentaje con los otros generadores en el bus. Cuando el generador está en paralelo a la red, el controlador de carga de kW hace que la unidad produzca potencia a un nivel igual al punto de ajuste de carga base. El controlador de VAr/FP puede funcionar en modo de control de VAr o FP cuando el generador está conectado en paralelo con el servicio. Cuando funciona en modo de control de VAr, la máquina producirá energía reactiva a un nivel igual al ajuste Punto de ajuste de kVar. Cuando está en modo de control de FP el controlador de VAr/FP regulará la salida de energía reactiva de la máquina para mantener el factor de tensión especificado por el ajuste Punto de ajuste de FP. El punto de ajuste de carga base de kW, el punto de ajuste de kVar y el punto de ajuste de FP se pueden derivar de un ajuste del usuario o una entrada analógica.

Cuando el generador se conecta en paralelo con un bus aislado y se habilita el reparto de carga, la función de ajuste de velocidad, si está habilitada en todas las máquinas del bus, garantizará que la frecuencia del bus se mantenga a la frecuencia establecida por el ajuste de velocidad. El ajuste de velocidad tiene efecto solo en la situación en que se cierra el disyuntor del generador a un bus aislado, y se habilitan el control de carga y ajuste de velocidad. El ajuste de velocidad no tiene efecto cuando el disyuntor está abierto, dado que el modo predeterminado se cae cuando el disyuntor está abierto y el ajuste de velocidad contrarrestaría la caída. El ajuste de velocidad no tiene efecto cuando el disyuntor está cerrado a menos que se habilite el control de carga. Cuando está habilitado el control de carga, es posible que la acción integral en el controlador PID de control de carga en kW provoque una derivación de la frecuencia del sistema y se pueda emplear el ajuste de velocidad para contrarrestar la derivación.

Cuando el generador está en paralelo con el bus aislado y el controlador de kVar está habilitado para lograr el reparto de kVar, la función del ajuste de velocidad, si se habilita en todas las máquinas del bus, garantizará que la tensión del bus se mantenga con un voltaje igual al punto de ajuste de tensión nominal de las máquinas. El ajuste de tensión tiene efecto solo en la situación en que se cierra el disyuntor del generador a un bus aislado, y se habilitan el control de kVar y ajuste de tensión. El ajuste de tensión no tiene efecto cuando el disyuntor está abierto, dado que el modo predeterminado se cae cuando el disyuntor está abierto y el ajuste de tensión contrarrestaría la caída. El ajuste de tensión no tiene efecto cuando el disyuntor está cerrado a menos que se habilite el control de carga. Cuando está habilitado el control de kVar, es posible que la acción del integrador en el controlador PID de control de kVar provoque una derivación de la tensión del sistema y se pueda emplear el ajuste de tensión para contrarrestar la derivación.

El módulo de reparto de carga utiliza control PID (Proporcional, Integral, Derivada) para realizar el reparto de carga en kW y kVar, el control de velocidad y el control de tensión. A continuación se presenta una breve descripción de los 3 principales parámetros de sintonización y sus efectos sobre el comportamiento del sistema.

- K_p - Ganancia *proporcional*: el término proporcional realiza un cambio en la salida que es proporcional al valor del error actual. La respuesta proporcional se puede ajustar multiplicando el error por una constante K_p , llamada ganancia proporcional. La K_p más grande, por lo general, significa una respuesta más rápida, ya que cuanto mayor sea el error, mayor será la

retroalimentación para compensar. Una ganancia proporcional excesivamente grande producirá la inestabilidad del proceso.

- K_i - **Ganancia integral**: la contribución del término integral es proporcional a la magnitud del error y la duración del error. Se necesita alguna ganancia integral para que el sistema logre un error de estado estable cero. El término integral (cuando se agrega al término proporcional) acelera el movimiento del proceso hacia el punto de ajuste y elimina el error de estado estable residual que se produce con un controlador solo proporcional. Una K_i más grande implica que los errores de estado estable se eliminan más rápido. La compensación es un exceso mayor: cualquier error negativo integrado durante una respuesta transitoria se debe integrar mediante error positivo antes de alcanzar el estado estable.
- K_d - **Ganancia derivada**: el término derivada reduce la frecuencia de cambio de la salida del controlador, y se utiliza para reducir la magnitud del exceso producido por el componente integral y mejorar la estabilidad combinada del controlador-proceso. Sin embargo, la diferenciación de una señal amplifica un ruido en la señal y así este término del controlador puede ser sensible al ruido en el término del error, y puede provocar un proceso para volverse inestable si el ruido y la ganancia derivada son lo suficientemente grandes. Una K_d más grande disminuye el exceso y disminuye la velocidad de la respuesta transitoria; esto puede provocar inestabilidad. En general, no se recomienda K_d en los controladores DGC a menos que las pruebas demuestren que beneficia al rendimiento del sistema.

La Tabla C-1 muestra los efectos de los parámetros en aumento.

Tabla C-1. Efectos de los parámetros en aumento

Parámetro	Tiempo de subida	Exceso	Tiempo de ajuste	Error de estado estable
K_p	Disminuir	Aumentar	Cambio pequeño	Disminuir
K_i	Disminuir	Aumentar	Aumentar	Eliminar
K_d	Cambio pequeño	Disminuir	Disminuir	Ninguno

Procedimientos de sintonización

Antes de realizar cualquier sintonización del controlador, se recomienda enérgicamente que la Protección del generador, en particular la protección de potencia inversa y la protección de pérdida de excitación, estén configuradas para proteger la máquina en caso de que se produzcan situaciones de potencia inversa o Var inversos durante el proceso de sintonización.

Procedimiento de sintonización del controlador de tensión

El controlador de tensión se sintoniza antes que el controlador de velocidad. Cambie a 0 todas las ganancias de K_p , K_i y K_d en el controlador de tensión, el controlador de velocidad, el controlador de carga en kW y el controlador de VAr/FP. Establezca los valores de K_g en 0,1.

El controlador de tensión está activo durante la sincronización cuando el DGC-2020 está intentando cerrar el disyuntor del generador y también cuando el disyuntor del generador está cerrado y este no está en paralelo con la red de energía y la función de ajuste de tensión está habilitada. Para sintonizar el controlador de tensión, la unidad se opera con el disyuntor del generador cerrado y el ajuste de tensión habilitado. Luego, podemos cambiar la tensión nominal de la máquina para cambiar el punto de ajuste del controlador de tensión y observar la respuesta. Habilite la función de ajuste de tensión y el controlador de VAr/FP, y verifique en la lógica que cuando el disyuntor del generador está cerrado, el elemento lógico En paralelo a la red no sea verdadero (true). Cuando el motor está funcionando y el disyuntor del generador está cerrado, el controlador de tensión debería estar en funcionamiento para alcanzar el ajuste de la tensión, impulsando la tensión del sistema al nivel establecido por el ajuste de tensión nominal en los valores nominales del sistema.

K_p - Ganancia proporcional

Cada vez que se determina una K_p , modificaremos el ajuste de tensión nominal en los datos nominales y observaremos cómo la tensión de salida del generador responde al cambio.

Establezca un valor inicial de 1 para K_p . Inicie el generador y cierre el disyuntor del generador al bus inactivo.

Verifique que la salida del generador se aproxime a la tensión nominal de manera estable. Dado que K_i es cero en este punto, es posible que exista una diferencia entre la salida del generador y el punto de ajuste de tensión nominal. Lo importante es que la salida del generador se comporte de manera estable. Si no está estable, baje el valor de K_p y repita.

Ahora modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% mayor que el ajuste inicial. Verifique que la salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el ajuste de tensión nominal a su valor original y observe la salida del generador. A continuación, modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% menor que el ajuste inicial y observe la tensión de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar la tensión nominal a su valor inicial y observe la tensión de salida del generador para verificar que funcione de forma estable.

Repita este procedimiento, aumentando el K_p hasta que el sistema comience a funcionar de forma inestable y, luego, bájelo hasta valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable. Observe que si la salida del generador no está acercándose mucho al valor del punto de ajuste, suele ser una indicación de que el valor de K_p es demasiado bajo.

Si no es posible obtener un funcionamiento a una tensión estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el regulador de tensión que tiene su entrada de desvío analógica impulsada por el LSM-2020.

K_p - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p . Inicie el generador y cierre el disyuntor del generador al bus inactivo.

A continuación modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% mayor que el ajuste inicial. Verifique que la salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el ajuste de tensión nominal a su valor original y observe la salida del generador. A continuación, modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% menor que el ajuste inicial y observe la tensión de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar la tensión nominal a su valor inicial y observe la tensión de salida del generador para verificar que funcione de forma estable. Si no se puede alcanzar un funcionamiento estable, podría ser necesario bajar el valor para K_i . Repita este procedimiento, subiendo K_i hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable.

K_p - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de PI. Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo.

La sintonización de K_d se puede lograr a través de los siguientes pasos: Establezca un valor inicial de K_d que sea $1/10^\circ$ el valor de K_p o $1/10^\circ$ el valor de K_i , el que sea menor. Inicie el generador y cierre el disyuntor del generador al bus inactivo.

Modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% mayor que el ajuste inicial. Verifique que la salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el ajuste de tensión nominal a su valor original y observe la salida del generador. A continuación, modifique el ajuste de tensión nominal a un nivel que sea 3% o 5% menor que el ajuste inicial y observe la tensión de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar la tensión nominal a su valor inicial y observe la tensión de salida del generador para verificar que funcione de forma estable. Repita con los valores mayores de K_d hasta que el sistema comience a ser inestable, luego ingrese la mitad de este valor como ganancia de K_d .

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Procedimiento de sintonización del controlador de velocidad

El controlador de velocidad se sintoniza antes que el controlador de carga en kW. Habilite el control de carga y el ajuste de velocidad. Establezca todas las ganancias K_p , K_i y K_d en el controlador de velocidad, y el controlador de carga en kW en 0. Establezca los valores de K_g en 0,1.

K_p - Ganancia proporcional

Establezca un valor inicial de 1 para K_p . Inicie el generador y cierre el disyuntor al bus inactivo.

Cada vez que se establezca K_p , ejecute las respuestas en pasos de la siguiente forma para observar la respuesta al cambio en el punto de ajuste de velocidad.

A continuación, modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios mayor que el ajuste inicial. Verifique que la frecuencia de salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor original y observe la frecuencia de salida del generador. A continuación modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios menor que el ajuste inicial y observe la frecuencia de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor inicial y observe la frecuencia del generador para verificar que funcione de forma estable.

Dado que K_i es cero en este punto, es posible que existan algunas diferencias entre la salida del generador y la velocidad que se está intentando seguir. Lo importante es que la salida del generador se comporte de manera estable. Si el sistema está inestable, baje K_p y repita.

Repita este procedimiento, aumentando el K_p hasta que el sistema comience a funcionar de forma inestable y, luego, bájelo hasta valor mayor en el que se haya alcanzado un funcionamiento estable. Observe que si la salida del generador no está acercándose mucho al valor del punto de ajuste, suele ser una indicación de que el valor de K_p es demasiado bajo.

Si no es posible obtener un funcionamiento a velocidad estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el regulador que tiene su entrada de desvío analógica impulsada por el LSM-2020.

K_p - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p . Inicie el generador y cierre el disyuntor al bus inactivo.

A continuación, modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios mayor que el ajuste inicial. Verifique que la frecuencia de salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor original y observe la frecuencia de salida del generador. A continuación modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios menor que el ajuste inicial y observe la frecuencia de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor inicial y observe la frecuencia de salida del generador para verificar que funcione de forma estable. Si no se puede alcanzar un funcionamiento estable, podría ser necesario bajar el valor para K_i . Repita este procedimiento, subiendo K_i hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable.

K_p - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante

del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de P_i . Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo que se puede alcanzar al realizar los siguientes pasos.

Establezca un valor inicial de K_d que sea $1/10^\circ$ el valor de K_p o $1/10^\circ$ el valor de K_i , el que sea menor.

Modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios mayor que el ajuste inicial. Verifique que la salida del generador se aproxime al nuevo valor de manera estable. Vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor original y observe la frecuencia de salida del generador. A continuación, modifique el punto de ajuste de velocidad a un nivel que sea uno o dos hercios menor que el ajuste inicial y observe la frecuencia de salida del generador. Por último, vuelva a cambiar el punto de ajuste de velocidad a su valor inicial y observe la frecuencia de salida del generador para verificar que funcione de forma estable. Repita con los valores mayores de K_d hasta que el sistema comience a ser inestable, y luego ingrese la mitad de este valor como ganancia de K_d .

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Procedimiento de sintonización del controlador de VAR/FP

Una vez que se obtiene el rendimiento deseado del controlador de tensión, se puede sintonizar el controlador de VAR/FP. Se presentan dos métodos de sintonización, uno en el que la máquina está en paralelo con la red para sintonizar los sistemas que se usan para operación en paralelo con la red y un segundo método en el que las máquinas están en paralelo entre ellas para sintonizar sistemas que emplean operación en paralelo aislada.

Procedimiento de sintonización del controlador de VAR/FP utilizando operación en paralelo con la red

En funcionamiento en paralelo con la red, el controlador de VAR/FP regula la salida de kVar de la máquina a un nivel especificado por el ajuste % de punto de ajuste de kVar cuando el modo de control es control de kVar, o regula la salida de kVar para mantener el factor de potencia especificado en el punto de ajuste de FP cuando el modo de control está establecido en control de FP.

Establezca todas las ganancias K_p , K_i y K_d en el controlador de VAR/FP en 0. Establezca el valor de K_g en 0,1. Habilite el controlador de VAR/FP y establezca el modo de control en el control de VAR. El generador debe conectarse en paralelo con el servicio (como lo indica el elemento lógico En paralelo con alimentación) en cualquiera de los pasos de sintonización donde se está probando el sistema para un funcionamiento estable.

K_p - Ganancia proporcional

Establezca un valor inicial de $K_p = 1$ en el controlador de VAR/FP. Habilite el controlador de VAR/FP y establezca el modo de control en el control de VAR.

Establezca K_p en el controlador de VAR/FP. Sincronice el generador con el servicio para activar el control de VAR. Verifique que el control de VAR sea estable. Si le parece que el control de VAR es inestable, baje K_p e intente nuevamente. Suponiendo que el funcionamiento es estable, cambie el punto de ajuste de VAR en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Dado que K_i es cero en este punto, es posible que exista algún error. Aún más importante, verifique que se logra el control estable de VAR.

Suba K_p y repita la prueba hasta obtener un funcionamiento inestable. Luego, baje K_p hasta el valor mayor en el que se logró un funcionamiento estable.

Si no es posible obtener un funcionamiento del controlador de VAR estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el regulador de tensión que tiene su entrada de desvío impulsada por el LSM-2020.

K_p - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p .

Cada vez que establezca K_i , sincronice el generador con el servicio para activar el control de VAR. Verifique que el funcionamiento sea estable. Cambie el punto de ajuste de VAR en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Si el sistema no está estable, baje K_i y repita la prueba.

Repita este procedimiento, subiendo K_i hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable.

K_d - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de PI. Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo. Comience con valores pequeños de K_d que sean $1/10^\circ$ el valor de K_p o $1/10^\circ$ el valor de K_i , el que sea menor.

La sintonización de K_d se puede lograr a través de los siguientes pasos: Establezca un valor inicial de K_d , luego sincronice el generador con el servicio para activar el control de VAR y verifique la estabilidad. Cambie el punto de ajuste de VAR en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Suba K_d repitiendo las pruebas hasta que el sistema esté inestable y luego bájelo a la mitad del valor donde primero se obtiene la inestabilidad.

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Procedimiento de sintonización del controlador de VAR/FP utilizando múltiples máquinas en operación en paralelo aislada

En funcionamiento en paralelo aislado, el controlador de VAR/FP regula la salida de kVar de la máquina a un nivel determinado por las comunicaciones internas del grupo electrógeno para lograr un reparto de kVar con las otras máquinas del sistema. Cuando se sintoniza de la forma adecuada, el controlador de VAR/FP regula la salida de kVar de la máquina a un nivel igual a la carga promedio del sistema en kVar, sobre la base de un porcentaje de la capacidad. Por lo tanto, cada máquina compartirá kVar de forma equitativa sobre la base de un porcentaje de la capacidad.

El procedimiento que se describe a continuación está redactado para el caso en el que tenga dos máquinas que deban sintonizarse. Por lo tanto, toda vez que se cambia la ganancia de PID, el cambio debe replicarse en ambas máquinas antes de cualquier prueba de estabilidad.

Si ya hay disponible una máquina que esté sintonizada, pero otra necesita sintonizarse con esa, el siguiente procedimiento también corresponde, excepto que los valores PID en la máquina que ya se han sintonizado no deben cambiarse.

K_p - Ganancia proporcional

En ambas máquinas, establezca todas las ganancias K_p , K_i y K_d en el controlador de VAR/FP en 0. Establezca el valor de K_g en 0,1. Establezca un valor inicial de 1 para K_p .

Cierre el disyuntor de la primera máquina en una carga. Ponga el segundo generador en paralelo y verifique el reparto estable de kVar entre las dos máquinas. Luego abra el disyuntor del generador en el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Dado que K_i es cero en este punto, es posible que exista algún error en el reparto de kVar. Lo importante es verificar que se logre un reparto de carga estable. Repita para varios niveles de carga de kVar si hay una media de carga de kVar variable disponible.

Suba K_p en ambas máquinas y repita la prueba hasta obtener un funcionamiento inestable. Baje K_p hasta el valor mayor que proporcione un funcionamiento estable. Si una máquina se torna inestable antes que la otra a medida que se suben las ganancias, podría ser necesario realizar mayores aumentos de ganancias solo en una máquina. Si las máquinas no son similares, podría terminar con diferentes ganancias en cada máquina. Si no es posible obtener un reparto de kVar estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el AVR que tiene su entrada de desvío analógica impulsada por el LSM-2020.

K_p - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p en ambas máquinas.

Cada vez que K_i se establece en ambas máquinas, ponga las máquinas en paralelo y verifique el reparto estable de kVar. Luego abra el disyuntor del generador en el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Si el sistema no está estable, baje K_i y repita la prueba.

Repita este procedimiento, subiendo K_i en ambas máquinas hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable.

Repita para varios niveles de carga de kVar si hay una media de carga de kVar variable disponible.

K_p - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de PI. Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo.

En ambas máquinas, comience con valores pequeños de K_d que sean $1/10^\circ$ de K_p o $1/10^\circ$ de K_i , el que sea menor. La sintonización de K_d se puede lograr a través de los siguientes pasos: Establezca el control de kVar K_d en ambas máquinas, colóquelas en paralelo y verifique la estabilidad. Luego coloque el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Suba K_d en ambas máquinas hasta que el sistema esté inestable y luego bájelo a la mitad del valor donde primero se obtiene la inestabilidad. Pruebe en varios niveles de carga de kVar si hay una media de carga de kVar variable disponible.

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Procedimiento de sintonización del controlador de carga en kW

Una vez que se obtiene el rendimiento deseado del controlador de tensión y velocidad, se puede sintonizar el controlador de carga en kW

Se presentan dos métodos de sintonización, uno en el que la máquina está en paralelo con la red para sintonizar los sistemas que se usan para operación en paralelo con la red y un segundo método en el que las máquinas están en paralelo entre ellas para sintonizar sistemas que emplean operación en paralelo aislada.

Procedimiento de sintonización del controlador de carga en kW utilizando operación en paralelo con la red

En funcionamiento en paralelo con la red, el controlador de carga en kW regula la salida de kW de la máquina al nivel de kW indicado por el ajuste de nivel de carga base.

Establezca todas las ganancias K_p , K_i y K_d en el controlador de carga en kW en 0. Establezca el valor de K_g en 0,1. Habilite el controlador de carga en kW. El generador debe conectarse en paralelo con el servicio (como lo indica el elemento lógico En paralelo con alimentación) en cualquiera de los pasos de sintonización donde se está probando el sistema para un funcionamiento estable.

K_p - Ganancia proporcional

Establezca un valor inicial de $K_p = 1$ en el controlador de carga en kW.

Establezca K_p en el controlador de carga en kW. Sincronice el generador con el servicio para activar el control de kW. Verifique que el control de kW sea estable. Si le parece que el control de kW es inestable, baje K_p e intente nuevamente. Suponiendo que el funcionamiento es estable, cambie el punto de ajuste de carga base en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Dado que K_i es cero en este punto, es posible que exista algún error. Aún más importante, verifique que se logra el control estable de kW.

Suba K_p y repita la prueba hasta obtener un funcionamiento inestable. Luego, baje K_p hasta el valor mayor en el que se logró un funcionamiento estable.

Si no es posible obtener un funcionamiento del controlador de kW estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el regulador del motor que tiene su entrada de desvío impulsada por el LSM-2020.

K_i - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p .

Cada vez que establezca K_i , sincronice el generador con el servicio para activar el control de kW. Verifique que el funcionamiento sea estable. Cambie el punto de ajuste de carga base en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Si el sistema no está estable, baje K_i y repita la prueba.

Repita este procedimiento, subiendo K_i hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor que haya proporcionado un funcionamiento estable.

K_d - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de P_i . Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo. Comience con valores pequeños de K_d que sean $1/10^{\circ}$ el valor de K_p o $1/10^{\circ}$ el valor de K_i , el que sea menor.

La sintonización de K_d se puede lograr a través de los siguientes pasos: Establezca un valor inicial de K_d , luego sincronice el generador con el servicio para activar el control de kW y verifique la estabilidad. Cambie el punto de ajuste de carga base en pasos del 10% y verifique que el funcionamiento sea estable. Suba K_d , repitiendo las pruebas hasta que el sistema esté inestable y luego bájelo a la mitad del valor donde primero se obtiene la inestabilidad.

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Procedimiento de sintonización del controlador de carga en kW utilizando múltiples máquinas en operación en paralelo aislada

En funcionamiento en paralelo aislado, el controlador de carga en kW regula la salida de kVar de la máquina a un nivel determinado por la línea de reparto de carga analógica o las comunicaciones internas del grupo electrógeno para lograr un reparto de kW con las otras máquinas del sistema. Cuando se

sintoniza de la forma adecuada, el controlador de kW regula la salida de kW de la máquina a un nivel igual a la carga promedio del sistema en kW, sobre la base de un porcentaje de la capacidad. Por lo tanto, cada máquina compartirá kW de forma equitativa sobre la base de un porcentaje de la capacidad. El procedimiento que se describe a continuación está redactado para el caso en el que dos máquinas deban sintonizarse. Por lo tanto, toda vez que se cambia la ganancia de PID, el cambio debe replicarse en ambas máquinas antes de cualquier prueba de estabilidad.

Si ya hay disponible una máquina que esté sintonizada, pero necesita sintonizar otra con esa, el siguiente procedimiento también corresponde, excepto que los valores PID en la máquina que ya se han sintonizado no deben cambiarse.

K_p - Ganancia proporcional

Deshabilite la función de ajuste de velocidad en todas las máquinas cuando sintonice las ganancias del controlador de carga en kW.

En ambas máquinas, establezca todas las ganancias K_p , K_i y K_d en el controlador de carga en kW en 0. Establezca el valor de K_g en 0,1. Establezca un valor inicial de 1 para K_p .

Cierre el disyuntor de la primera máquina en una carga. Ponga el segundo generador en paralelo y verifique el reparto estable de carga entre las dos máquinas. Luego abra el disyuntor del generador en el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Dado que K_i es cero en este punto, es posible que exista un error en el reparto de carga. Lo importante es verificar que se logre un reparto de carga estable.

Suba K_p en ambas máquinas y repita la prueba hasta obtener un funcionamiento inestable. Baje K_p hasta el valor mayor que proporcione un funcionamiento estable. Si una máquina se torna inestable antes que la otra a medida que se suben las ganancias, podría ser necesario realizar mayores aumentos de ganancias solo en una máquina. Si las máquinas no son similares, podría terminar con diferentes ganancias en cada máquina. Si no es posible obtener un funcionamiento con kW estable, posiblemente sea necesario reducir las ganancias de control en el regulador que tiene su entrada de desvío analógica impulsada por el LSM-2020. Pruebe en varios niveles de carga de kW si hay una media de carga de kW variable disponible.

K_i - Ganancia integral

Establezca el valor inicial de K_i para que sea la décima parte del valor establecido para K_p en ambas máquinas.

Cada vez que establezca K_i en ambas máquinas, conecte las máquinas en paralelo para un reparto de carga estable; luego abra el disyuntor del generador en el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Si el sistema no está estable, baje K_i y repita la prueba. Pruebe en varios niveles de carga de kW si hay una media de carga de kW variable disponible. Repita este procedimiento, subiendo K_i en ambas máquinas hasta que el sistema esté inestable y luego bajándolo al valor mayor en el que se haya logrado un funcionamiento estable.

K_d - Ganancia derivada

Si el rendimiento solo con K_p y K_i es satisfactorio, se recomienda dejar a K_d en un valor de cero. K_d puede amplificar el ruido en un sistema de modo tal que debería usarse con mucha precaución. De lo contrario, K_d , la ganancia derivada del controlador, se puede utilizar conjuntamente con T_d , la constante del filtro de ruidos, para reducir el exceso obtenido con el control de PI. Ajustar K_d y T_d es un proceso iterativo. En ambas máquinas, comience con valores pequeños de K_d que sean $1/10^\circ$ de K_p o $1/10^\circ$ de K_i , el que sea menor.

La sintonización de K_d se puede lograr a través de los siguientes pasos: Establezca el control de carga K_d en ambas máquinas, colóquelas en paralelo y verifique la estabilidad. Luego coloque el segundo generador y verifique que ambas unidades todavía estén estables. Suba K_d en ambas máquinas hasta que el sistema esté inestable y luego bájelo a la mitad del valor donde primero se obtiene la inestabilidad. Pruebe en varios niveles de carga de kW si hay una media de carga de kW variable disponible.

Si parece que hay ruido de alta frecuencia ingresando en el sistema, T_d es la misma constante del filtro de paso bajo que filtra la entrada del controlador para reducir los efectos de esa interferencia cuando se

emplea un control derivativo. El intervalo de valores de T_d es de 0 a 1 con un incremento de 0,001. $T_d=0$ representa ausencia de filtro; $T_d=1$ representa el filtro más pesado. Si se necesita el ajuste de T_d , establezca T_d en 0,001 y observe si se reduce el comportamiento inducido por el ruido. Suba T_d hasta lograr el comportamiento de reducción de ruido deseado. Cuando se haya establecido T_d , sintonice K_d nuevamente. Si el ruido vuelve a ser un problema, ajuste T_d hasta lograr el comportamiento deseado y luego vuelva a sintonizar K_d .

Ganancias genéricas para múltiples tipos de máquinas

Se sugiere el siguiente método para determinar ganancias genéricas para tipos de máquinas múltiples.

1. Decida qué niveles de tensión de retorno y protección VAr de retorno (pérdida de excitación) son necesarios.
2. Una vez que se hayan establecido los criterios del paso 1, sintonice una unidad de manera que una máquina pueda conectarse en paralelo con otra unidad sin ninguna carga y no se produzca ningún disparo.
3. Conecte en paralelo dos máquinas a una carga y verifique que se realiza un reparto de carga aceptable.
4. Agregue y coloque cargas con máquinas conectadas en paralelo para verificar que se produzca un reparto de carga aceptable y no se produzca ningún disparo.
5. Una vez que los ajustes se consideran “buenos”, guárdelos como ajustes iniciales para la configuración de una determinada máquina para todos los trabajos futuros. Los ajustes no necesitan cambiar a menos que deban modificarse las características de reparto de carga o disparo.
6. Pruebe las unidades conectadas en paralelo sin ninguna carga y verifique que no se produzca ningún disparo.
7. Conecte en paralelo dos máquinas a una carga y verifique que se realice un reparto de carga aceptable.
8. Agregue y coloque cargas con máquinas conectadas en paralelo para verificar que se produzca un reparto de carga aceptable y no se produzca ningún disparo.
9. Si se deben modificar los ajustes para un tipo de máquina en particular, guarde los que va a utilizar como ajustes iniciales para todas las máquinas futuras de ese tipo.
10. Pruebe cada máquina con los pasos 6, 7 y 8.

No se espera que un conjunto de números funcionen para todas las máquinas, pero es probable tener 6 a 12 conjuntos de ajustes que cubran un amplio rango de tamaños de máquinas y fabricantes de motores. Sin embargo, una vez que se ha determinado un conjunto de ganancias para un tipo de máquina en particular, las mismas ganancias deben trabajar en todas las máquinas idénticas.

D • Códigos de Fallas *mtu*

Los códigos de falla de *mtu* mostrados por el DGC-2020 son listados en la Tabla D-1.

Tabla D-1. Códigos de Falla de *mtu*

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
3	HI T FUEL	Temperatura de Combustible muy alta (límite 1).
4	SS T FUEL	Temperatura de Combustible muy (límite 2).
5	HI T CHRG AIR	Temperatura de aire de cambio muy alta (límite 1).
6	SS T CHRG AIR	Temperatura de aire muy alta (límite 2).
9	HI T INTERCOOLER	Temperatura de refrigerante de InterEnfriador muy alta (límite 1).
10	SS T INTERCOOLER	Temperatura de refrigerante de IntereEnfriador muy alta (límite 2).
15	LO P LUBE OIL	Presión de aceite lubricante muy bajo (límite 1).
16	SS P LUBE OIL	Presión de aceite lubricante muy bajo (límite 2).
19	HI T EXHAUST A	Temperatura de gas de escape (lado-A) muy alto (límite 1).
20	SS T EXHAUST A	Temperatura de gas de escape (lado-A) muy alto (límite 2).
21	HIT T EXHAUST B	Temperatura de gas de escape (lado-B) muy alto (límite 1).
22	SS T EXHAUST B	Temperatura de gas de escape (lado-B) muy alto (límite 2).
23	LO COOLANT LEVEL	Nivel de refrigerante muy bajo (límite 1).
24	SS COOLANT LEVEL	Nivel de refrigerante muy bajo (límite 2).
25	HI P DIFF LUBE OIL	Presión diferencial de filtro de aceite muy alta (límite 1).
26	SS P DIFF LUBE OIL	Presión diferencial de filtro de aceite muy alta (límite 2).
27	HI LEVEL LEAKAGE FUEL	Nivel de fuga de combustible muy alto (límite 1).
29	HI ETC IDLE SPD TOO HI	Velocidad de vacío de uno de los cargadores conmutables muy alto.
30	SS ENGINE OVERSPEED	Sobrevelocidad del Motor (límite 2).
31	HI ETC1 OVERSPEED	Velocidad de cargador básico muy alta (límite 1).
32	SS ETC1 OVERSPEED	Velocidad de cargador básico muy alta (límite 2).
33	L1 P FUELFLT DIF	Presión diferencial de filtro de combustible muy alta (límite 1).
36	HI ETC2 OVERSPEED	Velocidad del 1 ^{er} cargador conmutable muy alta (límite 1).
37	SS ETC2 OVERSPEED	Velocidad del 1 ^{er} cargador conmutable muy alta (límite 2).
38	AL ETC SPEED DEVIATION	Desviación de velocidad entre el cargador turbo básico de uno de los cargadores conmutables
39	AL ETC2 CUTIN FAIL	Conmutación de cargador ETC2 fallada.
44	LO LEVEL INTRCLR	Nivel de refrigerante de interenfriador muy baja (límite 1).
45	FAULT L2 LEVEL INTRCLR	Nivel de refrigerante de interenfriador muy baja (límite 2).
51	HI T LUBE OIL	Temperatura de aceite lubricante muy alta (límite 1).
52	SS T LUBE OIL	Temperatura de aceite lubricante muy alta (límite 2).
53	HI T INTAKE AIR	Temperatura del aire de entrada alta (Límite 1).
54	HIHI T INTAKE AIR	Temperatura del aire de entrada alta (Límite 2).
57	LO P COOLANT	Presión de refrigerante muy alta (límite 1).
58	SS P COOLANT	Presión de refrigerante muy alta (límite 1).

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
59	SS T COOLANT L3	Temperatura de refrigerante muy alta/ muy baja (límite 3).
60	SS T COOLANT L4	Temperatura de refrigerante muy alta/ muy baja (límite 4).
61	HI P ADCRANK CS L1	Presión del AdCrankCase demasiado alta (Límite 1).
62	HI P ADCRANK CS L2	Presión del AdCrankCase demasiado alta (Límite 2).
63	HI P CRANKCASE	Presión del cárter del cigüeñal muy alta (límite 1).
64	SS P CRANK CASE	Presión del cárter del cigüeñal muy alta (límite 2).
65	LO P FUEL	Presión de combustible de suministro muy baja (límite 1).
66	SS P FUEL	Presión de combustible de suministro muy baja (límite 2).
67	HI T COOLANT	Temperatura de refrigerante muy alta (límite 1).
68	SS T COOLANT	Temperatura de refrigerante muy alta (límite 2).
69	L1 T EXTERN 1	Límite 1, fuera de rango.
70	L2 T EXTERN 1	Límite 2, fuera de rango.
71	L1 T EXTERN 2	Límite 1, fuera de rango.
72	L2 T EXTERN 2	Límite 2, fuera de rango.
73	L1 P EXTERN 1	Límite 1, fuera de rango.
74	L2 P EXTERN 1	Límite 2, fuera de rango.
75	L1 P EXTERN 2	Límite 1, fuera de rango.
76	L2 P EXTERN 2	Límite 2, fuera de rango.
77	LIM EXT CLNT LEV	Señal binaria 1 Planta activa.
78	LIM INTERCLR LEV	Señal binaria 2 Planta activa.
79	L BIN EXTERN 3	Señal binaria 3 Planta activa.
80	L BIN EXTERN 4	Señal binaria 4 Planta activa.
81	AL RAIL LEAKAGE	Gradiente de presión de riel muy baja para Arrancar o muy alta para Parar.
82	HI P FUEL COMON RAIL	Presión de Riel > valore de consigna.
83	LO P FUEL COMMON RAIL	Presión de Riel < valore de consigna.
85	HI T UMBLASSEN	Temperatura de 'Umblasen' muy alta (límite 1).
86	SS T UMBLASSEN	Temperatura de 'Umblasen' muy alta (límite 2).
89	SS SPEED TOO LOW	El motor está siendo detenido. La velocidad del motor de la operativa del motor cayó debajo del límite del parámetro 2.2500.027 Límite de Velocidad de Motor bajo sin ningún pedido de parar. Por razones de seguridad el motor es parado cuando este evento ocurre.
90	SS IDLE SPEED LOW	Velocidad de vacío no alcanzada.
91	SS RELEASE SPEED LO	Velocidad de aceleración no alcanzada.
92	SS STARTER SPEED LO	Velocidad del arrancador no alcanzada.
93	SS PREHT TMP	Temperatura del precalentador muy baja (límite 2).
94	LO PREHT TMP	Temperatura del precalentador muy baja (límite 1).
95	AL PRELUBE FAULT	Falla de Prelubricación.
99	DUMMY FAULT	Falla de prueba: esta no es una falla real, pero se utiliza en algunas ECU para probar los mecanismos de informes de fallas.
100	EDM NOT VALID	Falla Suma de Verificación EDM.
101	IDM NOT VALID	Falla Suma de Verificación IDM.
102	INVLD FUEL CNS 1	Defecto Contador de consumo de combustible.
103	INVLD FUEL CNS 2	Monitor de consumo 2 no válido.
104	ENG HRS INVALID 1	Defecto Contador de Horas de Motor.
105	ENG HRS INVALID 2	Falla de Suma de Verificación
106	ERR REC1 INVALID	Falla de Suma de Verificación

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
107	ERR REC2 INVALID	Falla de Suma de Verificación
118	LO ECU SUPPLY VOLTS	Tensión de fuente de alimentación muy baja (límite 1).
119	LOLO ECU SUPPLY VOLTS	Tensión de fuente de alimentación muy baja (límite 2).
120	HI ECU SUPPLY VOLTS	Tensión de fuente de alimentación muy alta (límite 1).
121	HIHI ECU SUPPLY VOLTS	Tensión de fuente de alimentación muy alta (límite 2).
122	HI T ECU	Temperatura de la electrónica muy alta (límite 1).
134	15v POSECU DEFCT	Falla electrónica interna.
136	15V NEGECU DEFCT	Falla electrónica interna.
137	L1 5V BUFFR TEST	Falla de sensor de presión, cableado del sensor de presión, o falla de electrónica interna.
138	SENSOR PWR DEFCT	Falla de sensor de presión, cableado del sensor de presión, o falla de electrónica interna.
139	L1 TE BUFFR TEST	Falla electrónica interna.
140	TE BUF ECU DEFCT	Falla electrónica interna.
141	AL POWER TOO HIGH	Potencia AL muy alta.
142	MCR EXCEEDED 1 HR STR	AL MCR excedida 1 hora.
143	BANK1 ECU DEFECT	Falla electrónica interna.
144	BANK2 ECU DEFECT	Falla electrónica interna.
145	15V GOODECU DFCT	Falla electrónica interna.
147	AD TST1ECU DEFCT	Falla electrónica interna.
149	AD TST2ECU DEFCT	Falla electrónica interna.
151	AD TST3ECU DEFCT	Falla electrónica interna.
170	MI MODULE FAIL	Indicador de defecto módulo en mantenimiento.
171	MI NOT ACTIVE	WI no más activo.
172	TBO EXPIRED	TBO expirado.
173	MODL WRITE LÍMITE	Límite de escritura EEPROM alcanzado.
176	AL LIFE DATA NA	Ningún Sistema de Respaldo de Datos de Vida (que ajuste= está disponible dentro de un retardo de tiempo después de un Reset ECU).
177	AL LIFE DATA INCPLT	Si el ADEC tiene que restaurar los Datos de Vida desde el sistema de respaldo y al menos una suma de verificación es incorrecta luego que la descarga o la descarga está incompleta, entonces esta falla es puesta.
180	AL CAN1 NODE LOST	Conexión a un nodo en CAN 1 perdida.
181	AL CAN2 NODE LOST	Conexión a un nodo en CAN 2 perdida.
182	AL CAN WRONG PARAMS	Los valores de parámetros CAN incorrecto han sido ingresados.
183	AL CAN NO PU DATA	Un modo CAN está seleccionado en el cual la comunicación es inicializada ayudada de un módulo de datos PU. De todos modos, el módulo de datos PU requeridos no está presente o no válido.
184	AL CAN PUDATA ERR	Durante el intento de copiar un módulo de datos PU recibidos a módulo Flash, un error de programa ocurrió.
185	CAN LESS MAILBXS	CAN menos buzones de correo.
186	AL CAN1 BUS OFF	El controlador CAN 1 está en estado "Bus Off".
187	AL CAN1 ERR PASSV	El controlador CAN 1 ha señalado una advertencia.
188	AL CAN2 BUS OFF	El controlador CAN 2 está en estado "Bus Off".
189	AL CAN2 ERROR PASSV	El controlador CAN 2 ha señalado una advertencia.
190	AL EMU PARAM NO SUPPORT	Los parámetros EMU no son soportados.
198	AL COMB ALM YEL	Alarma amarilla combinada: una alarma amarilla es una advertencia y, por lo general, no produce un apagado del motor.
201	SD T COOLANT	Defecto sensor de Temperatura de Refrigerante.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
202	SD T FUEL	Defecto sensor de temperatura de combustible.
203	SD T CHARGE AIR	Defecto sensor de temperatura de aire de carga.
205	SD T CLNT INTERC	Defecto sensor de temperatura de refrigerante del interenfriador.
206	SD T EXHAUST A	Defecto sensor de temperatura de gas de escape en lado A.
207	SD T EXHAUST B	Defecto sensor de temperatura de gas de escape en lado B.
208	SD P CHARGE AIR	Defecto sensor presión de aire de carga.
211	SD P LUBE OIL	Defecto sensor de presión de aceite lubricante.
212	SD P COOLANT	Defecto sensor de presión de refrigerante.
213	SD P COOLANT INTRCOOLR	Defecto sensor de presión de refrigerante.
214	SD P CRANKCASE	Defecto sensor de presión cárter del cigüeñal.
215	SD P HD	Defecto sensor de presión de riel.
216	SD T LUBE OIL	Defecto sensor de temperatura de aceite lubricante.
219	SD T INTAKE AIR	Defecto sensor de temperatura de aire de toma.
220	SD COOLANT LEVEL	Defecto sensor de nivel de refrigerante.
221	SD P DIFF LUBE OIL	Defecto sensor para presión diferencial de aceite lubricante.
222	SL LVL LKG FUEL	Defecto sensor para nivel de fuga de combustible.
223	SD LVL INTERCLR	Defecto sensor para nivel de refrigerante de interenfriador.
227	SD PRE FILT P LUBE OIL	Defecto sensor para aceite lubricante antes de filtro.
228	SD P FL PRE FILTR	Defecto del sensor en el sensor de presión de prefiltro de combustible.
229	AL SD CAM STOP	Defecto de sensor de árbol de levas y defecto de sensor de árbol de leva antes.
230	SD CRANKSHFT SPD	Defecto de sensor en árbol de levas
231	SD CAMSHAFT SPD	Defecto de sensor en árbol de levas
232	SD CHARGER1 SPEED	Defecto de sensor de velocidad de cargador básico.
233	SD CHARGER2 SPEED	Defecto de sensor de velocidad de cambio de cargador.
239	SD P DIFF FUEL	Defecto del sensor en el sensor de presión diferencial del filtro de combustible.
240	SD P FUEL	Defecto de sensor de presión de combustible.
241	SD T UMBLASSEN	Defecto de sensor de temperatura de aire de cambio recirculado.
242	SD T COOLANT R	Defecto de sensor de temperatura de refrigerante redundante.
244	SD P LUBE OIL R	Defecto de sensor de presión para aceite lubricante redundante.
245	SD POWER SUPPLY	Error ECU interno.
246	SD T ELECTRONIC	Falla ECU interno.
249	SD CAN STOP	Datos CAN perdidos.
250	SD CAN SPD DEMND	Datos CAN perdidos.
251	SD CAN UP DOWN	Datos CAN perdidos.
252	SD CAN NOTCH POS	Datos CAN perdidos.
253	SD CAN OVERRIDE	Datos CAN perdidos.
254	SD CAN TST OVRSP	Datos CAN perdidos.
255	SD CAN ENGAGE SIG	Datos CAN perdidos.
256	SD CAN CYL CUTOUT	Datos CAN perdidos.
257	SD CAN LOCAL	Datos CAN perdidos.
258	SD CAN RCS ENGAGE	Datos CAN perdidos.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
259	SD CAN RCS CYL CT	Datos CAN perdidos.
260	SD 15V POS SPPLY	Falla ECU interno.
261	15V POS SPPLY	Falla ECU interno.
262	SD 5V BUFR TEST	Falla ECU interno.
263	SD TE BUFR TEST	Falla ECU interno.
264	SD BANK 1 TEST	Falla ECU interno.
265	SD BANK 2 TEST	Falla ECU interno.
266	SD SPD DEMAND AN	Defecto demanda velocidad analógica.
267	SD SPD MTEST BNCH	Corto circuito, cable roto.
268	SD SPINUT	Defecto valor de giro analógico.
269	SD LOAD ANLG FLT	Señal de pulso de carga analógico filtrado no disponible.
270	SD FREQUENCY INPUT	Defecto de entrada de frecuencia.
271	SD T EXTERN 1	Datos CAN perdidos.
272	SD T EXTERN 2	Datos CAN perdidos.
273	SD P EXTERN 1	Datos CAN perdidos.
274	SD P EXTERN 2	Datos CAN perdidos.
275	SD EXT CLNT LVL	Datos CAN perdidos.
276	SD INTERCLER LVL	Datos CAN perdidos.
277	SD BIN EXT3	Datos CAN perdidos.
278	SD BIN EXT4	Datos CAN perdidos.
279	SD CANRES TRIPFL	Datos CAN perdidos.
280	SD CAN ALRM RST	Datos CAN perdidos.
281	SD ADTEST1 SPPLY	Falla ECU interna.
282	SD ADTEST 2 SPPLY	Falla ECU interna.
283	SD ADTEST3 SPPLY	Falla ECU interna.
284	SD CAN LAMP TEST	Datos CAN perdidos.
285	SD CAN IDLE RQ SR	Datos CAN perdidos.
286	SD CAN IDLE REQ	Datos CAN perdidos.
287	SD CAN IDLE REQ	Datos CAN perdidos.
288	SD CAN TRBOSW LCK	Datos CAN perdidos.
301	TIMING CYLNDR A1	Error en el tiempo del cilindro inyector A1: valor de tiempo muy bajo/alto.
302	TIMING CYLNDR A2	Error en el tiempo del cilindro inyector A2: valor de tiempo muy bajo/alto.
303	TIMING CYLNDR A3	Error en el tiempo del cilindro inyector A3: valor de tiempo muy bajo/alto.
304	TIMING CYLNDR A4	Error en el tiempo del cilindro inyector A4: valor de tiempo muy bajo/alto.
305	TIMING CYLNDR A5	Error en el tiempo del cilindro inyector A5: valor de tiempo muy bajo/alto.
306	TIMING CYLNDR A6	Error en el tiempo del cilindro inyector A6: valor de tiempo muy bajo/alto.
307	TIMING CYLNDR A7	Error en el tiempo del cilindro inyector A7: valor de tiempo muy bajo/alto.
308	TIMING CYLNDR A8	Error en el tiempo del cilindro inyector A8: valor de tiempo muy bajo/alto.
309	TIMING CYLNDR A9	Error en el tiempo del cilindro inyector A9: valor de tiempo muy bajo/alto.
310	TIMING CYLNDR A10	Error en el tiempo del cilindro inyector A10: valor de tiempo muy bajo/alto.
311	TIMING CYLNDR B1	Error en el tiempo del cilindro inyector B1: valor de tiempo muy bajo/alto.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
312	TIMING CYLNDR B2	Error en el tiempo del cilindro inyector B2: valor de tiempo muy bajo/alto.
313	TIMING CYLNDR B3	Error en el tiempo del cilindro inyector B3: valor de tiempo muy bajo/alto.
314	TIMING CYLNDR B4	Error en el tiempo del cilindro inyector B4: valor de tiempo muy bajo/alto.
315	TIMING CYLNDR B5	Error en el tiempo del cilindro inyector B5: valor de tiempo muy bajo/alto.
316	TIMING CYLNDR B6	Error en el tiempo del cilindro inyector B6: valor de tiempo muy bajo/alto.
317	TIMING CYLNDR B7	Error en el tiempo del cilindro inyector B7: valor de tiempo muy bajo/alto.
318	TIMING CYLNDR B8	Error en el tiempo del cilindro inyector B8: valor de tiempo muy bajo/alto.
319	TIMING CYLNDR B9	Error en el tiempo del cilindro inyector B9: valor de tiempo muy bajo/alto.
320	TIMING CYLNDR B10	Error en el tiempo del cilindro inyector B10: valor de tiempo muy bajo/alto.
321	WIRING CYLNDR A1	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A1.
322	WIRING CYLNDR A2	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A2.
323	WIRING CYLNDR A3	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A3.
324	WIRING CYLNDR A4	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A4.
325	WIRING CYLNDR A5	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A5.
326	WIRING CYLNDR A6	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A6.
327	WIRING CYLNDR A7	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A7.
328	WIRING CYLNDR A8	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A8.
329	WIRING CYLNDR A9	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A9.
330	WIRING CYLNDR A10	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro A10.
331	WIRING CYLNDR B1	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B1.
332	WIRING CYLNDR B2	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B2.
333	WIRING CYLNDR B3	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B3.
334	WIRING CYLNDR B4	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B4.
335	WIRING CYLNDR B5	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B5.
336	WIRING CYLNDR B6	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B6.
337	WIRING CYLNDR B7	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B7.
338	WIRING CYLNDR B8	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B8.
339	WIRING CYLNDR B9	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B9.
340	WIRING CYLNDR B10	Cortocircuito en cable de inyector de cilindro B10.
341	OPN LD CYLNDR A1	Carga abierta en cable inyector de cilindro A1.
342	OPN LD CYLNDR A2	Carga abierta en cable inyector de cilindro A2.
343	OPN LD CYLNDR A3	Carga abierta en cable inyector de cilindro A3.
344	OPN LD CYLNDR A4	Carga abierta en cable inyector de cilindro A4.
345	OPN LD CYLNDR A5	Carga abierta en cable inyector de cilindro A5.
346	OPN LD CYLNDR A6	Carga abierta en cable inyector de cilindro A6.
347	OPN LD CYLNDR A7	Carga abierta en cable inyector de cilindro A7.
348	OPN LD CYLNDR A8	Carga abierta en cable inyector de cilindro A8.
349	OPN LD CYLNDR A9	Carga abierta en cable inyector de cilindro A9.
350	OPN LD CYLNDR A10	Carga abierta en cable inyector de cilindro A10.
351	OPN LD CYLNDR B1	Carga abierta en cable inyector de cilindro B1.
352	OPN LD CYLNDR B2	Carga abierta en cable inyector de cilindro B2.
353	OPN LD CYLNDR B3	Carga abierta en cable inyector de cilindro B3.
354	OPN LD CYLNDR B4	Carga abierta en cable inyector de cilindro B4.
355	OPN LD CYLNDR B5	Carga abierta en cable inyector de cilindro B5.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
356	OPN LD CYLNDR B6	Carga abierta en cable inyector de cilindro B6.
357	OPN LD CYLNDR B7	Carga abierta en cable inyector de cilindro B7.
358	OPN LD CYLNDR B8	Carga abierta en cable inyector de cilindro B8.
359	OPN LD CYLNDR B9	Carga abierta en cable inyector de cilindro B9.
360	OPN LD CYLNDR B10	Carga abierta en cable inyector de cilindro B10.
361	AL POWER STAGE LOW	Error interno de electrónica.
362	AL POWER STAGE HIGH	Error interno de electrónica.
363	AL STOP POWER STAGE	Error interno de electrónica.
364	AL STOP POWER STAGE 2	Error interno de electrónica.
365	AL MV WIRING GND	Error línea de cable.
371	AL WIRING TO 1	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida 1 (TO 1).
372	AL WIRING TO 2	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida 2 (TO 2).
373	AL WIRING TO 3	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida 3 (TO 3).
374	AL WIRING TO 4	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida 4 (TO 4).
381	AL WIRING TOP 1	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 1 (TOP 1).
382	AL WIRING TOP 2	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 2 (TOP 2).
383	AL WIRING TOP 3	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 3 (TOP 3).
384	AL WIRING TOP 4	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 4 (TOP 4).
385	AL WIRING TOP 5	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 5 (TOP 5).
386	AL WIRING TOP 6	Cortocircuito o carga abierta en transistor de salida planta 6 (TOP 6).
390	AL MCR EXCEEDED	Función DBR/MCR: MCR (Máximo Valores Continuos) en exceso.
392	HI T COOLNT R	Temperatura de refrigerante redundante muy alta (límite 1).
393	SS T COOLNT R	Temperatura de refrigerante redundante muy alta (límite 2).
394	LO P LUBE OIL R	Presión de aceite lubricante redundante muy baja (límite 1).
395	SS P LUBE OIL R	Presión de aceite lubricante redundante muy baja (límite 2).
396	TD T COOLANT	Máxima desviación de sensores Refrigerante-T.
397	TD P LUBE OIL	Máxima desviación sensores Aceite-P.
399	AL INTERFACE ECU	Interfase ECU.
400	AL OPN LD DIGIN 1	Carga abierta en entrada digital 1.
401	AL OPN LD DIGIN 2	Carga abierta en entrada digital 2.
402	AL OPN LD DIGIN 3	Carga abierta en entrada digital 3.
403	AL OPN LD DIGIN 4	Carga abierta en entrada digital 4.
404	AL OPN LD DIGIN 5	Carga abierta en entrada digital 5.
405	AL OPN LD DIGIN 6	Carga abierta en entrada digital 6.
406	AL OPN LD DIGIN 7	Carga abierta en entrada digital 7.
407	AL OPN LD DIGIN 8	Carga abierta en entrada digital 8.
408	AL OPN LD E STOP	Carga abierta en entrada para parada de emergencia.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
410	LO U PDU	Tensión de controlador de potencia (inyectores) muy baja (límite 1).
411	LOLO U PDU	Tensión de controlador de potencia (inyectores) muy baja (límite 2).
412	HI U PDU	Tensión de controlador de potencia (inyectores) muy alta (límite 1).
413	HIHI U PDU	Tensión de controlador de potencia (inyectores) muy alta (límite 2).
414	HI L WATER FUEL PREFILT	Nivel de agua del prefiltro de combustible muy alta (límite 1).
415	LO P COOLANT INTRCOOLR	Presión de refrigerante de inter enfriador muy baja (límite 1).
416	SS P COOLANT INTRCOOLR	Presión de refrigerante de inter enfriador muy baja (límite 2).
417	SD L WATER FUEL PREFILT	Defecto de sensor de nivel de agua del prefiltro de combustible.
418	SD INTAKE AIR B	Defecto del sensor en el sensor de temperatura B de aire de entrada.
419	SD PRE_ENG T COOL	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del refrigerante antes de la entrada de refrigerante al motor.
420	AL L1 AUX 1	Límite 1 de Entrada Aux 1 dañada
421	AL L2 AUX 1	Límite 2 de Entrada Aux 1 dañada
422	SD T CHRGR AIR B	Defecto del sensor en el sensor de temperatura B de aire de carga.
423	LO P COOLANT DIFF	Presión diferencial del refrigerante baja.
424	AL L1 AUX 2	Alarma del nivel 1 de alarma auxiliar 2.
425	AL L2 AUX 2	Alarma del nivel 2 de alarma auxiliar 2.
426	SD AIR MASS A	Defecto del sensor en sensor de masa de aire A.
427	SD AIR MASS B	Defecto del sensor en sensor de masa de aire B.
428	AL L1 T AUX 1	Límite 1 de entrada de temperatura de Aux 1 dañada.
429	HI P COOLANT	Presión del refrigerante alta.
430	LO PRE ENG P COOLNT	Presión del refrigerante premotor baja (Límite 1).
431	SS PRE ENG P COOLNT	Presión del refrigerante premotor baja (Límite 2).
432	AL L1 T AUX2	Alarma del nivel 1 de temperatura auxiliar 2.
433	AL L2 T AUX2	Alarma del nivel 2 de temperatura auxiliar 2.
434	HI PRE ENG T COOLNT	Temperatura del refrigerante premotor alta (Límite 1).
435	SS PRE ENG T COOLNT	Temperatura del refrigerante premotor alta (Límite 2).
436	AL L1 P AUX 2	Alarma del nivel 1 de presión auxiliar 2.
437	AL L2 P AUX 2	Alarma del nivel 2 de presión auxiliar 2.
438	LO P FUEL RAIL 2 STR	Baja presión en riel de combustible 2.
439	HI P FUEL RAIL 2 STR	Alta presión en riel de combustible 2.
440	AL L1 P AUX 1	Límite 1 de entrada de presión de Aux 1 dañada.
441	AL RAIL 2 LEAKAGE STR	Alarma de fuga de riel de combustible 2 detectada.
442	AL L2 P AUX 1	Límite 2 de entrada de presión de Aux 1 dañada.
443	HI P CHG MIX DIFF	Presión diferencial mixta de carga alta.
444	SD U PDU	Defecto de sensor de la unidad de controlador de potencia de inyector.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
445	SD P AMBIENT AIR	Defecto de sensor de presión de aire ambiente.
446	SD P HD2	Defecto del sensor en el sensor de presión HD 2.
447	HIHI P CHG MIX DIFF	Presión diferencial de mezcla de carga alta (Límite 2).
448	HI P CHARGE AIR	Presión de aire de carga muy alto (límite 1).
449	SS P CHARGE AIR	Presión de aire de carga muy alto (límite 2).
450	SD IDLE END TRQ IN	Defecto Entrada de Torque vacío/Final
451	HI T CHARGE MIX	Temperatura de mezcla de carga alta (Límite 1).
452	HI HI T CHARGE MIX	Temperatura de mezcla de carga alta (Límite 2).
453	LO T CHARGE MIX	Temperatura de mezcla de carga baja.
454	SS PWR RED ACT	Reducción de Potencia está activada.
455	AL L1 AUX1 PLANT	Límite 1 de entrada de Aux 1 (planta) dañada.
456	AL L2 AUX1 PLANT	Límite 2 de entrada de Aux 1 (planta) dañada.
457	LO T INTAKE AIR	Temperatura de aire de entrada baja (Límite 1).
458	LO LO T INTAKE AIR	Temperatura de aire de entrada baja (Límite 2).
459	SD P CLNT B ENG	Defecto del sensor en el sensor de presión del motor antes del refrigerante.
460	HI T EXHAUST EMU	Temperatura de gas del escape de EMU demasiado alta (límite 1).
461	LO T EXHAUST EMU	Temperatura de gas de escape de EMU muy baja (límite 1).
462	HI T COOLANT EMU	Límite 1 temperatura de refrigerante de EMU.
463	SD AUX 2	Defecto de sensor en 2.
464	SD P AUX 1	Defecto Entrada analógica para presión Aux 1.
465	SD P AUX 2	Defecto del sensor en el sensor de presión auxiliar 2.
466	SD T AUX 2	Defecto del sensor en el sensor de temperatura auxiliar 2.
467	AL L2 T AUX 1	Límite 2 de entrada de Temperatura de Aux 1 dañada.
468	SD T AUX 1	Defecto entrada analógica para temperatura Aux 1.
469	SD AUX 1	Defecto entrada analógica para Aux 1.
470	SD T ECU	Defecto sensor de temperatura ECU.
471	SD COIL CURRENT	Defecto de sensor de corriente de bobina.
472	AL STOP SD	Parada de motor, porque canales críticos tienen defecto en sensor.
473	AL WIRING PWM CM2	Carga abierta o cortocircuito en canal PWM_CM2.
474	AL WIRING FREQ OUT	Carga abierta o cortocircuito en canal de salida de frecuencia (FO).
475	AL CR TRIG ENG ST	Lanzado en caso de una parada de motor para disparar el grabador de daño.
476	AL CRASH REC ERR	Error inicial del grabador de daño.
477	WRT MISTK BIN VAL	Error de escritura de datos binarios.
478	AL COMB ALM YEL	Alarma combinada AMARILLA (Planta).
479	AL COMB ALM RED	Alarma combinada ROJO (Planta).
480	AL EXT ENG PROT	Función de Protección de Motor Externo activa.
481	SD COIL CURRENT 2	Defecto del sensor en el sensor de corriente de bobina.
482	SD T EXHAUST C	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del sistema de escape C.
483	SD T EXHAUST D	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del sistema de escape D.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
484	HI T EXHAUST C	Temperatura del escape C alta (Límite 1).
485	SS T EXHAUST C	Temperatura del escape C alta (Límite 2).
486	HI T EXHAUST D	Temperatura del escape D alta.
487	SS T EXHAUST D	Apagado debido a temperatura del escape D alta.
488	HI ETC 3 OVERSPD	Sobrevelocidad de cargador turbo ETC 3 alta (Límite 1).
489	SS ETC 3 OVERSPD	Sobrevelocidad de cargador turbo ETC 3 alta (Límite 2).
490	HI ETC 4 OVERSPD	Sobrevelocidad de cargador turbo ETC 4 alta (Límite 1).
491	SS ETC 4 OVERSPD	Sobrevelocidad de cargador turbo ETC 4 alta (Límite 2).
492	HI ETC 4 CUTIN FAIL	Falla de corte de cargador turbo ETC 4 alta (Límite 1).
493	HI ETC 3 CUTIN FAIL	Falla de corte de cargador turbo ETC 3 alta (Límite 2).
494	SD THROTL A FDBK	Defecto del sensor en el sensor de retorno del acelerador A.
495	SD THROTL B FDBK	Defecto del sensor en el sensor de retorno del acelerador B.
496	SD P CHARGE MIX A	Defecto del sensor en el sensor de presión de mezcla de carga A.
497	SD P CHARGE MIX B	Defecto del sensor en el sensor de presión de mezcla de carga B.
498	SD P CHRGMIX DIFF	Defecto del sensor en el sensor de presión diferencial de mezcla de carga.
499	SD P CHARGE MIX	Defecto del sensor en el sensor de presión de mezcla de carga.
500	AL WIRING POM STARTER 1	Una falla de cableado ha sido detectada en la conexión del arrancador 1 de POM.
501	AL WIRING POM STARTER 2	Una falla de cableado ha sido detectado en la conexión del arrancador 2 de POM.
502	AL OPEN LD POM ALTRNATR	Una carga abierta en la salida del alternador del POM ha sido detectada.
503	AL BATT NOT CHARGING	La batería no está siendo cargada por el alternador.
504	AL CAN POM NODE LOST	POM está perdida en el bus CAN
505	AL NEW POM FOUND	Nuevo POM encontrado.
506	AL LOW STARTER VOLTS	La tensión de la batería es muy baja para arrancar.
507	AL POM ERROR	Un error general POM ha sido detectado.
508	AL WRONG POM ID	POM envía un número de identificación diferente (ID) al esperado.
509	AL CHECK POM FUSE	Verificar fusible POM.
510	AL OVERRIDE APPLIED	Sobreescritura aplicada.
511	HIHI P CHGMIX A	Presión de mezcla de aire de carga A alta (Límite 2).
512	HIHI P CHGMIX B	Presión de mezcla de aire de carga B alta (Límite 2).
513	SD P COOLNT DIFF	Defecto del sensor en el sensor de presión diferencial de refrigerante.
514	WRITE ERR FLASH	Se produjo un error de escritura al escribir los datos en la memoria Flash.
515	STARTER NOT ENGAGED	El arrancador de POM no pudo ser enganchado.
516	OILNIVEAU CAL ERR	Error de calibración Watchman de nivel de aceite remoto.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
517	SD CHG MX PR THRT	Defecto del sensor en el sensor de presión de mezcla preacelerador de carga.
518	SD THROT BYPASS FDBK	Defecto del sensor en el sensor de desvío de retorno del acelerador.
519	OIL LVL CAL ERROR	Error de calibración del nivel de aceite.
520	SD P IN AIR AFT FLT A	Defecto del sensor en el aire de entrada después del sensor de presión del filtro A.
521	SD P OIL MID VAL	Valor medio de presión del aceite lubricante (Límite 2).
522	SD P IN AIR AFT FLT B	Defecto del sensor en el aire de entrada después del sensor de presión del filtro B.
523	SD T COOL RED MIDVL	Valor medio de temperatura del refrigerante (Límite 2).
524	SS ENG OVRSPD MIDVL	Valor medio de velocidad del motor demasiado alto (Límite 2).
525	SD P LUBE OIL R2	Defecto del sensor en el sensor de presión de aceite lubricante (R2).
526	SD T COOL OIL R2	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del refrigerante de aceite (R2).
527	TD ENG SPD SNS DEV	Desviación del sensor de velocidad del motor.
528	SD ENG SPD SENSR 3	Defecto del sensor en el tercer sensor de velocidad del motor.
529	SS T COOL RED 2	Alarma roja 2 de temperatura del refrigerante (Límite 2).
530	SS P LUBE OIL RED 2	Alarma roja 2 de la presión del aceite lubricante (Límite 2).
531	AL WIRING PWM CM1	Problema de cableado PWM CM1.
532	AL WIRING PWM1	Problema de cableado PWM 1.
533	AL WIRING PWM2	Problema de cableado PWM 2.
534	HIHI POWER DIFF	Diferencia de energía alta (Límite 2).
535	LOLO POWER DIFF	Diferencia de energía baja (Límite 2).
536	AL WIRING PWM1 CM1	Problema de cableado PWM CM1.
537	SD P VNTRI DLTA SD A	Defecto del sensor en el sensor de presión Delta del lado de operación A.
538	SD P VNTRI DLTA SD B	Defecto del sensor en el sensor de presión Delta del lado de operación B.
539	SD P EGR VNTRI STATIC	Defecto del sensor en el sensor de presión de operación EGR.
540	SD T EGR	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de EGR.
541	AL L1 T EGR	Alarma de temperatura de EGR (Límite 1).
542	AL L2 T EGR	Alarma de temperatura de EGR (Límite 2).
543	MULTIPLE FDH SLAVES	Hay más de un dispositivo el cual está configurado como respaldo para Funcionalidad FDH.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
544	CONFIGURATION CHANGED	Se active en caso de cambiar la configuración del sistema Ej. Cambiando Dispositivo ECU – o SAM. Permanece hasta deshacer el procedimiento o datos son transferidos por un caso de mantenimiento válido. Es cancelado automáticamente.
545	AL L1 P EXT PLNT1	Alarma de presión de planta externa 1 (Límite 1).
546	AL L1 P EXT PLNT2	Alarma de presión de planta externa 2 (Límite 1).
547	AL L1 T EXT PLNT1	Alarma de temperatura de planta externa 1 (Límite 1).
548	AL L1 T EXT PLNT2	Alarma de temperatura de planta externa 2 (Límite 1).
549	AL PWR CUTOFF DET	Corte de energía detectado.
550	SS ENG OVRSP RED2	Alarma roja 2 de sobrevelocidad del motor (Límite 1).
551	SS ENG OVRSPD CAMSFT	Alarma de árbol de levas de sobrevelocidad del motor (Límite 1).
552	AL GAS CTRL CHK FLT	Alarma de falla de verificación de control de gas.
553	AL AUX DEVICES FLT	Alarma de dispositivos auxiliares.
554	AL IGNITION FAULT	Alarma de falla de encendido.
555	AL CALL FIELD SERVICE	Se active en caso de completar un caso de mantenimiento el cual manipula los Parámetros del Motor. Permanece también luego de encender/apagar ECU hasta que un código válido es ingresado vía Display- y Botón-Control del Dispositivo SAM. El código de lanzamiento está disponible vía Internet por un procedimiento especial.
556	AL GAS VALVE FLT	Alarma de falla de válvula de gas.
557	AL ENG SPD COLL. FLT	Alarma de falla de colapso de velocidad del motor.
558	AL WIRING PWM CM2	Problema de cableado PWM CM2.
559	AL MIX THRT A FLT	Alarma de falla de mezcla de acelerador A.
560	AL MIX THRT B FLT	Alarma de falla de mezcla de acelerador B.
561	AL LIM EXT PLNT BIN1	Alarma de límite 1 de recipiente de planta externa.
562	AL LIM EXT PLNT BIN2	Alarma de límite 1 de recipiente de planta externa.
563	AL LIM EXT PLNT BIN3	Alarma de límite 1 de recipiente de planta externa.
564	AL LIM EXT PLNT BIN4	Alarma de límite 1 de recipiente de planta externa.
565	L1 P AFTER AIR FLT A	Presión del aire de entrada A después del filtro (Límite 1).
566	L2 P AFTER AIR FLT A	Presión del aire de entrada A después del filtro (Límite 2).
567	L1 P AFTER AIR FLT B	Presión del aire de entrada B después del filtro (Límite 1).
568	L2 P AFTER AIR FLT B	Presión del aire de entrada B después del filtro (Límite 2).
569	AL SAM MSG DATA FLT	Falla de datos faltantes del módulo SAM.
570	L1 CAN MAX TIMG RETRD	Retardo de tiempo máximo desde la CAN (Límite 1).
571	L2 CAN MAX TIMG RETRD	Retardo de tiempo máximo desde la CAN (Límite 2).
572	L3 CAN MAX TIMG RETRD	Retardo de tiempo máximo desde la CAN (Límite 3).

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
573	SD P DIFF STR VS VRD	Defecto del sensor en el tubo piloto del sensor diferencial de presión contra la presión.
574	SD M AIR EGR BEF CLR	Defecto del sensor en sensor de masa de aire antes del refrigerante de EGR.
575	SD M INTAKE AIR	Defecto del sensor en el sensor de masa de aire de entrada.
576	AL ESCM OVERRIDE STR	Exceso de la corriente corregida MCR - valor odr DBR/MCR.
577	SD T LUBE OIL PAN	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de aceite lubricante de la bandeja de aceite.
578	AL L1 T LUBOIL PAN	Temperatura de la bandeja de aceite lubricante (Límite 1).
579	AL MD CANRQ IDLE SPD	Solicitud de velocidad en ralentí MD sobre bus de la CAN.
580	AL CAN SPD LIMIT	Limitación de velocidad MD desde el bus de la CAN.
581	AL PWM CM3	Alarma PWM CM3.
582	AL EMERG STOP FL	Alarma de fallo de parada de emergencia.
583	AL BRKR CLOSED	Alarma de disyuntor de circuito cerrado.
584	AL CAN STRTCLR FL	Iniciar eliminación desde la alarma de falla del bus de la CAN.
585	AS MOTORSTRT BL	Alarma de arranque de motor bloqueado.
586	LO P OIL REFILL PMP	Presión de aceite inferior de bomba de rellenado.
587	AL WIRING PWM CM4	Problema de cableado PWM CM4.
588	SD P OIL REFILL PUMP	Defecto del sensor en el sensor de presión de aceite de la bomba de rellenado.
589	SD T EGR SIDE B	Alarma de temperatura de EGR del lado B.
590	SD P DLTA EXHAUST A	Defecto del sensor en el sensor delta de presión del escape A.
591	SD P EGRB VNTRI STATC	Defecto del sensor en el sensor de presión de operación EGR del lado B.
592	AS P DLTA EXH B	Defecto del sensor en el sensor delta de presión del escape B.
593	SD OIL T J1939	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de la bandeja de aceite lubricante.
594	AL L1 PRV 1 DEFECT STR	Alarma amarilla presión válvula de alivio primer riel.
595	AL L2 PRV 1 DEFECT STR	Alarma roja presión válvula de alivio primer riel.
596	DEVELOP PR SET	Desarrollar alarma de ajuste PR.
597	AL WIRING PWM CM5	Problema de cableado PWM CM5.
598	AL L1 PRV 2 DEFECT STR	Alarma amarilla presión válvula de alivio segundo riel.
599	AL L2 PRV 2 DEFECT STR	Alarma roja presión válvula de alivio segundo riel.
600	SD T EXG A+B	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape A más B.
601	SD ETC1 + EC2	Sensores 1 y 2 de velocidad del cargador turbo defectuosos.
602	AK CAB ENG STRT LOCK	Alarma de bloqueo de arranque del motor desde la CAN.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
603	SD AIR HUMIDITY	Defecto del sensor en el sensor de humedad del aire.
604	AL HUT CHGSPD MAX	Alarma de límite máximo de cambio de velocidad HUT.
605	AL HUT DEV TOO HI	Alarma de límite demasiado alto HUT DEV.
606	AL DBL NODES LOST 1+2	Alarma de nodos perdidos en la CAN 1 y CAN 2.
607	AL MD CAN STOP	Alarma de detención de la CAN MD.
608	AL WIRING PWM CM6	Problema de cableado PWM CM6.
609	AL WIRING PWM CM7	Problema de cableado PWM CM7.
610	AL WIRING SUCK RESTRCT 1 STR	Carga abierta o cortocircuito en canal de bloque de control de combustible de PWM HP.
611	AL WIRING SUCK RESTRCT 2 STR	Carga abierta o cortocircuito en canal 2 de bloque de control de combustible de PWM HP.
612	AL WIRING PRESS CTRL VLV 1 STR	Carga abierta o cortocircuito en canal de válvula de regulación de presión PWM.
613	AL WIRING PRESS CTRL VLV 2 STR	Carga abierta o cortocircuito en canal 2 de válvula de regulación de presión PWM.
614	L1 P FUEL SEC FLTDIFF	Alarma de límite 1 de presión de combustible del filtro secundario.
615	AL EIL PROTECTION STR	Alarma para Módulo de Protección en respuesta a EIL fallado o manipulado.
616	AL EIL ERROR STR	Error EIL.
617	LO ACTUAL HU VAL	Valor real de HU bajo (Límite 1).
618	LOLO ACTUAL HU VAL	Valor real de HU bajo (Límite 2).
619	HI ACTUAL HU VAL	Valor real de HU alto (Límite 1).
620	HIHI ACTUAL HU VAL	Valor real de HU alto (Límite 2).
621	LO NOX VALUE	Valor de NOX bajo (Límite 1).
622	LOLO NOX VALUE	Valor de NOX bajo (Límite 2).
623	HI NOX VALUE	Valor de NOX alto (Límite 1).
624	HIHI NOX VALUE	Valor de NOX alto (Límite 2).
625	SD P FUEL ADD SEC FLT	Defecto del sensor en el sensor de presión que mide la presión del combustible antes del filtro complementario.
626	AL WIRING PWM CM8	Problema de cableado PWM CM8.
627	AL WIRING PWM CM9	Problema de cableado PWM CM9.
628	AL WIRING PWM CM10	Problema de cableado PWM CM10.
629	EGR THOTTLE A DFCT	Defecto de EGR del acelerador de EGR.
630	EGR THOTTLE B DFCT	Defecto de EGR del acelerador de EGR.
631	AL BYPASS THROT DFCT	Defecto del acelerador de desvío.
632	AL DISPNS THRTL DFCT	Defecto del acelerador de expendedora.
633	SD P AMBAIR HDT2800	Defecto del sensor en el sensor de presión de aire del ambiente HD2800.
634	SD T AMBAIR HDT2800	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de aire del ambiente HD2800.
635	SD H AMBAIR HDT2800	Defecto del sensor en el sensor de humedad de aire del ambiente HD2800.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
636	SD OIL LVL J1939	Defecto del sensor en el sensor de nivel de aceite lubricante de J1939.
637	SD OIL T J1939	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de aceite lubricante de J1939.
638	AL WIRING PWCM1	Problema de cableado PWM SIG1.
639	INJ DRIFT LMT1 CYL B92	Problema de cableado PWM SIG2.
640	SD SM NOX O2 FACTR	Defecto del sensor en el sensor de factor de oxidación inteligente de NOX.
641	AS SYS WATCHDG RST	Reinicio de sistema por parte de Watchdog detectado.
642	SD ELCT ENG PWR AI2	Defecto del sensor en el sensor electrónico de potencia del motor AI2.
643	SP P FUEL BOF	Defecto del sensor en el sensor de presión de combustible de BOF.
644	AL L1 P FUEL BOF	Límite 1 de presión de combustible de BOF.
645	AL L2 P FUEL BOF	Límite 2 de presión de combustible de BOF.
646	AL KNOCK INTNSTY	Intensidad de golpe demasiado alta.
647	SD P EXH LAMBDA	Defecto del sensor en el sensor de presión Lambda del escape.
648	SD P CHRG AIR B	Defecto del sensor en el sensor de presión de aire de carga B.
649	AL REQ ANGL THRT A	Alarma de ángulo del acelerador A.
650	AL REQ ANGL THRT B	Alarma de ángulo del acelerador B.
651	AL PREHT ERROR	Alarma de error de precalentador.
652	AL GET COM LOST	Comunicaciones de GET perdidas.
653	AL IX92X COMM LOST	Comunicaciones de IC92X perdidas.
654	AL FSERIES COMM LOST	Comunicaciones de serie F perdidas.
655	AL TECJET COMM LOST	Comunicaciones de TECJET perdidas.
656	AL PROACT A COMM LST	Comunicaciones de PROACT A perdidas.
657	AL PROACT B COMM LST	Comunicaciones de PROACT B perdidas.
658	AL NOXA COMM LOST	Comunicaciones de NOX A perdidas.
659	AL NOXB COMM LOST	Comunicaciones de NOX B perdidas.
660	AL PHYTRNA COM LST	Comunicaciones de PHYTRON A perdidas.
661	AL PHYTRNB COM LST	Comunicaciones de PHYTRON B perdidas.
662	SD SMRT NOX HTR	Defecto del sensor en el sensor de elemento del calentador de NOX inteligente.
663	SD SMRT NOX CONC.	Defecto del sensor en el sensor de concentración de NOX inteligente.
664	AL OIL REFILL ERR	Error de rellenado de aceite.
665	AL GET YELLOW	Alarma amarilla de GET.
666	AL IC92X YELLOW	Alarma amarilla de IC92X.
667	AL FSERIES YELLOW	Alarma amarilla de serie F.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
668	AL TECJET YELLOW	Alarma amarilla de TECJET.
669	AL PROACTA YELLOW	Alarma amarilla de PROACT A.
670	AL PROACTB YELLOW	Alarma amarilla de PROACT B.
671	AL NOXA YELLOW	Alarma amarilla de NOX A.
672	AL NOXB YELLOW	Alarma amarilla de NOX B.
673	AL PHYA YELLOW	Alarma amarilla de PHYTRON A.
674	AL PHYB YELLOW	Alarma amarilla de PHYTRON B.
675	AL GET RED	Alarma roja de GET.
676	AL IC92X RED	Alarma roja de IC92X.
677	AL FSERIES RED	Alarma roja de serie F.
678	AL TECJET RED	Alarma roja de TECJET.
679	AL PROACTA RED	Alarma roja de PROACT A.
680	AL PROACTB RED	Alarma roja de PROACT B.
681	AL NOXA RED	Alarma roja de NOX A.
682	AL NOXB RED	Alarma roja de NOX B.
683	AL PHYA RED	Alarma roja de PHYTRON A.
684	AL PHYB RED	Alarma roja de PHYTRON B.
685	AL LUBE OIL MIN	Mínimo de aceite lubricante.
686	AL LUBE OIL MAX	Máximo de aceite lubricante.
687	AL LUBEOIL LVL SW	Interruptor de nivel de aceite lubricante defectuoso.
688	LO OIL REFILL	Rellenado de aceite bajo.
689	HI OIL REFILL	Rellenado de aceite alto.
690	AL LUBEOIL LVL LO	Nivel de aceite lubricante bajo.
691	HI LUBEOIL LVL REFILL	Nivel de relleno de aceite lubricante alto.
692	AL ECU PWR OFF ON REQ STR	Configuración ECU cambiada, interruptor de apagado/encendido.
693	AL MB VALVE ERR	Error de válvula de MB.
694	SD T GAS	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de gas.
695	AL EGR FAILURE	Alarma de falla de EGR.
696	AL SMARTCONCT USB ERR STR	Alarma Parámetro de Configuración.
697	AL SMARTCONCT RS485 ERR STR	Alarma Parámetro de Configuración.
698	AL SD STOP BUTTON STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
700	AL SD START BUTTON STR	Carga abierta en señales de canal.
701	AL SD UP BUTTON STR	Carga abierta en señales de canal.
702	AL SD DN BUTTON STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
703	AL SD EXT SPEED DMD SW STR	Carga abierta en señales de canal.
704	AL SD SPEED DMD INCREASE STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
705	AL SD BINARY SPD DMD LMT STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
706	AL SD DROOP 2 SWITCH STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
707	AL SD FREQUENCY SWITCH STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
709	AL SD OVERRIDE BUTTON STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
710	AL SD ALARM RESET STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
711	AL SD CYLINDER CUTOUT STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
712	AL SD RQST BIN OUT TST STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
713	AL SD EXT ENGINE PROTECTN STR	Carga abierta o error interno en señales de canal.
714	AL SD PRELUBE SIGNAL STR	Carga abierta en señales de canal.
715	AL SD EXT INC IDLE BIN STR	Carga abierta en señales de canal.
716	AL SD EXT INC IDLE BIN BRK STR	Carga abierta en señales de canal.
717	AL SD RQST PLANT DBR STR	Carga abierta en señales de canal.
718	INTK AIR THRTL DFCT	Defecto del acelerador de aire de entrada.
719	AL T GAS L1	Alarma de límite de temperatura del gas (Límite 1).
720	AL T GAS L2	Alarma de límite de temperatura del gas (Límite 2).
721	AL T GAS L3	Alarma de límite de temperatura del gas (Límite 3).
722	AL T GAS L4	Alarma de límite de temperatura del gas (Límite 4).
723	SD T EXH BEF DOC A	Defecto del sensor del sensor de temperatura del escape antes de DOC.
724	SD T EXH BEF DPF A	Defecto del sensor del sensor de temperatura del escape antes de DPF.
725	SD T EXH AFTR DPF A	Defecto del sensor del sensor de temperatura del escape después de DPF.
726	SD P DELTA EXH DPF A	Defecto del sensor en el sensor delta de presión del escape de DPF.
727	L1 DELTA T_NT INTRCLR	Alarma de temperatura (Límite 1) de NT de interenfriador de NT.
728	L2 DELTA T_NT INTRCLR	Alarma de temperatura (Límite 2) de NT de interenfriador de NT.
729	L1 T EXH BEF DOC	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de DOC.
730	L2 T EXH BEF DOC	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de DOC.
731	L2 T EXH BEF DOC	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de DPF.
732	L2 T EXH BEF DPF	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de DPF.
733	L1 T EXH AFTR DPF	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape después de DPF.
734	L2 T EXH AFTR DPF	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape después de DPF.
735	L1 P_DPF DIFF	Alarma (Límite 1) de alarma de diferencia de presión del escape de DPF.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
736	L2 P_DPF DIFF	Alarma (Límite 2) de alarma de diferencia de presión del escape de DPF.
737	L1 P_DPF NORM DIFF	Alarma (Límite 1) de diferencia de presión normal de DPF.
738	L2 P_DPF NORM DIFF	Alarma (Límite 2) de diferencia de presión normal de DPF.
739	L3 P_DPF NORM DIFF	Alarma (Límite 3) de diferencia de presión normal de DPF.
740	L4 P_DPF NORM DIFF	Alarma (Límite 4) de diferencia de presión normal de DPF.
741	DPF RIGOROUS TM ABORT	Alarma abortada de TM rigurosa de DPF.
742	DPF PER RIGOROUS TM	Alarma de TM rigurosa periódica de DPF.
743	DPF RIG TM SUPPR	Alarma excluida de TM rigurosa de DPF.
744	DPF FLASH READ ERR	Alarma de error de lectura de memoria Flash de DPF.
745	AL EMISSN FLT	Alarma de falla de emisión.
746	AL EMISSN FLT2	Alarma de falla 2 de emisión.
747	SD P INTK AIRFLT DIFF	Defecto del sensor en el sensor de presión diferencial del filtro de aire de entrada.
748	SD T EXH BEF SCR F1	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape antes del filtro 1 de SCR.
749	SD T EXH BEF SCR F2	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape antes del filtro 2 de SCR.
750	SD T EXH AFTR SCR F1	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape antes del filtro 1 de SCR.
751	SD T EXH AFTR SCR F2	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape antes del filtro 2 de SCR.
752	SD DEF TANK LVL	Defecto del sensor en el sensor de nivel del tanque de DEF.
753	SD T RM TANK	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del tanque de RM.
754	SD BOSCH LSU LMBDA SNS	Defecto del sensor en el sensor Lambda LSU Bosch.
755	SELCTD MODE NOT VLD	Alarma de modo seleccionado no válido.
756	NO VLD MODE SW SGNL	Alarma de interruptor de modo no válido.
757	AL LIM T COOL LT FAN	Alarma (Límite 1) de límite del ventilador de LT del refrigerante.
758	DEF NOZZLE DAMG	Alarma de daño de boquilla de DEF.
759	L1 T FUEL B ENGINE	Alarma de temperatura de combustible antes del motor demasiado alta (Límite 1).
760	L2 T FUEL B ENGINE	Alarma de temperatura de combustible antes del motor demasiado alta (Límite 2).
761	SD T FUEL B ENGINE	Defecto del sensor en el sensor que mide la temperatura del combustible antes de la alarma del motor.
762	AL SMRT CNCT LOST	Alarma de pérdida de conexión inteligente.
763	AL OL ASO FLP FDBK B	Alarma de retorno de solapa B de OL ASO.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
764	ASO FLP B CLSD A FL	Alarma de falla A de cierre de solapa B de ASO.
765	AL OL ASO FLP FDBK A	Alarma de retorno de solapa A de OL ASO.
766	ASO FLP A CLSD B FL	Alarma de falla B de cierre de solapa A de ASO.
767	ASP FLAPS CLOSED	Alarma de solapas cerradas de ASO.
768	ST T EXH V HPTURBN A1	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de la turbina A1 de HP del escape V.
769	SD T EXH AFTR ENG	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de escape después del motor.
770	SD T SEA WATER PUMP	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de agua de mar después de la bomba.
771	SD T FUEL B	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de combustible B.
772	SD LVL OIL REFILL TNK	Defecto del sensor en el sensor de nivel de aceite del tanque de rellenado.
773	SD P FUEL RTN PATH	Defecto del sensor en el sensor de presión de la vía de retorno.
774	SD P FUEL BEFR ENG	Defecto del sensor en el sensor de presión del combustible antes del motor.
775	SD P SCHM AFT LVL PMP	Defecto del sensor en el sensor de presión de aceite de la bomba después de nivel.
776	SD P SCHM AT HPPUMP A	Defecto del sensor en la presión de aceite en el sensor de la bomba A de HP.
777	SD P SCHM AT HPPUMP B	Defecto del sensor en la presión de aceite en el sensor de la bomba B de HP.
778	ASO FLPS OPN FL TO CLS	Alarma de solapas abiertas, falla de cierre de ASO.
779	WRONG NOX SNSR E1	Alarma de posición incorrecta de sensor E1 de NOX.
780	WRONG NOX SNSR E2	Alarma de posición incorrecta de sensor E2 de NOX.
781	WRONG NOX SNSR E3	Alarma de posición incorrecta de sensor E3 de NOX.
782	SD P LUBOIL ETC A	Presión del aceite lubricante del cargador turbo A demasiado alta.
783	SD T EXH BEFR SCR F3	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape antes de SCR.
784	SD T EXH AFTR SCR F3	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del escape después de SCR.
785	L1 P OIL BEF HD PMP A	Alarma (Límite 1) de presión de aceite antes de BOMBA A de HD.
786	L1 P OIL BEF HD PMP B	Alarma (Límite 1) de presión de aceite antes de BOMBA B de HD.
787	L1 P OILNIV PUMP	Alarma (Límite 1) de presión de aceite en la bomba Niveaux de aceite.
788	ETC SPD FL DETECT	Falla de velocidad del cargador turbo detectada.
789	WRONG POS TMP SNS E1	Alarma de posición incorrecta de sensor E1 de temperatura.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
790	WRONG POS TMP SNS E2	Alarma de posición incorrecta de sensor E2 de temperatura.
791	WRONG POS TMP SNS E3	Alarma de posición incorrecta de sensor E3 de temperatura.
792	L1 P CHARGE AIR B	Alarma (Límite 1) de presión de aire de carga B.
793	L2 P CHARGE AIR B	Alarma (Límite 2) de presión de aire de carga B.
794	L1 P FL BEFR ENGN	Alarma (Nivel 1) de presión del combustible antes del motor.
795	L1 P FUEL RTN	Alarma (Límite 1) de presión de combustible en la vía de retorno.
796	HI T CHARGE AIR B	Alarma (Límite 1) de temperatura alta de aire de carga B.
797	HIHI T CHRGR AIR B	Alarma (Límite 2) de temperatura alta de aire de carga B.
798	L1T EXH BEF HPTRBN A1	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de la turbina A1 de HP.
799	L2T EXH BEF HPTRBN A1	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de la turbina A1 de HP.
800	L1 T EXH AFTR ENGINE	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape después del motor.
801	L1T RAW WATR AFTR PMP	Alarma (Límite 1) de temperatura de agua natural después de la bomba.
802	L1T FUEL BEFR ENGINE	Alarma de temperatura de combustible antes del motor (Límite 1).
803	HI T FUEL B	Alarma (Límite 1) de temperatura alta de combustible B.
804	SS T FUEL B	Alarma (Límite 2) de temperatura alta de combustible B.
805	LO OIL LVL REFILL	Alarma de nivel bajo de rellenado de aceite.
806	SD CHARGR 3 SPD	Defecto del sensor en el sensor de velocidad del cargador turbo 3.
807	SD CHARGR 4 SPD	Defecto del sensor en el sensor de velocidad del cargador turbo 4.
808	SD CHARGR 5 SPD	Defecto del sensor en el sensor de velocidad del cargador turbo 5.
809	SD F1 NOX BEFOR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F1 antes de SCR.
810	NO COMS F1NOX BF SCR	Comunicación perdida con el sensor de NOX de F1 antes de SCR.
811	SD F1 NOX AFTR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F1 después de SCR.
812	NO COMS F1NOX AF SCR	Alarma de pérdida de comunicaciones de NOX de F1 después de SCR.
813	SD F2 NOX BEFOR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F2 antes de SCR.
814	NO COMS F2NOX BF SCR	Alarma de pérdida de comunicaciones de NOX de F2 antes de SCR.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
815	SD F2 NOX AFTR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F2 después de SCR.
816	NO COMS F2NOX AF SCR	Alarma de pérdida de comunicaciones de NOX de F2 después de SCR.
817	SD F3 NOX BEFOR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F3 antes de SCR.
818	NO COMS F3NOX BF SCR	Alarma de pérdida de comunicaciones de NOX de F3 antes de SCR.
819	SD F3 NOX AFTR SCR	Defecto del sensor en el sensor de NOX de F3 después de SCR.
820	NO COMS F3NOX AF SCR	Alarma de pérdida de comunicaciones de NOX de F3 después de SCR.
821	HI ETC1 IDLE SPEED	Velocidad del cargador turbo 1 en ralentí demasiado alta.
822	HI ETC2 IDLE SPEED	Velocidad del cargador turbo 2 en ralentí demasiado alta.
823	HI ETC3 IDLE SPEED	Velocidad del cargador turbo 3 en ralentí demasiado alta.
824	HI ETC4 IDLE SPEED	Velocidad del cargador turbo 4 en ralentí demasiado alta.
825	HI ETC5 IDLE SPEED	Velocidad del cargador turbo 5 en ralentí demasiado alta.
826	AL ETC1 SPD DEVTN	Desviación de velocidad del cargador turbo 1.
827	AL ETC2 SPD DEVTN	Desviación de velocidad del cargador turbo 2.
828	AL ETC3 SPD DEVTN	Desviación de velocidad del cargador turbo 3.
829	AL ETC4 SPD DEVTN	Desviación de velocidad del cargador turbo 4.
830	AL ETC5 SPD DEVTN	Desviación de velocidad del cargador turbo 5.
831	AL ETC JOB ROTATN	Alarma de rotación de trabajo del cargador turbo.
832	EIL DIFF ENG NUMBR	Alarma de número de motor diferente de EIL.
833	AL EMISSION WRN	Alarma de advertencia de emisión.
834	AL GAS PATH WRN	Alarma de advertencia de vía de gas.
835	AL GAST PATH FLT	Alarma de falla de vía de gas.
836	AL SPEED DMD FAIL	Alarma de falla de demanda de velocidad.
837	BYPASS VLV DEFCET	Alarma de defecto de válvula de desvío.
838	AL ASH VOLUME	Alarma de volumen de Ash.
839	ECU NT CLS ECO FLAP A	Alarma de solapa A de ASO no cerrada por ECU.
840	ECU NT CLS ECO FLAP B	Alarma de solapa B de ASO no cerrada por ECU.
841	SD P GASLN COM RL	Defecto del sensor en el sensor de presión de la rampa común de gasolina.
842	AL ACT FL VLV POS L1	Alarma (Límite 1) de posición de la válvula de combustible ACT.
843	SD T CHRGR AIR BEF EGR	Defecto del sensor en el sensor de temperatura de aire de carga antes de EGR.
844	HI T CHRGR AIR BEF EGR	Alarma (Límite 1) de temperatura alta de aire de carga antes de EGR.
845	HIHI T CHRGAIR BF EGR	Alarma (Límite 2) de temperatura alta de aire de carga antes de EGR.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
846	HI T CHRGR AIR DIFF AB	Alarma (Límite 1) de temperatura alta AB diferencial del aire de carga.
847	HIHI T CHRGR AIR DF AB	Alarma (Límite 2) de temperatura alta AB diferencial del aire de carga.
848	AL REL HUMIDTY L1	Alarma de humedad relativa (Límite 1).
849	AL IBT FUNCT ACTV	Alarma de función activa de IBT.
850	SD ALIVE FIP	Defecto del sensor en el sensor ALIVE FIP.
851	AL EXT STRT HD HI	Alarma de arranque externo y HD demasiado alto.
852	MAX BLNK SH TM EXP	Alarma de tiempo de disparo en blanco máx. finalizado.
853	HSB1 COMMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de HSB1.
854	HSB1 ACUTATR DEFCT	Alarma de defecto del accionador de HSB1.
855	BYPASS THR2 DEFCT	Alarma de defecto del acelerador de desvío 2.
856	SD P LUBOIL ETC B	Defecto del sensor en el sensor de presión del aceite del cargador turbo.
857	NOX ATO1 SENSR DEFCT	Alarma de defecto del sensor de NOX ATO 1.
858	L1 P LUBOIL ETC B	Presión baja de aceite del cargador turbo B (Límite 1).
859	HSB2 COMMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de HSB2.
860	HSB2 ACUTATR DEFCT	Alarma de defecto del accionador de HSB2.
861	DEF IN PIPE S_ACT SYS	Alarma de DEF en tubería DEF en sistema ACT.
862	DEF TNK HT SNS_ACT SD	Defecto en el sensor ACT del tanque de DEF.
863	HSB3 COMMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de HSB3.
864	HSB3 ACUTATR DEFCT	Alarma de defecto del accionador de HSB3.
865	HSB4 COMMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de HSB4.
866	HSB4 ACUTATR DEFCT	Alarma de defecto del accionador de HSB4.
867	L1 P LUBOIL ETC A	Presión baja de aceite del cargador turbo A (Límite 1).
868	L2 P LUBOIL ETC A	Presión baja de aceite del cargador turbo A (Límite 2).
869	L2 P LUBOIL ETC B	Presión baja de aceite del cargador turbo B (Límite 2).
870	AL MB VLV DEFCT 2	Alarma de defecto 2 en válvula de MB.
871	NOX ATO1 COMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de NOX ATO 1.
872	EGR A REF LEARN FAIL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje de referencia de EGR.
873	DEF TNK LVL EMPTY	Alarma de nivel de tanque vacío de DEF.
874	SCR FAIL	Alarma de falla de SCR.
875	ADBLUE TANK LOW	Alarma de nivel de tanque bajo (DEF) ADBLUE.
876	EGR B REF LEARN FAIL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje de referencia de EGR B.
877	BYP A REF LEARN FAIL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje de referencia de desvío A.
878	BYPASS B FAST LRN FL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje rápido de desvío B.
879	DISPNSR REF LRN FL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje de referencia de la expendedora.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
880	INTAKEAIR REF LRN FL	Alarma de falla en el algoritmo de aprendizaje de referencia del aire de entrada.
881	AL UREA QLTY RELEASE	Alarma de liberación de calidad de urea.
882	SCR F1 SU REVLTN RNG	Alarma de rango de revoluciones de SCR F1 SU.
883	SCR F2 SU REVLTN RNG	Alarma de rango de revoluciones de SCR F2 SU.
884	SCR F1 SU ADBLUE QNTY	Cantidad de SCR F1 SU ADBLUE.
885	SCR F2 SU ADBLUE QNTY	Cantidad de SCR F2 SU ADBLUE.
886	SCR ADBLUE PRESSR	Alarma de presión de SCR ADBLUE.
887	SCR SU PRIME REQUEST	Alarma de solicitud de cebado de SCR SU.
888	SCR SU ADBLUE PRESSR	Alarma de presión de SCR SU ADBLUE.
889	SD T LUBEOIL ETC	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del aceite del cargador turbo.
890	L2 T LUBEOIL ETC	Temperatura del aceite lubricante demasiado alta (Límite 2).
891	AL TURNING ACTIVATED	Alarma de activación de giro.
892	FLO1 SPPLYUNT1 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 1 de suministro de flujo de aire 1.
893	FLO1 SPPLYUNT2 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 1 de suministro de flujo de aire 2.
894	FLO2 SPPLYUNT1 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 2 de suministro de flujo de aire 1.
895	FLO2 SPPLYUNT2 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 2 de suministro de flujo de aire 2.
896	FLO3 SPPLYUNT1 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 3 de suministro de flujo de aire 1.
897	FLO3 SPPLYUNT2 COM LS	Comunicaciones perdidas con unidad 3 de suministro de flujo de aire 2.
898	TRICAN COMMS LOST	Comunicaciones perdidas en red TRICAN.
899	OLT COMMS LOST	Comunicaciones con OLT perdidas.
900	SCRF3 SU REV RNG	Alarma de rango de revoluciones de SCR F3 SU.
901	SCRF3 SU ADBLUE QTY	Cantidad baja de SCR F3 SU Adblue.
902	HI TCOOL CYL HEAD	Temperatura del refrigerante de la cabeza del cilindro alta (Límite 1).
903	SD TCOOL CYL HEAD	Defecto del sensor en el sensor de temperatura del refrigerante de la cabeza del cilindro.
904	SS TCOOL CYL HEAD	Temperatura del refrigerante de la cabeza del cilindro alta (Límite 2).
905	ADBLUE EXP CNS FL	Alarma de falla de consumo esperado de ADBLUE.
906	ADBLUE BALANCE FL	Alarma de falla de equilibrio de ADBLUE.
907	NOX RAW EMISSN FL	Alarma de falla de emisión de gas bruto NOX.
908	APPRCH NOX DOS STP FL	Alarma de falla de detención de dosis de NOX de enfoque.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
909	SCR TEXH BTW FLOWS FL	Alarma de falla de temperatura de escape entre flujos de SCR.
910	EXP TEXH BFR SCR FL	Alarma de falla de temperatura de escape esperada antes de SCR.
911	EXP TEXH AFT SCR FL	Alarma de falla de temperatura de escape esperada después de SCR.
912	SCR F1 TEXH BFR GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F1 antes de gradiente.
913	SCR F2 TEXH BFR GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F2 antes de gradiente.
914	SCR F3 TEXH BFR GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F3 antes de gradiente.
915	SCR F1 TEXH AFT GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F1 después de gradiente.
916	SCR F2 TEXH AFT GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F2 después de gradiente.
917	SCR F3 TEXH AFT GRDNT	Alarma de temperatura de escape de SCR F3 después de gradiente.
918	L1 T LUBEOIL ETC	Temperatura alta de aceite lubricante del cargador turbo (Límite 1).
919	ENERGY CNTR DEFCT	Alarma de defecto del contador de energía.
920	L1 TEXH BFR SCRF1	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de SCR F1.
921	L2 TEXH BFR SCRF1	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de SCR F1.
922	L1 TEXH AFT SCRF1	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape después de SCR F1.
923	L2 TEXH AFT SCRF1	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape después de SCR F1.
924	L1 TEXH BFR SCRF2	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de SCR F2.
925	L2 TEXH BFR SCRF2	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de SCR F2.
926	L1 TEXH AFT SCRF2	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape después de SCR F2.
927	L2 TEXH AFT SCRF2	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape después de SCR F2.
928	L1 TEXH BFR SCRF3	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape antes de SCR F3.
929	L2 TEXH BFR SCRF3	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape antes de SCR F3.
930	L1 TEXH AFT SCRF3	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape después de SCR F3.
931	L2 TEXH AFT SCRF3	Alarma (Límite 2) de temperatura de escape después de SCR F3.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
932	AL MIC5 YELLOW	Alarma amarilla de MIC 5.
933	AL MIC5 RED	Alarma roja de MIC 5.
934	AL MIC5 COMM LOST	Alarma de pérdida de común de MIC 5.
935	LO F1 TEXH BFR SCR	Alarma de temperatura de escape F1 demasiado baja antes de SCR.
936	LO F2 TEXH BFR SCR	Alarma de temperatura de escape F2 demasiado baja antes de SCR.
937	LO F3 TEXH BFR SCR	Alarma de temperatura de escape F3 demasiado baja antes de SCR.
938	LO F1 TEXH AFT SCR	Alarma de temperatura de escape F1 demasiado baja después de SCR.
939	LO F2 TEXH AFT SCR	Alarma de temperatura de escape F2 demasiado baja después de SCR.
940	LO F3 TEXH AFT SCR	Alarma de temperatura de escape F3 demasiado baja después de SCR.
941	LO SCR OPRATING T	Alarma de temperatura operativa de SCR demasiado baja.
942	CATLY CONV LO F1	Alarma F1 de conversión catalítica demasiado baja.
943	CATLY CONV LO F2	Alarma F2 de conversión catalítica demasiado baja.
944	CATLY CONV LO F3	Alarma F3 de conversión catalítica demasiado baja.
945	L1 L VOLTAGE ASO	Alarma de tensión baja de ASO (Límite 1).
946	L2 L VOLTAGE ASO	Alarma de tensión baja de ASO (Límite 2).
947	INVALD LSI CHANL CFG	Alarma de configuración del canal LSI inválida.
948	AL ESI ACTIVATED	Alarma activada de ESI.
949	SD VOLTAGE ASO	Defecto del sensor en el sensor de tensión de ASO.
950	SCR SU FLT S EXST F1	Alarma de existencia de Falla S F1 de SCR SU.
951	ETC0 CUTIN FAIL	Corte de cargador turbo 0 en falla.
952	ETC1 CUTIN FAIL	Corte de cargador turbo 1 en falla.
953	LAMBDA VALUE INVALID	Alarma de valor inválido de Lambda.
954	NOX VALUE INVALID	Alarma de valor inválido de NOX.
955	THRML MANGMT ACTV	Alarma de gestión térmica activa.
956	P5 CNTVAR LIM MN ACTV	Alarma de límite mínimo variable de control de P5 activa.
957	P5 CV MAX BOI MN ACT	Alarma de mínimo BOI máx. variable de control de P5 activa.
958	LMDA CTLVR LMT MN ACT	Alarma de límite mínimo variable de control de Lambda activa.
959	LMDA CV MX BOI MN ACT	Alarma de mínimo BOI máx. variable de control de Lambda activa.
960	NOXP5 MN BOI MX ACTV	Máximo BOI mínimo P5 de NOX activo.
961	NOXP5 MX BOI MN ACTV	Mínimo BOI máximo P5 de NOX activo.
962	GPS LMDA CV MAX ACTV	Alarma de máximo variable de control de Lambda GPS activa.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
963	GPS P5 CV MAX ACTV	Alarma de máximo variable de control de P5 GPS activa.
964	GPS P5 CV MIN ACTV	Alarma de mínimo variable de control de P5 GPS activa.
965	SCR SU FLT S EXIST F2	Alarma de existencia de Falla S F2 de SCR SU.
966	SCR SU FLT S EXIST F3	Alarma de existencia de Falla S F3 de SCR SU.
967	SCR SU PRIM REQ F1	Alarma F1 de solicitud de cebado de SCR SU.
968	SCR SU PRIM REQ F2	Alarma F2 de solicitud de cebado de SCR SU.
969	SCR SU PRIM REQ F3	Alarma F3 de solicitud de cebado de SCR SU.
970	SD P EXHAUST	Defecto del sensor en el sensor de presión del escape.
971	COLD ENGINE ALARM	Alarma de motor frío.
972	MIC5 SINGATURE DIFF	Alarma de diferencia de firma de MIC5.
973	AL CHECKSUM IIG	Alarma de suma de comprobación de IIG.
974	AL CAN3 BUS OFF	Alarma de apagado de bus de la CAN3.
975	CAN3 ERR PASSIVE	Alarma de error pasivo de la CAN3.
976	AL CAN4 BUS OFF	Alarma de apagado de bus de la CAN4.
977	CAN4 ERR PASSIVE	Alarma de error pasivo de la CAN4.
978	HI ETC5 OVERSPEED	Sobrevelocidad de cargador turbo 5 (Límite 1).
979	SS ETC5 OVERSPEED	Sobrevelocidad de cargador turbo 5 (Límite 2).
980	ADBLUE TEMP HI F1	Alarma F1 de temperatura demasiado alto de ADBLUE (DEF).
981	ADBLUE TEMP HI F2	Alarma F2 de temperatura demasiado alto de ADBLUE (DEF).
982	ADBLUE TEMP HI F3	Alarma F3 de temperatura demasiado alto de ADBLUE (DEF).
983	STOP ON TRIG CRSHRECR	Alarma de disparador de grabador de detención ante choque.
984	NOX ATO2 SNSR DEFCT	Alarma de defecto del sensor de NOX ATO2.
985	NOX ATO2 SNS COM LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de NOX ATO 2.
1000	SD LVL DEF TNK B	Defecto del sensor en el sensor de nivel del tanque B de DEF.
1001	SD LVL COOL WTR	Defecto del sensor en el sensor de nivel de agua refrigerante.
1002	SD LVL HYD OIL	Defecto del sensor en el sensor de nivel de aceite hidráulico.
1003	L1 LVL COOL WTR	Alarma (Límite 1) de nivel de agua refrigerante.
1004	L2 LVL COOL WTR	Alarma (Límite 2) de nivel de agua refrigerante.
1005	L1 LVL HYD OIL	Alarma (Límite 1) de nivel de aceite hidráulico.
1006	L2 LVL HYD OIL	Alarma (Límite 2) de nivel de aceite hidráulico.
1007	L1 LVL LUBEOIL J1939	Alarma (Límite 1) de nivel de aceite lubricante de J1939.
1008	L2 LVL LUBEOIL J1939	Alarma (Límite 2) de nivel de aceite lubricante de J1939.
1009	SD P FLTR MONITR	Defecto del sensor en el sensor de presión del filtro de combustible.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
1010	L1 P FLTR MONITR	Alarma (Límite 1) de presión del filtro de combustible.
1011	DEF TANK LVL LO	Alarma de nivel bajo de tanque de DEF.
1012	MIC5 PARM DNLOAD ACTV	Alarma de descarga de parámetros de MIC5 activa.
1013	HI DELTA NOX AB	Alarma (Límite 1) de HI Delta NOX A-B.
1014	HIHI DLTA NOX AB	Alarma (Límite 2) de HI Delta NOX A-B.
1015	TTL BKDN NOX SNRS	Alarma de avería total de los sensores de NOX.
1016	REDUND LOSS NOX SNRS	Alarma de pérdida de redundancia de los sensores de NOX.
1017	HI DELTA P5 FOR NOX	Alarma de Delta P5 alta para NOX.
1018	F1 DEF CONSUMPT ERROR	Alarma de error de consumo de DEF F1.
1019	F1 DEF BALANCE ERROR	Alarma de error de equilibrio de DEF F1.
1020	F1 RAW GAS EMSN ERROR	Alarma de error de emisión de gas bruto F1.
1021	F1 NOX ANNHRG ERROR	Alarma de condición de error próximo de NOX F1.
1022	TEX BEF SCR BET F1&F2	Alarma de temperatura de escape antes de SCR entre F1 y F2.
1023	TEX AFT SCR BET F1&F2	Alarma de temperatura de escape después de SCR entre F1 y F2.
1024	LOLO P FUEL COMM RL A	Alarma (Límite 2) de presión de combustible baja de la rampa común de combustible A.
1025	LOLO P FUEL COMM RL B	Alarma (Límite 2) de presión de combustible baja de la rampa común de combustible B.
1026	IAP COMMS LOST	Alarma de comunicaciones perdidas de IAP.
1027	ENGN COLD ACTIV	Alarma de motor frío activa.
1028	F1EXP TEX BFR SCR ERR	Alarma de error de temperatura de escape esperada F1 antes de SCR.
1029	IAP MISSNG ENERG DATA	Error de datos de energización faltantes de IAP.
1030	LO P CRANK CASE	Alarma de presión baja del cárter (Límite 1).
1031	LOLO P CRK CASE	Alarma de presión baja del cárter (Límite 2).
1032	INJ DRIFT LMT1 CYL A1	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A1.
1033	INJ DRIFT LMT1 CYL A2	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A2.
1034	INJ DRIFT LMT1 CYL A3	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A3.
1035	INJ DRIFT LMT1 CYL A4	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A4.
1036	INJ DRIFT LMT1 CYL A5	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A5.
1037	INJ DRIFT LMT1 CYL A6	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A6.
1038	INJ DRIFT LMT1 CYL A7	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A7.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
1039	INJ DRIFT LMT1 CYL A8	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A8.
1040	INJ DRIFT LMT1 CYL A9	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A9.
1041	INJ DRFT LMT1 CYL A10	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro A10.
1042	INJ DRIFT LMT1 CYL B1	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B1.
1043	INJ DRIFT LMT1 CYL B2	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B2.
1044	INJ DRIFT LMT1 CYL B3	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B3.
1045	INJ DRIFT LMT1 CYL B4	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B4.
1046	INJ DRIFT LMT1 CYL B5	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B5.
1047	INJ DRIFT LMT1 CYL B6	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B6.
1048	INJ DRIFT LMT1 CYL B7	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B7.
1049	INJ DRIFT LMT1 CYL B8	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B8.
1050	INJ DRIFT LMT1 CYL B9	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B9.
1051	INJ DRFT LMT1 CYL B10	Alarma de Límite 1 de derivación del inyector del cilindro B10.
1052	INJ DRIFT LMT2 CYL A1	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A1.
1053	INJ DRIFT LMT2 CYL A2	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A2.
1054	INJ DRIFT LMT2 CYL A3	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A3.
1055	INJ DRIFT LMT2 CYL A4	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A4.
1056	INJ DRIFT LMT2 CYL A5	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A5.
1057	INJ DRIFT LMT2 CYL A6	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A6.
1058	INJ DRIFT LMT2 CYL A7	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A7.
1059	INJ DRIFT LMT2 CYL A8	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A8.
1060	INJ DRIFT LMT2 CYL A9	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A9.
1061	INJ DRFT LMT2 CYL A10	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro A10.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
1062	INJ DRIFT LMT2 CYL B1	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B1.
1063	INJ DRIFT LMT2 CYL B2	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B2.
1064	INJ DRIFT LMT2 CYL B3	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B3.
1065	INJ DRIFT LMT2 CYL B4	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B4.
1066	INJ DRIFT LMT2 CYL B5	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B5.
1067	INJ DRIFT LMT2 CYL B6	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B6.
1068	INJ DRIFT LMT2 CYL B7	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B7.
1069	INJ DRIFT LMT2 CYL B8	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B8.
1070	INJ DRIFT LMT2 CYL B9	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B9.
1071	INJ DRFT LMT2 CYL B10	Alarma de Límite 2 de derivación del inyector del cilindro B10.
1072	F1EXP TEX AFT SCR ERR	Alarma de error de temperatura de escape esperada F1 después de SCR.
1073	F1GRD TEX BFR SCR ERR	Alarma de error de gradiente de temperatura de escape F1 antes de SCR.
1074	F1GRD TEX AFT SCR ERR	Alarma de error de gradiente de temperatura de escape F1 después de SCR.
1075	F1 T DEF TOO HI	Alarma de temperatura demasiado alta de DEF F1.
1076	LO F1 TEXH BFR SCR	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape F1 demasiado baja antes de SCR.
1077	LO F1 TEXH AFT SCR	Alarma (Límite 1) de temperatura de escape F1 demasiado baja después de SCR.
1078	F2 DEF CONSMPT ERR	Alarma de error de consumo de DEF F2.
1079	F2 DEF BALNC ERR	Alarma de error de equilibrio de DEF F2.
1080	F2 RAW GAS EMISN ERR	Alarma de error de emisión de gas bruto F2.
1081	F2 NOX ANNHRG ERROR	Alarma de condición de error próximo de NOX F2.
1082	F2EXP TEX BFR SCR ERR	Alarma de error de temperatura de escape esperada F2 antes de SCR.
1083	F2EXP TEX AFT SCR ERR	Alarma de error de temperatura de escape esperada F2 después de SCR.
1084	F2GRD TEX BFR SCR ERR	Alarma de error de gradiente de temperatura de escape F2 antes de SCR.
1085	F2GRD TEX AFT SCR ERR	Alarma de error de gradiente de temperatura de escape F2 después de SCR.
1086	F2 T DEF TOO HI	Alarma de temperatura demasiado alta de DEF F2.

Número de Código de Falla	Cadena	Descripción
1087	LO F2 TEXH BFR SCR	Alarma de temperatura de escape F2 demasiado baja antes de SCR.
1088	LO F2 TEXH AFT SCR	Alarma de temperatura de escape F2 demasiado baja después de SCR.

E • Tratamiento del Escape

Filtro de partículas diésel (DPF)

Para cumplir con los requisitos de emisión de Nivel 4, algunos fabricantes de motores aplican filtros de partículas diésel (*Diésel Particulate Filter*, DPF) al sistema de escape del motor. Un filtro de partículas diésel atrapa el material particulado contenido en el escape diésel e impide que este lo disperse en el aire. El material particulado luego se quema durante un proceso de regeneración.

El DGC-2020 comunica la información de control y estado desde el DPF hasta la unidad de control del motor (*engine control unit*, ECU), y viceversa, a través de las comunicaciones del J1939 en forma de distintos números de grupos de parámetros (*Parameter Group Numbers*, PGN) y números de parámetros sospechosos (*Suspect Parameter Numbers*, SPN). Estos se resumen en los párrafos que se incluyen a continuación.

Regeneración

La regeneración se logra haciendo funcionar el motor a temperaturas de escape elevadas, donde se queman las partículas acumuladas. Si está en modo de operación normal, el motor se puede cargar hasta un nivel lo suficientemente alto como para alcanzar la temperatura de escape elevada, luego la regeneración se puede producir como parte de la operación normal. Esto se conoce como *regeneración pasiva*.

Las temperaturas de escape altas también se pueden alcanzar a través de métodos como la colocación de reguladores de tiro en el flujo del escape o el calentamiento del escape quemando combustible. Esto se conoce como *regeneración activa* dado que está fuera de la operación normal del motor.

Los motores que se cargan mucho pocas veces requieren regeneración activa. Los motores que se cargan poco probablemente se sometan a regeneración activa cuando se requiera.

Control del DPF

La información de control del DPF se envía del DGC-2020 a la ECU del motor a través del número PGN 57244 (0xE000). Se envía una solicitud de regeneración manual mediante el SPN 3696, Interruptor de fuerza de regeneración del filtro de partículas diésel. La regeneración se puede inhabilitar mediante el SPN 3696, Interruptor de inhabilitación de regeneración del filtro de partículas diésel.

Regeneración manual

El operador puede forzar un ciclo de regeneración activando el ajuste Regeneración manual, ubicado en el panel frontal, en Ajustes>Comunicación>Configuración del bus de CAN>Configuración de ECU>Configuración de regeneración DPF. El parámetro permanecerá activado durante algunos segundos y luego se desactivará. La ECU responderá al ajuste momentáneo registrando la solicitud para forzar una regeneración manual. No se utiliza una solicitud continua porque puede ser problemática para las ECU de algunos motores.

La regeneración manual también se puede iniciar haciendo clic en el botón *Regeneración manual*, en la pantalla Configuración de ECU, en BESTCOMS*Plus*®. También se puede utilizar la lógica programable de BESTlogic™ *Plus* para iniciar la regeneración manual ajustando en verdadero el elemento lógico (DPFMANREGEN) de Regeneración manual del DPF.

Regeneración inhabilitada

El operador puede inhabilitar la regeneración activando el ajuste Regeneración de DPF inhabilitada que se encuentra en la pantalla Configuración de ECU, en BESTCOMS*Plus*.

La regeneración también se puede desactivar activando el ajuste Regeneración inhabilitada que se encuentra en la pantalla Configuración de ECU, en BESTCOMS*Plus*.

Además, se puede utilizar la lógica programable de BESTlogic*Plus* para inhabilitar la regeneración ajustando en verdadero el elemento lógico de Regeneración de DPF inhabilitada (DPFREGENINHIBIT).

Estado del DPF y prealarmas

El DGC-2020 recibe información de estado del DPF que se transmite desde la ECU del motor en distintos PGN y SPN. Esta información se muestra en el panel frontal, y en BESTCOMSP^{Plus}, mediante prealarmas relacionadas con el DPF. Los parámetros J1939 y las prealarmas resultantes del DGC-2020 se resumen en los párrafos que se incluyen a continuación.

- Control 1 del filtro de partículas diésel PGN 64892 (0xFD7C)

- SPN 3697, Comando de luz del filtro de partículas diésel

Prealarma REGEN REQUERIDA: Cuando el SPN 3697 tiene el valor 1 o 4, que indica que la luz del DPF está encendida, el DGC-2020 anunciará una prealarma con el texto REGEN REQUERIDA. El símbolo del DPF, que se muestra a la derecha, acompañará el texto cuando aparezca la prealarma en el panel frontal del DGC-2020.



- SPN 3698, Comando de luz de temperatura alta del sistema de escape

Prealarma TEMP ESCAPE ALTA: Cuando el SPN 3698 tiene el valor 1, que indica que la luz de temperatura de escape alta está encendida, el DGC-2020 anunciará una prealarma con el texto TEMP ESCAPE ALTA. El símbolo de la temperatura de escape alta, que se muestra a la derecha, acompañará el texto cuando aparezca la prealarma en el panel frontal del DGC-2020.



- SPN 3701 Estado del filtro de partículas diésel de postratamiento

SPN 3701 indica que se requiere regeneración en el nivel más bajo, moderado o más severo. El DGC-2020 utiliza este parámetro para las prealarmas de nivel de hollín del DPF, que se describen en los siguientes párrafos.

- SPN 3703 Filtro de partículas diésel Regeneración activa inhibida debido al interruptor de inhibición

Prealarma DPF REGEN INHIBIDA: Cuando SPN 3703 tiene un valor de 1 que indica que la regeneración DPF está inhibida debido a que se ha establecido el interruptor de inhibición, el DGC-2020 anunciará una pre-alarma con el texto DPF REGEN INHBTD. El símbolo de inhibición de la regeneración del DPF, que se muestra a la derecha, acompañará al texto cuando aparezca la prealarma en el panel frontal del DGC-2020.



- Anuncio de nivel de hollín del DPF

El DGC-2020 anuncia las prealarmas de nivel de hollín del DPF que se describen en los siguientes párrafos.

- Prealarma NIVEL DE HOLLÍN ALTO:

Esta prealarma se anuncia cuando ocurre uno de los siguientes casos:

- Se recibe un DTC con el código SPN 3719 (porcentaje de carga de hollín del filtro de partículas diésel) con FMI = 15 (*Datos válidos, pero se ubican por encima del nivel menos severo del intervalo de funcionamiento normal*).
- El código SPN 3701 (Estado del filtro de partículas diésel de postratamiento) se recibe con el valor 001 (*se debe efectuar la regeneración, nivel más bajo*).

El texto de la prealarma es NIVEL HOLLÍN ALTO.

El símbolo del DPF, que se muestra a la derecha, acompaña el texto que aparece con la prealarma en el panel frontal del DGC-2020.



- Prealarma NIVEL DE HOLLÍN MODERADAMENTE ALTO

Esta prealarma se anuncia cuando ocurre uno de los siguientes casos:

- Se recibe un DTC con el código SPN 3719 (porcentaje de carga de hollín del filtro de partículas diésel) con FMI = 16 (*Datos válidos, pero se ubican por encima del nivel moderadamente severo del intervalo de funcionamiento normal*).
- El código SPN 3701 (Estado del filtro de partículas diésel de postratamiento) se recibe con el valor 010 (*se debe efectuar la regeneración, nivel moderado*).

El texto de la prealarma es NIVEL HOLLÍN MOD ALTO.

El símbolo de advertencia del DPF, que se muestra a la derecha, acompaña el texto que aparece con la prealarma en el panel frontal del DGC-2020.



○ Prealarma NIVEL DE HOLLÍN EXTREMADAMENTE ALTO

Esta prealarma se anuncia cuando ocurre uno de los siguientes casos:

- Se recibe un DTC con el código SPN 3719 (porcentaje de carga de hollín del filtro de partículas diésel) con FMI = 0 (*Datos válidos, pero se ubican por encima del nivel más severo del intervalo de funcionamiento normal*).
- El código SPN 3701 (Estado del filtro de partículas diésel de postratamiento) se recibe con el valor 011 (*se debe efectuar la regeneración, nivel más alto*).

El texto de la prealarma es NIVEL HOLLÍN EXT ALTO.

El símbolo de detención del DPF, que se muestra a la derecha, acompaña el texto que aparece con la prealarma en el panel frontal del DGC-2020. Si el nivel de hollín del DPF alcanza el nivel más severo, la ECU puede apagar el motor e impedir su marcha, o permitir que funcione, pero a un nivel reducido de potencia. El DGC-2020 solo indica una prealarma, no impide que el motor funcione ni hace que funcione a un nivel de potencia reducida. Sin embargo, el operador debe saber que la ECU del motor o el sistema de tratamiento posterior pueden dar lugar a esa conducta.



English	Español
STOP	DETENCIÓN

Sistemas de tratamiento posterior del escape (EATS)

Para cumplir con los requisitos de emisión de Nivel 4, algunos fabricantes de motores agregan sistemas de tratamiento posterior del escape (*Exhaust After Treatment Systems*, EATS), que tratan el escape del motor dentro del sistema de escape para reducir el material particulado y los contaminantes nocivos antes de liberar el escape en la atmósfera. Un sistema como este utiliza un catalizador de fluido de escape diésel (*Diésel Exhaust Fluid*, DEF) que se combina con los gases de escape en el EATS para que las emisiones tengan niveles aceptables.

El DGC-2020 mide la información del EATS de la ECU del motor a través del bus de CAN J1939 y muestra el nivel DEF dentro de el (los) tanque(s) DEF, y también muestra diversas prealarmas relacionadas con el sistema EATS. Cualquier prealarma relacionada con el DEF, anunciada en el panel frontal, muestra el símbolo utilizado para las funciones del DEF que se muestran a la derecha.



La mayoría de los sistemas contendrán un tanque DEF, mientras que otros pueden contener dos tanques. El panel frontal del DGC-2020 muestra el nivel del DEF en cada tanque, en Medición>Alarmas-Estado>Estado de J1939>% niv tanque DEF 1 y Medición>Alarmas-Estado>Estado de J1939>% niv tanque DEF 2. El nivel del tanque 1 se envía desde la ECU mediante el SPN 1761 en J1939 PGN 65110 - Información del tanque 1 de reactivos del tratamiento posterior 1. El nivel del tanque 2 se envía desde la ECU mediante el SPN 4367 en J1939 PGN 64829 - Información del tanque 2 de reactivos del tratamiento posterior 1. Los niveles del tanque se expresan en porcentajes.

Prealarmas

La ECU (unidad de control del motor) envía el diagnóstico de nivel DEF al DGC como SPN 5245 y 5246 en PGN 65110 (el AT1TI PGN). SPN 5245 comunicó el diagnóstico de nivel DEF, mientras SPN 5246 comunica el estado del nivel de inducción DEF.

Existen varias pre-alarmas relacionadas con el sistema EATS, estas anuncian el diagnóstico de nivel DEF y el estado de nivel de inducción DEF. Siempre están habilitadas y anunciarán cuando se reciben de la ECU del motor. Cada una de ellas contiene el símbolo de las funciones del DEF cuando se anuncian en el panel frontal; sin embargo, no se mostrarán en *BESTCOMSPlus*. Las prealarmas se resumen en los párrafos que se incluyen a continuación.

- **FLUIDO DEF BAJO:** Esta prealarma se muestra cuando el SPN 5245 tiene el valor 1, que indica que el nivel del tanque DEF está bajo. Los niveles exactos de DEF que constituyen una condición de DEF bajo varían según el fabricante.
- **DEF EXTREMADAMENTE BAJO:** Esta prealarma se muestra cuando el SPN 5245 tiene el valor 4, que indica que el nivel del tanque DEF es extremadamente bajo o está vacío. Los niveles exactos de DEF que constituyen una condición de DEF extremadamente bajo varían según el fabricante. Cuando ocurre esto y no se resuelve, la ECU del motor puede entrar en un modo de inducción para no hacer funcionar el motor, donde se pueden producir algunas de las condiciones de las siguientes descripciones de prealarmas.
- **ADVERTENCIA DE DEF:** Esta prealarma se muestra cuando el SPN 5246 tiene el valor 1. Este es el nivel más bajo de advertencia que indica que el sistema EATS no está funcionando correctamente o que el nivel o calidad de DEF son insuficientes para el correcto funcionamiento.
- **NIVEL 2 DE ADVERTENCIA DE DEF:** Esta prealarma se muestra cuando el SPN 5246 tiene el valor 2. Este es un nivel más alto de advertencia que indica que el sistema EATS no está funcionando correctamente o que el nivel o calidad de DEF son insuficientes para el correcto funcionamiento. Si el problema que genera esta advertencia no se soluciona, el sistema ingresará finalmente a los estados de inducción de DEF. En estos estados, se podría reducir la potencia o velocidad de funcionamiento del motor, según el fabricante del motor y la aplicación del motor.
- **INDUCCIÓN DEF:** Esta prealarma se muestra cuando SPN 5246 tiene el valor 3, lo cual indica el primer nivel de inducción. En este nivel de inducción, se podría reducir la potencia o velocidad de funcionamiento del motor, según el fabricante del motor y la aplicación del motor. Este es el nivel más bajo de inducción y es generado cuando el sistema EATS no funciona correctamente o cuando el nivel o la calidad de DEF son insuficientes para el correcto funcionamiento.
- **INDUCCIÓN PRESEVERA DEF:** Esta pre-alarma se muestra cuando el SPN 5246 tiene el valor 4, que indica el nivel de inducción presevera. Esto indica que el motor ha ingresado al segundo nivel más alto de inducción y ha dejado de funcionar. Esta prealarma se genera cuando el sistema EATS no funciona correctamente o cuando el nivel o la calidad de DEF son insuficientes para el correcto funcionamiento. En este nivel de inducción, se podría reducir la potencia o velocidad de funcionamiento del motor, según el fabricante del motor y la aplicación del motor. La ECU permitirá que el motor funcione en esta condición durante un período limitado y luego el motor ingresará al estado de inducción severa.
- **INDUCCIÓN SEVERA DEF:** Esta pre-alarma se muestra cuando el SPN 5246 tiene el valor 5, que indica el nivel de inducción severa. Esta prealarma se genera cuando el sistema EATS no funciona correctamente o cuando el nivel o la calidad de DEF son insuficientes para el correcto funcionamiento. En esta condición, el motor podría funcionar con potencia o r. p. m. reducida o se podría apagar, según el fabricante o la aplicación del motor. El motor permanecerá en este nivel de inducción hasta que se solucione el problema que generó la inducción.
- **ANULACIÓN DE INDUCCIÓN DEF:** Esta prealarma se muestra cuando SPN 5246 tiene el valor 6, lo cual indica la anulación temporal de la inducción. Esto indica que la inducción DEF se anula temporalmente. El motor puede funcionar con potencia reducida o durante un tiempo limitado, después del cual puede volver al estado de INDUCCIÓN SEVERA.



Anuncio de estado del sistema de escape.

Cuando una condición del sistema de escape requiere ser anunciada, el DGC-2020 despliega la información del sistema de escape en la parte inferior de la pantalla del panel frontal. Los parámetros y símbolos de la Pantalla de estado del sistema de escape se listan a continuación. Las siguientes imágenes de símbolo son las imágenes reales de mapa de bits que se ven en la pantalla del panel frontal del DGC-2020.

Nivel del Tanque DEF - El Nivel del tanque DEF es el nivel del Líquido de Escape de Diésel (DEF, en inglés) que hay en el Tanque DEF. Cuando el Nivel DEF está llegando a bajo y las condiciones relacionadas DEF requieren ser anunciadas, el título del nivel del Tanque DEF cambia de “DEF” al símbolo DEF. A continuación se describen los detalles del símbolo DEF.



Símbolo DEF: Cuando el símbolo está encendido sólido, indica que el DEF es bajo o hay un problema con el sistema de Reducción catalítica selectiva (SCR, en inglés). Cuando está parpadeando, indica que el nivel DEF está críticamente bajo o que hay un problema crítico con el sistema SCR.



Símbolo DPF: Cuando el símbolo DPF está sólido, indica que el Filtro de partículas de Diésel (DPF, en inglés) o el filtro del sistema de escape requieren regeneración. Cuando parpadea indica que la necesidad de regeneración es más urgente. Algunos fabricantes también muestran este símbolo junto con el Símbolo de alta temperatura de escape durante una Regeneración.



Símbolo de regeneración inhibida: Cuando este símbolo es visible, indica que la Regeneración se ha inhibido. No se recomienda el funcionamiento con la regeneración inhabilitada. Si no se permite la Regeneración cuando se requiere, a la larga la máquina puede apagarse y no podrá volver a arrancar sin llamar para pedir servicio al fabricante del motor. Sin embargo, se dan muchas advertencias a través de diversas prealarmas para permitir quitar la inhibición de la regeneración y evitar una condición no deseada relacionada con el escape.



Símbolo de falla del sistema de escape: cuando este símbolo está visible, está ocurriendo una falla del sistema de escape. Hay prealarmas y otros Códigos de Diagnóstico de Problema (DTC, en inglés) que dan información adicional. Si las prealarmas y DTC no dan suficiente información de la falla podría tener que contactar al fabricante del motor.



Símbolo de alta temperatura en el escape: Esto es visible cuando la temperatura del sistema de escape se ha elevado para efectuar una Regeneración DPF y típicamente indica que hay una Regeneración DPF activa. Algunos fabricantes también muestran este símbolo cuando hay un mecanismo para calentar el flujo del escape y está en proceso de calentamiento en preparación para una Regeneración DPF.



Revise el símbolo de motor: Esto es visible cuando están activos Códigos de Diagnóstico de Problema (DTC).



Símbolo de límite de par de torsión: Este símbolo es visible al operar dentro de un modo de Par limitado debido a problemas del sistema de escape. Cuando su color es sólido, indica una reducción de par de torsión. Cuando parpadea, indica que se reduce más el par de torsión.



Símbolo de luz de advertencia ámbar: este símbolo indica que la unidad ECU del motor está encendiendo la Luz Ámbar de advertencia. Al parpadear, esta indica una mayor severidad.



Símbolo de luz roja: este símbolo indica que la unidad ECU del motor está encendiendo la Luz Roja de advertencia. Al parpadear, esta indica una mayor severidad. Este símbolo puede ir acompañado de un paro del motor.



Símbolo de Espera para arranque: Este símbolo está visible cuando el motor está en estado de preparación para arrancar el motor. Los ejemplos incluyen el precalentamiento del motor o pre lubricación del motor.

F • J1939 Códigos de diagnóstico de averías

El DGC-2020 recibe mensajes no solicitados de códigos de diagnóstico de avería (DTC) activos. Los DTC que estuvieron activos anteriormente están disponibles bajo petición. Los DTC activos y los que estuvieron activos anteriormente pueden borrarse bajo petición. Tabla F-1 muestra la información de diagnóstico que el DGC-2020 obtiene a través de la interfaz CAN Bus.

Tabla F-1 Información de diagnóstico obtenida a través de la interfaz del bus CAN.

Parámetro	Transmisión Tasa de repetición
Código de diagnóstico de avería activo	1 s
Estado de la lámpara	1 s
Código de diagnóstico de avería previamente activo	A solicitud
Solicitud para borrar los códigos de diagnóstico de avería (DTC) activos.	A solicitud
Solicitud para borrar códigos de diagnóstico de avería (DTC) previamente activos.	A solicitud

Los DTC se informan en información de diagnóstico codificada que incluye el Número de Parámetro Sospechoso (SPN), el Identificador del Modo de Fallo (FMI) y el Contador de Ocurrencias (OC). Todos los parámetros tienen un SPN y se utilizan para mostrar o identificar los elementos para los que se informan los diagnósticos. El FMI define el tipo de falla detectada en el subsistema identificado por un SPN. El problema informado puede no ser una falla eléctrica, sino una condición del subsistema que debe informarse a un operador o técnico. El OC contiene la cantidad de veces que una falla ha pasado de activa a previamente activa.

Para ciertos DTC, si el DGC-2020 reconoce un par de números SPN y FMI, muestra una sola cadena como se indica en Table F-3. Si el DGC-2020 reconoce un SPN en Table F-3, pero el FMI no coincide con el FMI en Table F-3, entonces muestra la cadena de texto de Table F-3 correspondiente a la entrada de la tabla donde el FMI es # y una segunda cadena de texto correspondiente al número FMI que aparece en la Tabla F-2. Por ejemplo, si el DGC-2020 recibe SPN 29 y FMI 13, muestra ACCEL PEDAL 2 POSITN y FUERA DE CALIBRACIÓN. Si el DGC-2020 no tiene información descriptiva sobre un SPN y FMI recibidos, la descripción se mostrará como "NO TEXT AVAILABLE".

El código de avería de Yanmar consta de una letra y un número de cuatro dígitos con el formato LNNNN, donde L puede ser una U o una P, y NNNN es un número hexadecimal de cuatro dígitos. Este código identifica de forma única la información de la avería de Yanmar. Consulte la documentación del motor Yanmar o póngase en contacto con Yanmar para determinar la acción correctiva que solucionará la avería.

Tabla F-2. DTC mostrados por el DGC-2020 (cadenas FMI)

FMI	Texto mostrado	Descripción
0	DATOS HI MÁS GRAVE	Los datos son superiores a lo esperado en el nivel más severo.
1	DATOS LO MÁS GRAVE	Los datos son inferiores a lo esperado en el nivel más severo.
2	DATOS ERRÓNEOS O DEFECTUOSOS	Los datos son erráticos, intermitentes o incorrectos.
3	VOLTAJE ALTO O CORTOCIRCUITO	El voltaje medido es mayor de lo esperado o hay un cortocircuito a una fuente de alta tensión.
4	VOLTAJE BAJO O EN CORTOCIRCUITO	El voltaje medido es menor de lo esperado o hay un cortocircuito a una fuente de baja tensión.
5	LO ACTUAL O ABIERTO	La corriente medida es menor de lo esperado o el circuito está abierto.
6	ALTA ACTUALIDAD O CORTOCIRCUITO	La corriente medida es mayor de lo esperado o hay un cortocircuito.

FMI	Texto mostrado	Descripción
7	ERROR DEL SISTEMA MECÁNICO	Error del sistema mecánico
8	ERROR DE FRECUENCIA O PWM	El error en la frecuencia, el ancho de pulso o el período de cualquier señal de frecuencia o PWM está fuera de sus límites predeterminados.
9	TASA DE ACTUALIZACIÓN ANORMAL	La tasa de actualización del parámetro es anormal.
10	DATOS RT DE ERROR DE CAMBIO	La tasa de cambio de los datos es anormal.
11	CAUSA DE FALLA DESCONOCIDA	Se desconoce la causa del fallo.
12	DISPOSITIVO INTELIGENTE DEFECTUOSO	La unidad de control del motor (ECU) informa que se ha detectado un fallo en un dispositivo o componente inteligente.
13	FUERA DE CALIBRACIÓN	El dispositivo o parámetro está descalibrado.
14	CONSULTE LOS DATOS DE FABRICACIÓN DE INGENIERÍA	El usuario debe consultar los datos del fabricante del motor.
15	DATOS HI LST GRAVE	Los datos son superiores a lo esperado incluso en el nivel menos grave.
16	DATOS ALTO SERVICIO MODERADO	Los datos son superiores a lo esperado en un nivel de gravedad moderada.
17	DATOS LO LST GRAVE	Los datos son inferiores a lo esperado en el nivel menos grave.
18	DATOS BAJO SERVICIO MODERADO	Los datos son inferiores a lo esperado en un nivel de gravedad moderada.
19	ERROR DE DATOS DE RED	Los datos de red contenían una indicación de error.
20	DATOS DESVIADOS HI	Los datos se han desviado hacia un valor superior al valor máximo válido.
21	LOS DATOS SE DESVIARON	Los datos han variado hasta alcanzar un valor inferior al valor mínimo válido.
22	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
23	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
24	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
25	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
26	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
27	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
28	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
29	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
30	FMI RESERVADO POR SAE	Esta información de contacto está reservada por la Sociedad de Ingenieros Automotrices.
31	CONDICIÓN EXISTENTE O FMI NA	Si el SPN hace referencia a un parámetro con estado ON o OFF, un FMI de 31 indica ON. Si el SPN hace referencia a un parámetro con un valor numérico, un FMI de 31 indica que no existe un FMI que describa el estado del parámetro.

Table F-3. DTCs with Yanmar Fault Code Designators Displayed by the DGC-2020

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
0	3	AUX ALG 2/3 PULLDN VOLT HI	Voltaje de polarización descendente alto para la entrada analógica auxiliar 2 o 3	GM	
0	4	AUX ALG 2/3 PULLDN VOLT LO	Voltaje de polarización descendente bajo para la entrada analógica auxiliar 2 o 3	GM	
0	31	ERROR RS485	Error RS485	GM	
27	-1	POSICIÓN DE LA VÁLVULA EGR1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la posición de la válvula EGR1		
28	0	PEDAL DE ACELERACIÓN 3 POSICIONES	Pedal del acelerador de 3 posiciones	Yanmar	P1126
28	1	PEDAL DE ACELERACIÓN 3 POSICIONES	Pedal del acelerador de 3 posiciones	Yanmar	P1125
28	3	PEDAL DE ACELERACIÓN 2 POSICIONES	Pedal del acelerador de 2 posiciones	Yanmar	P0223
28	3	Acelerador Volt HI	Código de diagnóstico de avería que indica un voltaje elevado en el acelerador.		
28	4	PEDAL DE ACELERACIÓN 2 POSICIONES	Pedal del acelerador de 2 posiciones	Yanmar	P0222

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
28	4	Acelerador Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica bajo voltaje en el acelerador		
28	14	Acelerador Voltio OOR	Código de diagnóstico de avería que indica que el voltaje de entrada del acelerador está fuera de rango.		
28	-1	PEDAL DE ACELERACIÓN 3 POSICIONES	Pedal del acelerador de 3 posiciones		
29	3	PEDAL DE ACELERACIÓN 3 POSICIONES	Pedal del acelerador de 3 posiciones	Yanmar	P0228
29	3	Acelerador Volt HI	Código de diagnóstico de avería que indica un voltaje elevado en el acelerador.		
29	4	PEDAL DE ACELERACIÓN 3 POSICIONES	Pedal del acelerador de 3 posiciones	Yanmar	P0227
29	4	Acelerador Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica bajo voltaje en el acelerador		
29	8	PEDAL DE ACELERACIÓN 2 POSICIONES	Pedal del acelerador de 2 posiciones	Yanmar	P1227
29	14	Acelerador Voltio OOR	Código de diagnóstico de avería que indica que el voltaje de entrada del acelerador está fuera de rango.		
29	-1	PEDAL DE ACELERACIÓN 2 POSICIONES	Pedal del acelerador de 2 posiciones		
51	3	POSICIÓN DEL ACELERADOR DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la posición del acelerador del motor	Yanmar	P02E9
51	4	POSICIÓN DEL ACELERADOR DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la posición del acelerador del motor	Yanmar	P02E8
51	-1	POSICIÓN DEL ACELERADOR DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la posición del acelerador del motor		
52	15	TEMPERATURA DEL INTERCOOLER ALTA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la temperatura del intercooler del motor está por encima del umbral ALTO.		
52	-1	INTRCOLOR TMP	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
69	-1	INTERRUPTOR DE EJE DE 2 VELOCIDADES	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de eje de dos velocidades		
70	-1	INTERRUPTOR DEL FRENO DE ESTACIONAMIENTO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador Interruptor del freno de estacionamiento		
84	-1	VELOCIDAD DEL VEHÍCULO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la velocidad del vehículo		
91	3	POSICIÓN ACELERADA	Etiqueta del parámetro de ajuste de la posición del acelerador que se utiliza en el panel frontal (solo Volvo).	Yanmar	P0123
91	3	Thr Pos Sns Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada alto en el sensor de posición del acelerador.		
91	4	POSICIÓN ACELERADA	Etiqueta del parámetro de ajuste de la posición del acelerador que se utiliza en el panel frontal (solo Volvo).	Yanmar	P0122
91	4	Thr Pos Voltaje Sns LO	Código de diagnóstico de avería que indica un voltaje de entrada bajo en el sensor de posición del acelerador.		
91	14	Thr Pos Sns Volt OOR	Código de diagnóstico de avería que indica que el voltaje del acelerador está fuera de rango.		
91	-1	POSICIÓN ACELERADA	Etiqueta del parámetro de ajuste de la posición del acelerador que se utiliza en el panel frontal (solo Volvo).		
94	1	ENTREGA DE COMBUSTIBLE PRS LO LO	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión de suministro de combustible del motor está por debajo del umbral BAJO .		
94	3	Combustible Pmp Prs Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de presión de la bomba de combustible (alto)		
94	4	Combustible Pmp Prs Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de presión de la bomba de combustible (bajo)		
94	17	ENTREGA DE COMBUSTIBLE PRS LO	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión de suministro de combustible del motor está por debajo del umbral BAJO.		
94	-1	ENTREGA DE COMBUSTIBLE P	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
95	-1	COMBUSTIBLE FLT DF PRS	Código de diagnóstico de avería que indica presión diferencial del filtro de combustible		
96	-1	NIVEL DE COMBUSTIBLE	Nivel de combustible indicado en el panel frontal		
97	3	Agua en FI Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica agua en el combustible. Voltaje de señal alto.		
97	4	Agua en FI Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica agua en el combustible. Voltaje de señal bajo.		
97	16	Agua en el combustible	Código de diagnóstico de avería que indica la detección de agua en el combustible.		
97	-1	Agua en el combustible	Código de diagnóstico de avería que indica la detección de agua en el combustible.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
98	-1	NIVEL DE ACEITE DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
99	-1	DIFERENCIAL DE FILTRO DE ACEITE PRS	Parámetro de presión diferencial del filtro de aceite		
100	1	PRESIÓN DE ACEITE DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P1198
100	1	PRESIÓN DE ACEITE DEL MOTOR LO LO	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión del aceite del motor está por debajo del umbral BAJO .		
100	3	Sensor de presión de aceite Volt HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada alto del sensor de presión de aceite.		
100	4	PRESIÓN DE ACEITE DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P1192
100	4	presión de aceite Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada bajo del sensor de presión de aceite.		
100	17	PRESIÓN DE ACEITE DEL MOTOR LO	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión del aceite del motor está por debajo del umbral BAJO.		
100	18	Aceite Prs Snsr Volt MLO	Código de diagnóstico de avería que indica un voltaje de entrada del sensor de presión de aceite (moderadamente bajo).		
100	31	Presión de aceite INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica presión de aceite (inválido)		
100	-1	PRESIÓN DE ACEITE DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
101	-1	PRESIÓN DEL CÁRTER	Presión del cárter		
102	2	del colector INVD	Código de diagnóstico de avería que indica que la presión del aire del colector no es válida.		
102	3	INTK MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de admisión	Yanmar	P0238
102	3	Mnflid AirP SnsVlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica un voltaje de entrada alto en el sensor de presión del colector de admisión.		
102	4	INTK MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de admisión	Yanmar	P0237
102	4	Mnflid AirP SnsVlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica bajo voltaje de entrada del sensor de presión del colector de admisión		
102	10	INTK MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de admisión	Yanmar	P1673
102	13	INTK MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de admisión	Yanmar	P0236
102	-1	PRESIÓN INTK MNFLD1	Presión del colector de admisión 1		
103	0	Trbo Sobrevelocidad severa	Código de diagnóstico de avería que indica sobrevelocidad del turbo (la más grave)		
103	2	Desajuste de velocidad de Trbo	Código de diagnóstico de avería que indica una velocidad turbo (desajuste)		
103	5	Trbo Velocidad Sns Actual LO	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente baja en el sensor de velocidad del turbo.		
103	6	Trbo Velocidad Sns Curr HI	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente alta en el sensor de velocidad del turbo.		
103	8	del Trbo INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica velocidad turbo (inválido)		
103	31	del Trbo FALTA	Código de diagnóstico de avería que indica que la velocidad del turbo no funciona.		
103	-1	VELOCIDAD TURBO CH1	Código de diagnóstico de avería que indica velocidad turbo		
104	-1	PRENSA DE ACEITE TRBO CH	Código de diagnóstico de avería que indica presión de aceite en el turbocompresor 1		
105	0	EGR Aire Mixto Tmp HI	Código de diagnóstico de avería que indica recirculación de gases de escape con aire mixto alto (menos grave)		
105	3	INTK MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de admisión	Yanmar	P040D
105	3	Temperatura del aire EGR Vlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de temperatura de aire mixto de recirculación de gases de escape (alto)		
105	4	INTK MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de admisión	Yanmar	P040C
105	4	Temperatura del aire EGR Vlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de temperatura de aire mixto de recirculación de gases de escape (bajo)		
105	10	INTK MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de admisión	Yanmar	P1676
105	15	EGR Aire Mixto Tmp HI	Código de diagnóstico de avería que indica recirculación de gases de escape con aire mixto alto (menos grave)		
105	16	EGR MxdAir Tmp MHI	Código de diagnóstico de avería que indica temperatura del aire mixto de recirculación de gases de escape (moderadamente alta).		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
105	-1	INTAK MNFLD TMP	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
106	-1	PRESIÓN DE AIRE DE ADMISIÓN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la presión del aire de admisión		
107	0	Filtro de aire restringido	Código de diagnóstico de avería que indica restricción del filtro de aire (alta)		
107	-1	AIR FLTR DIF PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939 (Presión diferencial del filtro de aire)		
108	2	barométrica INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica presión barométrica (inválido)		
108	3	ATMOSFÉRICO P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión atmosférica	Yanmar	P2229
108	4	ATMOSFÉRICO P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión atmosférica	Yanmar	P2228
108	10	ATMOSFÉRICO P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión atmosférica	Yanmar	P1231
108	31	ERROR de presión barométrica	Código de diagnóstico de avería que indica presión barométrica (error)		
108	-1	PRENSA BAROMÉTRICA	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
109	1	REFRIGERANTE DEL MOTOR PRS LO LO	El sistema de control de códigos de avería de la ECU indica que la presión del refrigerante del motor está por debajo del umbral BAJO .		
109	17	REFRIGERANTE DEL MOTOR PRS LO	El sistema de control de códigos de avería de la ECU indica que la presión del refrigerante del motor está por debajo del umbral BAJO.		
109	-1	PRESIÓN DE REFRIGERACIÓN	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
110	0	TMP del refrigerante	Etiqueta de medición de la temperatura del refrigerante del motor (utilizada en el panel frontal)	Yanmar	P0217
110	0	ENG COOLNT TMP HI HI	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la temperatura del refrigerante del motor está por encima del umbral ALTO .		
110	3	SENSOR DE TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del refrigerante del motor	Yanmar	P0118
110	3	Cool Tmp Sns Volt HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada (alto) del sensor de temperatura del refrigerante.		
110	4	SENSOR DE TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del refrigerante del motor	Yanmar	P0117
110	4	Cool Tmp Voltaje Sns LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada bajo del sensor de temperatura del refrigerante.		
110	10	SENSOR DE TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del refrigerante del motor	Yanmar	P1674
110	15	TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE DEL MOTOR ALTA	El sistema de control de códigos de avería de la ECU indica que la temperatura del refrigerante del motor está por encima del umbral ALTO.		
110	16	Temperatura fría MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una entrada del sensor de temperatura del refrigerante (moderadamente alta).		
110	17	Temperatura fresca LO	Código de diagnóstico de avería que indica entrada del sensor de temperatura del refrigerante (bajo, menos grave)		
110	-1	TMP del refrigerante	Etiqueta de medición de la temperatura del refrigerante del motor (utilizada en el panel frontal)		
111	1	Refrigerante Nivel LO	Código de diagnóstico de avería que indica un nivel bajo de refrigerante.		
111	17	NIVEL DE REFRIGERANTE DEL MOTOR BAJO	El sistema de control de códigos de avería de la ECU indica que el nivel de refrigerante del motor está por debajo del umbral BAJO.		
111	-1	NIVEL DE REFRIGERANTE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
157	0	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0088
157	3	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0193
157	3	Riel de combustible Prs Vlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de presión del riel de combustible (alto)		
157	4	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0192
157	4	Riel de combustible Prs Vlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de presión del riel de combustible (bajo)		
157	10	Pérdida de presión en el riel de combustible	Código de diagnóstico de avería que indica que se ha detectado una pérdida de presión en el riel de combustible.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
157	15	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0093
157	16	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P000F
157	17	Combustible RI Prs NO DESARROLLADO	Código de diagnóstico de avería que indica que no se ha generado presión en el riel de combustible.		
157	18	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0094
157	-1	INYECCIÓN DE RIEL PRS	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
158	0	VOLTAJES DE BATERÍA KSW HI HI	El contador de códigos de avería de la ECU indica que el potencial de la batería del interruptor de encendido está por encima del umbral ALTO.		
158	1	VOLTAJE DE BATERÍA KSW LO LO	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que el potencial de la batería del interruptor de encendido está por debajo del umbral BAJO BAJO.		
158	15	KSW BATT VOLTS HI	El contador de códigos de avería de la ECU indica que el potencial de la batería del interruptor de encendido está por encima del umbral ALTO.		
158	17	VOLTAJE DE BATERÍA KSW LO	El contador de códigos de avería de la ECU indica que el potencial de la batería del interruptor de encendido está por debajo del umbral BAJO.		
158	-1	VOLTAJE DE LA BATERÍA SW CLAVE	Potencial de la batería del interruptor de llave		
161	-1	EJE DE ENTRADA TR SPD	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la velocidad del eje de entrada de la transmisión		
167	1	SISTEMA DE CARGA VOLT	Voltaje del sistema de carga	Yanmar	P1568
167	5	SISTEMA DE CARGA VOLT	Voltaje del sistema de carga	Yanmar	P1562
167	-1	SISTEMA DE CARGA VOLT	Voltaje del sistema de carga		
168	-1	VOLTAJE DE LA BATERÍA	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
171	-1	TEMPERATURA DEL AIRE AMBIENTE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
172	3	TEMPERATURA DE ENTRADA DE AIRE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0113
172	4	TEMPERATURA DE ENTRADA DE AIRE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0112
172	-1	TEMPERATURA DE ENTRADA DE AIRE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
173	3	EXH MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de escape	Yanmar	P0546
173	4	EXH MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de escape	Yanmar	P0545
173	10	EXH MANFLD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura del colector de escape	Yanmar	P1677
173	-1	TEMPERATURA DE LOS GASES DE ESCAPE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
174	0	TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0168
174	0	Temperatura del combustible EXT HI	Código de diagnóstico de avería que indica temperatura del combustible (extremadamente alta)		
174	3	TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0183
174	3	Combustible Tmp Sns Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada alto del sensor de temperatura del combustible.		
174	4	TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0182
174	4	Temperatura del combustible Voltaje Sns LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada bajo del sensor de temperatura del combustible.		
174	16	Temperatura del combustible MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura del combustible moderadamente alta.		
174	-1	TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
175	-1	TEMPERATURA DEL ACEITE DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
176	-1	TEMPERATURA DEL ACEITE TRBO CH	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del aceite del turbocompresor		
188	17	VELOCIDAD EN RALENTÍ BAJA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la velocidad de ralentí del motor está por debajo del umbral BAJO.		
188	-1	VELOCIDAD DE RALENTÍ	Parámetro de velocidad de ralentí		
189	0	Velocidad del motor DERATA	Código de diagnóstico de avería que indica una reducción de la velocidad del motor.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
189	-1	VELOCIDAD NOMINAL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la velocidad nominal		
190	0	VELOCIDAD DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939	Yanmar	P0219
190	0	Motor OvrSpd EXTRM	Código de diagnóstico de avería que indica sobrevelocidad del motor (extrema)		
190	1	VELOCIDAD DEL MOTOR BAJA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la velocidad del motor está por debajo del umbral BAJO.		
190	16	Modificación de sobrevelocidad del motor	Código de diagnóstico de avería que indica sobrevelocidad del motor (moderada)		
190	17	VELOCIDAD DEL MOTOR BAJA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la velocidad del motor está por debajo del umbral BAJO.		
190	-1	VELOCIDAD DEL MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
191	-1	VELOCIDAD DEL EJE DE SALIDA TR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la velocidad del eje de salida de la transmisión		
237	2	Discrepancia en los datos del VIN	Código de diagnóstico de avería que indica una discrepancia en los datos del VIN con otros controladores.		
237	13	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40003002
237	31	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40000168
247	-1	HORAS DE MOTOR	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
250	-1	COMBUSTIBLE TOTAL CONSUMIDO	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
354	-1	HUMEDAD RELATIVA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la humedad relativa		
411	-1	PRESIÓN DIFERENCIAL EGR1	Presión diferencial EGR1		
412	0	Temperatura EGR EXT HI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de recirculación de gases de escape extremadamente alta.		
412	3	Sensor de presión de turbo EGR defectuoso	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de los gases EGR	Yanmar	P041D
412	3	Temperatura EGR en Vlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de temperatura de recirculación de gases de escape (alto)		
412	4	Sensor de presión de turbo EGR defectuoso	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de los gases EGR	Yanmar	P041C
412	4	Temperatura EGR en Vlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de temperatura de recirculación de gases de escape (bajo)		
412	10	Sensor de presión de turbo EGR defectuoso	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de los gases EGR	Yanmar	P1675
412	16	Temperatura EGR MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de recirculación de gases de escape moderadamente alta.		
412	-1	TEMPERATURA DEL GAS EGR	Temperatura del gas de la válvula de recirculación de gases de escape.		
430	12	CORTO DE CONTROL DE ARRANQUE/OPERACIÓN	Cortocircuito o circuito abierto en el control de arranque	Woodward PG Plus	
441	-1	TEMP. AUX. 1	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura auxiliar 1		
442	-1	TEMP. AUX. 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando temperatura auxiliar 2		
443	-1	PRESIÓN AUXILIAR2	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
444	-1	BATERÍA VOLT 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando voltaje de la batería 2		
512	20	DESACUERDO DE FRENO DE LA APLICACIÓN	Desajuste del freno de la aplicación	Woodward PG Plus	
515	-1	VELOCIDAD DESEADA	Velocidad deseada del motor.		
520	-1	RETARDADOR % PAR	Par de torsión del retardador %		
523	-1	ENGRANAJE DE TRANSMISIÓN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la marcha actual de la transmisión		
524	-1	TRANSMISIÓN MARCHA SELECCIONADA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la marcha seleccionada en la transmisión		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
558	-1	PEDAL DE ACELERACIÓN INTERRUPTOR DE RALENTÍ	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador Interruptor de ralentí del pedal del acelerador		
559	-1	PEDAL DE ACELERACIÓN SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador Interruptor de reducción de marcha del pedal del acelerador		
563	-1	ABS ACTIVO	Sistema de frenos antibloqueo (ABS) activo		
573	-1	BLOQUEO TRQCNV ACTIVADO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica que el bloqueo del convertidor de par de la transmisión está activado		
574	-1	CAMBIO DE TURNO EN CURSO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando cambio de transmisión en proceso		
596	-1	CONTROL DE CRUCERO HABILITAR SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de activación del control de cruce		
597	-1	INTERRUPTOR DE FRENO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Interruptor de freno indicador		
598	-1	INTERRUPTOR DE EMBRAGUE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Interruptor de embrague indicador		
599	-1	CONTROL DE CRUCERO ESTABLECIDO SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de ajuste del control de cruce		
600	-1	CRUCEROS COSTA CENTRAL SUROESTE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de desaceleración del control de cruce		
601	-1	CRUCEROS CNTL REANUDACIÓN SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de reanudación del control de cruce		
602	-1	CRUCEROS CNTL ACCEL SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de aceleración del control de cruce		
604	-1	SW TRANS NEUTRAL	Interruptor de punto muerto de la transmisión		
609	-1	CONTROLADOR N.º 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Número de controlador indicador 2		
611	0	PÉRDIDA DE DETECCIÓN DE VOLTAJE	Pérdida de detección de voltaje del regulador de voltaje a través del bus CAN		
611	3	Inyección corta a PWR	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el cableado del inyector.		
611	4	Inyección corta a tierra	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito a tierra en el cableado del inyector.		
611	-1	CÓDIGO DE DIAGNÓSTICO DEL SISTEMA 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Código de diagnóstico del sistema indicador 1		
612	14	EDM FALLO	Monitoreo del estado de falla del diodo excitador desde el regulador de voltaje a través del bus CAN		
620	-1	ALIMENTACIÓN DE 5 VOLTIOS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica suministro de 5 voltios		
623	-1	LUZ DE FRENO ROJA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica luz roja de parada		
624	-1	LÁMPARA DE DIAGNÓSTICO	Lámpara de diagnóstico		
625	-1	RED DE COMUNICACIONES DE PROPIEDADES 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando red de comunicaciones propietaria 1		
627	1	Inyección Suministrar Vlt Problema	Código de diagnóstico de avería que indica un problema con el voltaje de alimentación del inyector.		
627	13	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
627	16	ECU Power Volt HI	Código de diagnóstico de avería que indica alto voltaje en la alimentación de la ECU		
627	18	Voltaje de potencia de la ECU LO	Código de diagnóstico de avería que indica bajo voltaje en la alimentación de la ECU.		
628	-1	MEMORIA DEL PROGRAMA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando memoria del programa		
629	-1	CONTROLADOR N.º 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Controlador indicador 1		
630	12	PROM EE	Memoria EEPROM dentro de la ECU del motor.	Yanmar	P0601
630	-1	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
632	5	VÁLVULA DE CIERRE DE COMBUSTIBLE ABIERTA/CORRIENTE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica que la válvula de cierre de combustible está abierta o en cortocircuito		
632	7	PRESIÓN DE COMBUSTIBLE BAJA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica que la presión del combustible es baja		
632	12	MAL FUNCIONAMIENTO DEL SISTEMA DE CORTE DE COMBUSTIBLE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica mal funcionamiento del sistema de corte de combustible		
632	-1	CORTE DE COMBUSTIBLE 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica corte de combustible 1		
633	3	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P0629
633	5	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P0627
633	6	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P1642
633	-1	ACCIÓN DE ACELERACIÓN 1 CONTROL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el control del actuador del acelerador 1		
636	2	Bomba Pos Sns ruidosa	Código de diagnóstico de avería que indica ruido en la entrada del sensor de posición de la bomba		
636	5	Bomba Pos Sns Actual LO	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente baja en el sensor de posición de la bomba.		
636	6	Bomba Pos Sns Corriente HI	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente alta en el sensor de posición de la bomba.		
636	8	Bomba Pos Sns en MSNG	Código de diagnóstico de avería que indica que falta la entrada del sensor de posición de la bomba.		
636	10	Bomba Pos Sns en ERR	Código de diagnóstico de avería que indica un error en el patrón de entrada del sensor de posición de la bomba.		
636	-1	SENSOR DE POSICIÓN DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando sensor de posición del motor		
637	2	Manivela Posición SNS Ruidosa	Código de diagnóstico de avería que indica ruido en la entrada de la posición del cigüeñal		
637	5	Posición de manivela Sns Corriente LO	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente baja en el sensor de posición del cigüeñal.		
637	6	Manivela Pos Sns Corriente HI	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente alta en el sensor de posición del cigüeñal.		
637	7	Crnk/Pmp Pos Tmg OOS	Código de diagnóstico de avería que indica una desincronización moderada de la posición del cigüeñal/bomba.		
637	8	Manivela Pos Sns MSNG	Código de diagnóstico de avería que indica que falta la posición del cigüeñal.		
637	10	Posición del cigüeñal Sns en ERR	Código de diagnóstico de avería que indica error en el patrón de entrada de la posición del cigüeñal		
639	-1	RED J1939 1	J1939 Número de red 1		
641	4	ERROR del actuador Trbo	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el actuador del turbocompresor.		
641	12	ECU/ Trbo Comm ERR	Código de diagnóstico de avería que indica un error de comunicación entre la ECU y el turbocompresor.		
641	13	Acto de tránsito Lrnd Val ERR	Código de diagnóstico de avería que indica un error en el valor aprendido del actuador del turbocompresor.		
641	16	Trbo Act Temp MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura moderadamente alta en el actuador del turbocompresor.		
645	-1	SEÑAL DEL TACÓMETRO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Señal del tacómetro indicadora		
651	2	Cilindro 1 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 1 (no válido)		
651	3	INYECTOR DEL CILINDRO 4	Inyector del cilindro 4	Yanmar	P1271
651	5	INYECTOR DEL CILINDRO 4	Inyector del cilindro 4	Yanmar	P0204
651	5	Circuito EUI del cilindro 1 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 1 (abierto)		
651	6	INYECTOR DEL CILINDRO 4	Inyector del cilindro 4	Yanmar	P0271
651	6	Cil 1 EUI Ckt CORTO	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 1.		
651	7	Cyl1 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 1 (falla mecánica).		
651	11	INYECTOR DEL CILINDRO 4	Inyector del cilindro 4	Yanmar	P1272
651	13	Cilindro 1 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 1 (no válido)		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
651	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 1	Inyector del cilindro 1		
652	2	Cilindro 2 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 2 (no válido)		
652	3	INYECTOR DEL CILINDRO 3	Inyector del cilindro 3	Yanmar	P1268
652	5	INYECTOR DEL CILINDRO 3	Inyector del cilindro 3	Yanmar	P0203
652	5	Circuito EUI del cilindro 2 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 2 (abierto)		
652	6	INYECTOR DEL CILINDRO 3	Inyector del cilindro 3	Yanmar	P0268
652	6	Circuito EUI del cilindro 2 en cortocircuito	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 2.		
652	7	Cyl2 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 2 (falla mecánica).		
652	11	INYECTOR DEL CILINDRO 3	Inyector del cilindro 3	Yanmar	P1269
652	13	Cilindro 2 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 2 (no válido)		
652	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 2	Inyector del cilindro 2		
653	2	Cilindro 3 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 3 (no válido)		
653	3	INYECTOR DEL CILINDRO 2	Inyector del cilindro 2	Yanmar	P1265
653	5	INYECTOR DEL CILINDRO 2	Inyector del cilindro 2	Yanmar	P0202
653	5	Circuito EUI del cilindro 3 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 3 (abierto)		
653	6	INYECTOR DEL CILINDRO 2	Inyector del cilindro 2	Yanmar	P0265
653	6	Circuito EUI del cilindro 3 en cortocircuito	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 3.		
653	7	Cyl3 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 3 (falla mecánica).		
653	11	INYECTOR DEL CILINDRO 2	Inyector del cilindro 2	Yanmar	P1266
653	13	Cilindro 3 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 3 (no válido)		
653	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 3	Inyector del cilindro 3		
654	2	Cilindro 4 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 4 (no válido)		
654	3	INYECTOR DEL CILINDRO 1	Inyector del cilindro 1	Yanmar	P1262
654	5	INYECTOR DEL CILINDRO 1	Inyector del cilindro 1	Yanmar	P0201
654	5	Circuito EUI del cilindro 4 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 4 (abierto)		
654	6	INYECTOR DEL CILINDRO 1	Inyector del cilindro 1	Yanmar	P0262
654	6	Circuito EUI del cilindro 4 en cortocircuito	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 4.		
654	7	Cyl4 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 4 (falla mecánica).		
654	11	INYECTOR DEL CILINDRO 1	Inyector del cilindro 1	Yanmar	P1263
654	13	Cilindro 4 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 4 (no válido)		
654	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 4	Inyector del cilindro 4		
655	2	Cilindro 5 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 5 (no válido)		
655	5	Circuito EUI del cilindro 5 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 5 (abierto)		
655	6	Circuito EUI del cilindro 5 CORTO	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 5.		
655	7	Cyl5 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 5 (falla mecánica).		
655	13	Cilindro 5 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 5 (no válido)		
655	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 5	Inyector del cilindro 5		
656	2	Cilindro 6 EUI PN INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el número de pieza EUI del cilindro n.º 6 (no válido)		
656	5	Circuito EUI del cilindro 6 ABIERTO	Código de diagnóstico de avería que indica circuito EUI del cilindro n.º 6 (abierto)		
656	6	Circuito EUI del cilindro 6 en cortocircuito	Código de diagnóstico de avería que indica un cortocircuito en el circuito EUI del cilindro n.º 6.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
656	7	Cyl6 EUI Ckt MECH FL	Código de diagnóstico de avería que indica un fallo en el circuito EUI del cilindro n.º 6 (falla mecánica).		
656	13	Cilindro 6 EUI QR INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica el código QR del circuito EUI del cilindro n.º 6 (no válido)		
656	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 6	Inyector del cilindro 6		
657	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 7	Inyector del cilindro 7		
658	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 8	Inyector del cilindro 8		
659	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 9	Inyector del cilindro 9		
660	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 10	Inyector del cilindro 10		
661	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 11	Inyector del cilindro 11		
662	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 12	Inyector del cilindro 12		
663	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 13	Inyector del cilindro 13		
664	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 14	Inyector del cilindro 14		
665	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 15	Inyector del cilindro 15		
666	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 16	Inyector del cilindro 16		
667	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 17	Inyector del cilindro 17		
668	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 18	Inyector del cilindro 18		
669	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 19	Inyector del cilindro 19		
670	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 20	Inyector del cilindro 20		
671	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 21	Inyector del cilindro 21		
672	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 22	Inyector del cilindro 22		
673	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 23	Inyector del cilindro 23		
674	-1	INYECTOR DEL CILINDRO 24	Inyector del cilindro 24		
675	-1	Lámpara de bujía incandescente del motor	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador de la lámpara de precalentamiento		
676	-1	RELÉ DE BUJÍA DE INCANDESCENCIA DEL MOTOR	relé de la bujía incandescente del motor		
677	-1	RELÉ DE ARRANQUE DEL MOTOR	relé de arranque del motor		
695	20	TSC1-BRK DESACUERDO	Desajuste entre TSC1 y freno	Woodward PG Plus	
697	-1	CONTROLADOR AUXILIAR PWM 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando controlador PWM auxiliar 1		
698	-1	CONTROLADOR AUXILIAR PWM 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando controlador PWM auxiliar 2		
699	-1	CONTROLADOR PWM AUXILIAR 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando controlador PWM auxiliar 3		
700	-1	CONTROLADOR PWM AUXILIAR 4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando controlador PWM auxiliar 4		
701	-1	E/S AUXILIAR 1	E/S auxiliar 1		
702	-1	E/S AUXILIAR 2	E/S auxiliar 2		
703	-1	E/S AUXILIAR 3	E/S auxiliar 3		
704	-1	E/S AUXILIAR 4	E/S auxiliar 4		
705	-1	E/S AUX 5	E/S auxiliar 5		
706	-1	E/S AUXILIAR 6	E/S auxiliar 6		
707	-1	E/S AUX 7	E/S auxiliar 7		
708	-1	E/S AUXILIAR 8	E/S auxiliar 8		
709	-1	E/S AUX 9	E/S auxiliar 9		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
710	-1	E/S AUXILIAR 10	E/S auxiliar 10		
711	-1	E/S AUXILIAR 11	E/S auxiliar 11		
712	-1	E/S AUXILIAR 12	E/S auxiliar 12		
713	-1	E/S AUXILIAR 13	E/S auxiliar 13		
714	-1	E/S AUX 14	E/S auxiliar 14		
715	-1	E/S AUXILIAR 15	E/S auxiliar 15		
716	-1	E/S AUXILIAR 16	E/S auxiliar 16		
723	-1	SENSOR DE VELOCIDAD N.º 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el sensor de velocidad del motor n.º 2		
724	-1	SENSOR DE O2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador del sensor de O2		
729	-1	CALENTADOR DE ADMISIÓN N.º 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando calentador de aire de admisión n.º 1		
730	-1	CALENTADOR DE ADMISIÓN N.º 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando calentador de aire de admisión n.º 2		
731	-1	SENSOR DE DETONACIÓN N.º 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Sensor de detonación 1		
855	-1	CIRCUITO DE CALENTAMIENTO 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo Válvula de combustible 1 Circuito del calentador 2		
870	-1	SISTEMA DE REGULACIÓN DEL CALENTADOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el sistema de regeneración del calentador		
898	2	DATOS SPD REQ ERRÁTICOS	La lectura del código de avería de la ECU indica que los datos de demanda de velocidad son erráticos.		
898	9	Mensaje de velocidad / transmisión INVÁLIDO	Código de diagnóstico de avería que indica que el mensaje de velocidad/par del vehículo no es válido.		
898	-1	VELOCIDAD REQUERIDA POR EL MOTOR	Velocidad solicitada por el motor		
904	-1	VELOCIDAD DEL EJE DELANTERO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la velocidad del eje delantero		
920	-1	ALARMA AUDIBLE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando alarma sonora		
923	-1	SALIDA PWM	Salida PWM del motor		
924	-1	SALIDA AUXILIAR N.º 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida auxiliar 1		
925	-1	SALIDA AUXILIAR N.º 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida auxiliar 2		
926	-1	SALIDA AUXILIAR N.º 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida auxiliar 3		
966	31	MOTOR TST MD SW ENCENDIDO	Código de diagnóstico de avería que indica que el interruptor del modo de prueba del motor está activado.		
970	2	Aux Eng SD SW INVLD	Código de diagnóstico de avería que indica que el interruptor de apagado del motor auxiliar está inválido.		
970	31	Aux Eng SD SW ACTV	Código de diagnóstico de avería que indica que el interruptor de apagado del motor auxiliar está activo.		
971	31	Eng Derate SW ACTV	Código de diagnóstico de avería que indica que el interruptor de reducción de potencia del motor externo está activo.		
973	-1	RETARDOR DEL MOTOR SELECCIONADO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la selección del retardador del motor		
974	-1	PEDAL DE ACELERACIÓN REMOTO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando pedal del acelerador remoto		
975	-1	VELOCIDAD DEL VENTILADOR	Velocidad del ventilador del motor		
977	-1	ESTADO DE ACCIONAMIENTO DEL VENTILADOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el estado del accionamiento del ventilador		
986	-1	VELOCIDAD DEL VENTILADOR REQUERIDA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la velocidad del ventilador solicitada		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
1004	-1	VIAJE VEH RALENTÍ FL USADO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando viaje Vehículo en ralentí Combustible utilizado		
1005	-1	CRUCERO DE VIAJE USADO EN FL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el viaje Combustible de cruce utilizado		
1015	-1	FACTOR DE CARGA MEDIA DEL VIAJE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el factor de carga promedio del viaje		
1072	-1	SALIDA DEL FRENO DEL MOTOR 1	Salida del freno motor 1		
1073	-1	SALIDA 2 DEL COMPRADOR DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida del freno del motor (compresión) 2		
1074	-1	FRENO DE ESCAPE DEL MOTOR	Salida del freno de escape del motor		
1075	5	Bomba de combustible TR Actual LO	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente baja en la bomba de transferencia de combustible.		
1075	6	Bomba de combustible TR Corriente HI	Código de diagnóstico de avería que indica una corriente alta en la bomba de transferencia de combustible.		
1075	12	Bomba de combustible TR ERR	Código de diagnóstico de avería que indica un problema con la bomba de transferencia de combustible (error).		
1079	-1	VOLTAJE DE ALIMENTACIÓN DEL SENSOR 1	Tensión de alimentación del sensor 1		
1080	3	Suministro de sensor de 1 voltio LO	Código de diagnóstico de avería que indica tensión de alimentación del sensor 1 (baja)		
1080	4	Suministro de SNSR 1 Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica tensión de alimentación del sensor 1 (alta)		
1080	-1	VOLTAJE DE ALIMENTACIÓN DEL SENSOR 2	Tensión de alimentación del sensor 2		
1081	-1	ENG ESPERA PARA ARRANCAR LMP	Luz de espera para arrancar el motor		
1083	-1	E/S AUXILIAR 1	E/S auxiliar 1		
1084	-1	E/S AUXILIAR 2	E/S auxiliar 2		
1109	31	Advertencia de apagado del motor	Código de diagnóstico de avería que indica advertencia de apagado del motor		
1109	-1	ENFOQUE DE CIERRE DE EPS	Se aproxima el apagado del sistema de protección del motor.		
1110	31	Cierre de protección de ingeniería	Código de diagnóstico de avería que indica la parada de protección del motor.		
1118	12	ACTIVIDAD DE PRECAT O2 LO	Precat O2 Baja Actividad	Woodward PG Plus	
1118	15	PRECAT O2 FL RICO	PreCat O2 Fallo Rico	Woodward PG Plus	
1118	17	PRECAT O2 FL LN	Precat O2 FailLean	Woodward PG Plus	
1119	3	PRECAT O2 VOLTIOS ALTO	Voltaje alto de O2 del precatalizador	Woodward PG Plus	
1119	4	PRECAT O2 VOLTIOS LO	Voltaje bajo de O2 del precatalizador	Woodward PG Plus	
1119	12	PRECAT O2 HTR OPN/SHRT	precatalizado en cortocircuito o abierto	Woodward PG Plus	
1127	-1	TURBOCHG1 BOOST PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de sobrealimentación del turbocompresor 1		
1128	-1	TURBOCHG2 BOOST PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la presión de sobrealimentación del turbocompresor 2		
1129	-1	TURBOCHG3 BOOST PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de sobrealimentación del turbocompresor 3		
1130	-1	TURBOCHG4 BOOST PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la presión de sobrealimentación del turbocompresor 4		
1131	-1	INTK MNFLD2 TEMP	Temperatura del colector de admisión 2		
1132	-1	INTK MNFLD3 TEMP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la temperatura del colector de admisión 3		
1133	-1	INTK MNFLD4 TEMP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la temperatura del colector de admisión 3		
1136	0	Temperatura de la ECU EXT HI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de la ECU (extremadamente alta).		
1136	15	TEMPERATURA DE LA ECU DEL MOTOR ALTA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la temperatura de la ECU ha superado el nivel ALTO.		
1136	16	Temperatura de la ECU MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de la ECU (moderadamente alta).		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
1136	-1	TEMP. DE LA ECU	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
1168	-1	PRESIÓN DE ACEITE TRBO CH2	Código de diagnóstico de avería que indica presión de aceite del turbocompresor 2		
1169	-1	VELOCIDAD TURBO CH2	Código de diagnóstico de avería que indica velocidad Turbo2		
1170	-1	VELOCIDAD TURBO CH3	Código de diagnóstico de avería que indica la velocidad del Turbo3		
1171	-1	VELOCIDAD TURBO CH4	Código de diagnóstico de avería que indica la velocidad del Turbo4		
1172	3	Trbo Cmp Tmp Voltio HI	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de temperatura de entrada del turbocompresor (alto)		
1172	4	Trbo Cmp Tmp Volt LO	Código de diagnóstico de avería que indica voltaje de entrada de temperatura de entrada del turbocompresor (bajo)		
1172	16	Trbo Cmp en Tmp MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de entrada del turbocompresor moderadamente alta.		
1180	0	Trbo Trbn Tmp EXT HI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de entrada de la turbina turbo extremadamente alta.		
1180	16	Trbo Trbn en Tmp MHI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de entrada de la turboturbina moderadamente alta.		
1184	-1	TEMPERATURA DE SALIDA TURBOCHG1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la temperatura de salida del turbocompresor 1		
1185	-1	TEMPERATURA DE SALIDA DE TURBOCHG2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la temperatura de salida del turbocompresor 2		
1186	-1	TEMPERATURA DE SALIDA TURBOCHG3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la temperatura de salida del turbocompresor 3		
1187	-1	TEMPERATURA DE SALIDA TURBOCHG4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la temperatura de salida del turbocompresor 4		
1188	-1	TRBO WST GT ACT1 POS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la posición 1 del actuador de la válvula de descarga del turbo		
1189	-1	TRBO WST GT ACT2 POS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la posición 2 del actuador de la válvula de descarga del turbo		
1192	-1	TRBO WSTGT ACT AIR PR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo Motor Turbocompresor Válvula de descarga Actuador Control Presión de aire		
1203	-1	REFRIGERANTE INTERCOOLNT PRS	Código de diagnóstico de avería que indica la presión del refrigerante del intercooler.		
1204	-1	CARGA ELÉCTRICA	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando carga eléctrica		
1208	-1	PRESIÓN DE ACEITE PREFLITADA	Código de diagnóstico de avería que indica presión de aceite antes del filtro de aceite.		
1209	3	EXH MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de escape	Yanmar	P0473
1209	4	EXH MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de escape	Yanmar	P0472
1209	10	EXH MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de escape	Yanmar	P1679
1209	13	EXH MANFLD P SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión del colector de escape	Yanmar	P0471
1209	-1	PRESIÓN DE ESCAPE	Presión de escape		
1213	-1	LÁMPARA DEFECTUOSA	El estado de la luz indicadora de mal funcionamiento que transmite la ECU como parte de la información del código de diagnóstico de averías.		
1227	-1	LÍMITE DE PRUEBA MÁXIMO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Límite de prueba máximo que indica		
1231	-1	J1939 RED 2	J1939 Número de red 2		
1235	-1	J1939 RED 3	J1939 Número de red 3		
1237	31	ANULACIÓN DE AL ACTIVADA	MTU Fault se utiliza en el panel frontal y en BESTCOMS Plus para la lista de códigos de error de MTU. Estos son propiedad de MTU.		
1237	-1	ENG SHUTDN ORIDE SW	Interruptor de anulación de apagado del motor		
1239	-1	FUGA DE COMBUSTIBLE1	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
1240	-1	FUGA DE COMBUSTIBLE2	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
1247	-1	POTENCIA DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la potencia de salida del motor		
1268	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 1		
1269	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 2		
1270	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 3		
1271	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 4		
1272	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 5	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 5		
1273	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 6	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 6		
1274	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 7	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 7		
1275	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 8	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 8		
1276	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 9	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 9		
1277	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 10	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 10		
1278	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 11	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 11		
1279	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 12	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 12		
1280	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 13	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 13		
1281	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 14	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 14		
1282	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 15	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 15		
1283	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 16	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 16		
1284	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 17	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 17		
1285	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 18	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 18		
1286	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 19	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 19		
1287	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 20	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 20		
1288	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 21	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 21		
1289	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 22	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 22		
1290	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 23	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 23		
1291	-1	BOBINA DE ENCENDIDO 24	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando bobina de encendido del motor 24		
1321	-1	MOTOR DE ARRANQUE LKOUT RLY DRV	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando circuito		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
			controlador del relé de bloqueo del solenoide de arranque del motor		
1322	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN VARIOS CILINDROS	Se ha detectado un fallo de encendido en varios cilindros del motor.		
1323	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 1	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1324	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 2	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1325	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 3	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1326	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 4	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1327	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 5	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1328	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 6	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1329	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 7	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1330	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 8	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1331	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 9	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1332	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 10	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1333	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 11	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1334	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 12	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1335	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 13	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1336	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 14	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1337	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 15	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1338	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 16	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1339	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 17	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1340	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 18	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1341	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 19	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1342	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 20	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1343	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 21	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1344	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 22	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1345	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 23	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1346	-1	FALLO DE ENCENDIDO EN EL CILINDRO 24	Se detectó un fallo de encendido en un cilindro del motor.		
1347	-1	CONJUNTO DE BOMBA DE COMBUSTIBLE N.º 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando conjunto de presurización de la bomba de combustible n.º 1		
1348	-1	CONJUNTO DE BOMBA DE COMBUSTIBLE N.º 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando conjunto de presurización de la bomba de combustible n.º 2		
1349	-1	INYECTOR DE CARRIL PRS2	Código de diagnóstico de avería que indica presión en el riel de dosificación de inyección 2		
1350	-1	TIEMPO DESDE EL ÚLTIMO SERVICIO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica el tiempo transcurrido desde el último servicio		
1352	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando nivel de detonación Cilindro 1		
1353	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando nivel de detonación Cilindro 2		
1354	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando nivel de detonación Cilindro 3		
1355	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando nivel de detonación Cilindro 4		
1356	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 5	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando nivel de detonación Cilindro 5		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
1357	-1	NIVEL DE DETONACIÓN CILINDRO 6	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica el nivel de detonación Cilindro 6		
1358	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 7	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica el nivel de detonación Cilindro 7		
1359	-1	DETONACIÓN NIVEL CILINDRO 8	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica el nivel de detonación Cilindro 8		
1380	-1	NIVEL DE RESERVA DE ACEITE	Código de diagnóstico de avería que indica el nivel del depósito de aceite.		
1384	-1	J1939 ORDENADO DE CERRADO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando parada ordenada J1939		
1385	-1	TEMP. AUX. 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando temperatura auxiliar 1		
1386	-1	TEMP. AUX. 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando temperatura auxiliar 2		
1387	-1	PRESIÓN AUXILIAR1	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
1388	-1	PRESIÓN AUXILIAR2	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
1390	-1	VÁLVULA DE COMBUSTIBLE1 ENTRADA PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la presión de entrada de la válvula de combustible 1		
1391	-1	VÁLVULA DE COMBUSTIBLE 1 DIFERENCIAL PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo Válvula de combustible 1 Presión diferencial		
1442	-1	VÁLVULA DE COMBUSTIBLE 1 POSICIÓN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la posición de la válvula de combustible 1		
1485	2	RELÉ PRINCIPAL DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando relé principal del ECM	Yanmar	P068A
1485	7	RELÉ PRINCIPAL DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando relé principal del ECM	Yanmar	P068B
1485	-1	RELÉ PRINCIPAL DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando relé principal del ECM		
1557	-1	ESTADO DE CONDUCCIÓN DEL VENTILADOR 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el estado de accionamiento del ventilador 2		
1569	31	REDUCCIÓN DE COMBUSTIBLE	Reducción de combustible		
1569	-1	ENG PROT PARQ DERATE	Código de diagnóstico de avería que indica que los niveles de NOx son altos debido a que el depósito de DEF está vacío.		
1620	12	TAQUILLA CORTA/ABIERTA	Tacómetro corto o abierto	Woodward PG Plus	
1623	-1	TACOGRAFÍA SALIDA VELOCIDAD DE CAMBIO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la velocidad del eje de salida del tacógrafo		
1624	-1	TACOGRAFÍA VEHICULAR VELOCIDAD	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicador de velocidad del vehículo en el tacógrafo		
1633	-1	PAUSA DE CONTROL DE CRUCERO SW	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando interruptor de pausa del control de crucero		
1634	-1	NÚMERO DE VERIFICACIÓN DE CALIB	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando número de verificación de calibración		
1636	-1	INTK MNFD1 TMP ALTA RESOLUCIÓN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la temperatura del aire del colector de admisión 1 (alta resolución)		
1638	-1	TEMPERATURA HIDRÁULICA	Temperatura hidráulica		
1639	1	Velocidad del ventilador cero	Código de diagnóstico de avería que indica que se ha detectado una velocidad del ventilador (cero).		
1639	16	Velocidad del ventilador ALTA	Código de diagnóstico de avería que indica que se ha detectado una velocidad del ventilador alta.		
1639	18	Velocidad del ventilador LO	Código de diagnóstico de avería que indica que se ha detectado una velocidad baja del ventilador.		
1639	-1	VELOCIDAD DEL VENTILADOR	Velocidad del ventilador del motor		
1675	-1	MODO DE INICIO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el modo de arranque		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
1692	-1	INTKMFLD1 DESEADO PR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica la presión absoluta deseada del colector de admisión del motor		
1695	-1	EGO SNSR CORRECCIÓN DE COMBUSTIBLE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando corrección de la inyección de combustible del sensor de oxígeno de los gases de escape		
1716	-1	RETRDR SEL SIN MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la selección del retardador no motor		
1761	-1	DEF TANQUE 1 NIVEL %	Nivel del depósito de líquido de escape diésel 1 en porcentaje		
1908	-1	COMANDO DE ESTADO AUX VLV0	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo Comando de estado de la válvula auxiliar 0		
2000	13	Violación de seguridad	Código de diagnóstico de avería que indica una violación de seguridad.		
2003	9	TRANS1 MENSAJE TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera del mensaje de transmisión 1	Woodward PG Plus	
2003	19	DATOS TRANS1 NO VÁLIDOS	Transmisión 1 Datos no válidos	Woodward PG Plus	
2004	9	EGR MSG TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera del mensaje EGR	Woodward PG Plus	
2004	14	MENSAJE ECGR2	Mensaje EGR2	Woodward PG Plus	
2005	9	TSC CAN Mensaje NT RCV	Código de diagnóstico de avería que indica que no se recibió el mensaje CAN del TSC.		
2011	9	BRK CTL MENSAJE TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera de mensaje del controlador de freno	Woodward PG Plus	
2011	14	HR RUEDA VELOCIDAD MENSAJE	Mensaje de velocidad de rueda de alta resolución	Woodward PG Plus	
2030	9	Mensaje del embrague del aire acondicionado NT RCV	Código de diagnóstico de avería que indica el estado del embrague del aire acondicionado. Mensaje CAN no recibido.		
2071	9	Mensaje de lata de aceite Tr NT RCV	Código de diagnóstico de avería que indica el tamaño del nivel de aceite de la transmisión, velocidad del vehículo, mensaje CAN no recibido		
2237	9	TIEMPO DE ESPERA DE RX DE ECT2	Fallo de tiempo de espera de recepción ETC2	Woodward PG Plus	
2238	9	TACHO MSG TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera de mensajes de Tachgraph	Woodward PG Plus	
2238	19	DATOS DEL TAQUÉ NO VÁLIDOS	Datos del tacógrafo no válidos	Woodward PG Plus	
2239	9	TSC1 RX/HYB ISG MSG TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera de mensajes ISG híbridos/recepción TSC1	Woodward PG Plus	
2240	9	BRK CTL MENSAJE TIEMPO DE ESPERA	Tiempo de espera de mensaje del controlador de freno	Woodward PG Plus	
2240	19	DATOS DE BRK CTL NO VÁLIDOS	Datos del controlador de frenos no válidos	Woodward PG Plus	
2433	-1	EXH GAS TMP RT MNFLD	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura de los gases de escape del colector derecho		
2434	-1	EXH GAS TMP LFT MNFLD	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura de los gases de escape del colector izquierdo		
2436	-1	FRECUENCIA MEDIA GEN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Generador indicador Frecuencia de CA promedio		
2440	-1	VOLTAJE GEN LL	Voltaje de línea a línea del generador		
2452	-1	ENERGÍA TOTAL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo de la potencia total de salida del generador		
2456	-1	GEN VAR	Potencia reactiva del generador		
2602	-1	NIVEL DE ACEITE HIDRÁULICO	Código de diagnóstico de avería que indica el nivel de aceite hidráulico		
2629	0	TRBO 1 SALIDA TMP HI HI	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión de salida del turbocompresor 1 está por encima del umbral ALTO .		
2629	15	TURBO 1 SALIDA TMP ALTA	El sistema de medición de códigos de avería de la ECU indica que la presión de salida del turbocompresor 1 está por encima del umbral ALTO.		
2630	0	EGR Freair Tmp EXT HI	Código de diagnóstico de avería que indica temperatura del aire fresco de recirculación de gases de escape (extremadamente alta).		
2630	3	EGR Freair Temporal Vlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica recirculación de gases de escape. Voltaje de entrada de temperatura del aire fresco (alto).		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
2630	4	EGR Freair Temporal Vlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica recirculación de gases de escape. Voltaje de entrada de temperatura del aire fresco (bajo).		
2630	15	EGR Freair Tmp HI	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del aire fresco de la recirculación de gases de escape (alta - menos grave)		
2630	16	EGR Freair Tmp MHI	Código de diagnóstico de avería que indica temperatura del aire fresco de recirculación de gases de escape (moderadamente alta).		
2634	-1	RELÉ DE POTENCIA	Relé de alimentación principal		
2646	-1	SALIDA AUXILIAR N.º 4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida auxiliar 4		
2647	-1	SALIDA AUXILIAR N.º 5	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando salida auxiliar 5		
2659	0	FLUJO DE EGR ALTO	Alto flujo de EGR		
2659	1	FLUJO DE EGR BAJO	Flujo EGR bajo		
2659	2	Desajuste entre el flujo de EGR y la temperatura .	Código de diagnóstico de avería que indica una discrepancia entre el flujo y la temperatura de la recirculación de gases de escape.		
2659	15	EGR Flo Rt Alto	Código de diagnóstico de avería que indica el caudal de recirculación de gases de escape (de mayor a menor gravedad)		
2659	17	EGR Flo Rt LO	Código de diagnóstico de avería que indica el caudal de recirculación de gases de escape (bajo, menos grave).		
2790	16	Trbo Cmp Out Tmp HI	Código de diagnóstico de avería que indica una temperatura de salida del compresor del turbo (moderadamente alta).		
2791	0	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P0404
2791	1	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P1404
2791	2	Válvula EGR Posición Invertida	Código de diagnóstico de avería que indica que la posición de la válvula de recirculación de gases de escape no es válida.		
2791	3	de EGRVlv en Vlt HI	Código de diagnóstico de avería que indica la posición de la válvula de recirculación de gases de escape y el voltaje de entrada (alto).		
2791	4	Posición de EGRVlv en Vlt LO	Código de diagnóstico de avería que indica la posición de la válvula de recirculación de gases de escape. Voltaje de entrada (bajo).		
2791	7	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P1409
2791	9	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P40000401
2791	12	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P0403
2791	13	Error en el control de la válvula EGR	Código de diagnóstico de avería que indica un error en el control de la válvula de recirculación de gases de escape.		
2791	31	ERR de calibración de la válvula EGR	Código de diagnóstico de avería que indica un error de calibración de la válvula de recirculación de gases de escape.		
2791	-1	CONTROL DE LA VÁLVULA EGR	Control de la válvula EGR		
2795	7	Trbo Act Pos MSMATCH	Código de diagnóstico de avería que indica una discrepancia en la posición del actuador del turbocompresor.		
2797	6	GRUPO DE INYECTORES 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el grupo de inyectores del motor 1	Yanmar	P1146
2797	-1	GRUPO DE INYECTORES 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el grupo de inyectores del motor 1		
2798	6	GRUPO DE INYECTORES 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el grupo de inyectores del motor 2	Yanmar	P1149
2798	-1	GRUPO DE INYECTORES 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el grupo de inyectores del motor 2		
2899	-1	INICIO ENABL DEV 1 CFG	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la configuración del dispositivo de habilitación de arranque del motor 1		
2950	3	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P1658

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
2950	4	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P1659
2950	5	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P0660
2950	6	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P1660
2950	-1	ACTUADOR DE VÁLVULA INTK 1	Actuador de la válvula de admisión del motor n.º 1		
2951	3	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P1661
2951	4	CIRCUITO DEL ACELERADOR INTK	Circuito de accionamiento del acelerador de admisión del motor	Yanmar	P1662
2951	-1	ACTUADOR DE VÁLVULA INTK 2	Actuador de la válvula de admisión del motor n.º 2		
2980	-1	PRESIÓN DE COMBUSTIBLE	Leyenda utilizada en el panel frontal para la visualización del parámetro J1939		
3031	-1	TEMPERATURA DE DEF	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del DEF		
3050	-1	MONITOR DEL SISTEMA CATALYST	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el monitor del sistema Catalyst 1		
3056	-1	MONITOR DE SENSORES EGO 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Monitor del sensor de oxígeno de gases de escape 1		
3057	-1	MONITOR DE SENSORES EGO 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Monitor del sensor de oxígeno de gases de escape 2		
3217	-1	TRATAMIENTO POSTERIOR 1 INTK O2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Admisión de O2		
3218	-1	AFT1 INTK SNSPWR EN RG	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando que el sistema de postratamiento 1 Sensor de gas de admisión Potencia dentro del rango		
3219	-1	AFT1 INTK SNSR EN TMP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Sensor de gas de admisión a temperatura		
3220	-1	AFT1 INTK NOX STBL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Lectura de NOx de admisión Estable		
3221	-1	AFT1 INTK WR O2 STBL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Entrada Porcentaje de O2 de amplio rango Lectura estable		
3222	-1	AFT1 INTK SNS HTR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Calentador del sensor de gas de admisión FMI preliminar		
3224	-1	AFT1 INTK NOXSNSR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Sensor de NOx de admisión FMI preliminar		
3225	-1	AFT1 INTK O2 SNSR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Sensor de O2 de admisión FMI preliminar		
3226	-1	SALIDA 1 DE TRASERA NOX	Código de diagnóstico de avería que indica que la salida 1 del sistema de postratamiento no tiene NOx		
3227	-1	DESPUÉS 1 SALIDA OXÍGENO %	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando porcentaje de oxígeno de salida del postratamiento 1		
3232	-1	AFT1 FUERA SNS HTR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Calentador del sensor de gas de salida FMI preliminar		
3234	-1	AFT1 FUERA NOX SNSR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Salida Sensor de NOx FMI preliminar		
3242	0	SENSOR DE ENTRADA DEL DPF DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de entrada del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1436
3242	3	SENSOR DE ENTRADA DEL DPF DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de entrada del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1428
3242	4	SENSOR DE ENTRADA DEL DPF DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de entrada del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1427
3242	10	SENSOR DE ENTRADA DEL DPF DEFECTUOSO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura de entrada del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P167E
3242	-1	AFT1 DPF EN TEMPERATURA	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura de admisión del filtro de partículas diésel (DPF) del sistema de postratamiento 1.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
3246	-1	Temperatura de salida del DPF AFT1	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura de salida del filtro de partículas diésel (DPF) del sistema de postratamiento 1.		
3250	0	DPF INTRMD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura intermedia del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1426
3250	1	DPF INTRMD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura intermedia del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P0420
3250	3	DPF INTRMD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura intermedia del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1434
3250	4	DPF INTRMD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura intermedia del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1435
3250	10	DPF INTRMD T SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de temperatura intermedia del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P167A
3250	-1	TEMPERATURA INTERMEDIA DEL GAS DEL DPF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Temperatura intermedia del gas del filtro de partículas diésel		
3251	0	DPF DIFF PRS SNSR MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P2452
3251	3	DPF DIFF PRS SNSR MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P2455
3251	4	DPF DIFF PRS SNSR MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P2454
3251	10	DPF DIFF PRS SNSR MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P167B
3251	13	DPF DIFF PRS SNSR MALO	Mal funcionamiento del sensor de presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P2453
3251	-1	AFT1 PRESIÓN DEL DIFERENCIAL DPF	Código de diagnóstico de avería que indica presión diferencial del filtro de partículas diésel (DPF) en el postratamiento 1		
3256	-1	TRATAMIENTO POSTERIOR 2 INTK O2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 2 Porcentaje de entrada de O2		
3257	-1	AFT2 INTK SNSPWR EN RG	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando que la potencia del sensor de gas de admisión del postratamiento 2 está dentro del rango		
3260	-1	AFT2 INTK WR O2 STBL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 2 Entrada de amplio rango Porcentaje de lectura de O2 estable		
3261	-1	AFT2 INTK SNS HTR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 2 Calentador del sensor de gas de admisión FMI preliminar		
3264	-1	AFT2 INTK O2 SNSR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 2 Sensor de O2 de admisión FMI preliminar		
3271	-1	AFT2 FUERA SNS HTR FMI	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 2 Calentador del sensor de gas de salida FMI preliminar		
3353	12	FALLA DEL ALTERNADOR	Falla del alternador		
3353	-1	ALTERNADOR 1	Alternador 1		
3361	-1	Unidad de dosis AFT1 CTLYST	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Unidad de dosificación de catalizador SCR		
3363	-1	Calentador de tanque SCR AFT1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Calentador del tanque SCR		
3380	-1	VOLTAJE DE CAMPO	Voltaje de campo del excitador del generador		
3381	-1	CORRIENTE DE CAMPO	Corriente de campo del excitador del generador		
3464	-1	ACCIÓN DE ACELERACIÓN 1 CONTROL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el control del actuador del acelerador 1		
3465	-1	ACCIÓN DE ACELERACIÓN 2 CONTROL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el control del actuador del acelerador 2		
3468	-1	TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE 2	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del combustible 2		
3485	-1	PRESIÓN DE AIRE DE SUMINISTRO AFT1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando presión de aire de suministro del postratamiento 1		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
3509	-1	VOLTAJE DE ALIMENTACIÓN DEL SENSOR 1	Tensión de alimentación del sensor 1		
3510	-1	VOLTAJE DE ALIMENTACIÓN DEL SENSOR 2	Tensión de alimentación del sensor 2		
3511	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN SNSR 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación del sensor indicadora 3		
3512	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN SNSR 4	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación del sensor indicadora 4		
3513	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN SNSR 5	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación del sensor indicadora 5		
3514	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN SNSR 6	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación del sensor indicadora 6		
3515	-1	TEMPERATURA DE DEF	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del DEF		
3516	-1	CONCENTRACIÓN DE DEF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativa Postratamiento 1 Concentración del reactivo del catalizador SCR		
3517	-1	DEF TANQUE 2 NIVEL %	Nivel del depósito de líquido de escape diésel 2 en porcentaje		
3520	-1	CALIDAD DEF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Propiedades del reactivo del catalizador SCR FMI preliminar		
3563	-1	PRESIÓN INTK MNFLD1	Presión del colector de admisión 1		
3597	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN DE LA ECU 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación de la ECU que indica 1		
3598	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN DE LA ECU 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación de la ECU que indica 2		
3599	-1	TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN DE LA ECU 3	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Tensión de alimentación de la ECU que indica 3		
3601	-1	Prueba de válvula de combustible LK CTL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo Prueba de fugas de la válvula de cierre de combustible del motor		
3605	-1	BOMBA DE REFRIGERANTE CTL	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el control de la bomba de refrigerante		
3607	-1	APAGADO DEL MOTOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicativo de parada del motor		
3609	3	DPF ALTO PRS SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de alta presión del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1455
3609	4	DPF ALTO PRS SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de alta presión del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P1454
3609	10	DPF ALTO PRS SNS MALO	Mal funcionamiento del sensor de alta presión del filtro de partículas diésel (DPF)	Yanmar	P167C
3609	-1	PRESIÓN DE ADMISIÓN DEL DPF 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de admisión del DPF 1		
3610	-1	PRESIÓN DE SALIDA DEL DPF 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de salida del DPF 1		
3611	-1	PRESIÓN DE ADMISIÓN DEL DPF 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de admisión del DPF 2		
3612	-1	PRESIÓN DE SALIDA DEL DPF 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión de salida del DPF 2		
3668	-1	NIVEL CLIENTE DE INTRCR	Parámetro que indica el nivel de refrigerante del intercooler.		
3673	-1	POSICIÓN 2 DEL ACELERADOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando posición 2 del acelerador del motor		
3695	14	REGENERACIÓN INHIBIDA	La regeneración del filtro de partículas diésel está desactivada. Esto es una prealarma.	Yanmar	P1425
3695	-1	INTERRUPTOR DE INHIBICIÓN DE REGENERACIÓN	Designación del interruptor de inhibición de la regeneración posterior al tratamiento		
3703	-1	DPF RGN INH DEBIDO A SW	Código de diagnóstico de avería que indica que la regeneración del DPF está inhibida debido al interruptor de inhibición.		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
3719	0	NIVEL DE HOLLÍN DEL FILTRO DE PROYECTOS DE DIFERENCIAL %	Nivel de hollín en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P1424
3719	0	NIVEL DE HOLLÍN EXT. ALTO	Código de diagnóstico de avería que indica un nivel alto de hollín en el filtro de partículas diésel (nivel más grave).		
3719	7	NIVEL DE HOLLÍN DEL FILTRO DE PROYECTOS DE DIFERENCIAL %	Nivel de hollín en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P1446
3719	9	NIVEL DE HOLLÍN DEL FILTRO DE PROYECTOS DE DIFERENCIAL %	Nivel de hollín en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P1445
3719	15	NIVEL DE HOLLÍN ALTO	Código de diagnóstico de avería que indica un nivel alto de hollín en el filtro de partículas diésel - Nivel menos grave		
3719	16	NIVEL DE HOLLÍN DEL FILTRO DE PROYECTOS DE DIFERENCIAL %	Nivel de hollín en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P1421
3719	16	MOD DE NIVEL DE HOLLÍN ALTO	Código de diagnóstico de avería que indica un nivel de hollín en el filtro de partículas diésel alto o moderadamente grave.		
3719	-1	NIVEL DE HOLLÍN DEL FILTRO DE PROYECTOS DE DIFERENCIAL %	Nivel de hollín en el filtro de partículas diésel		
3720	0	NIVEL DE CENIZAS DEL DPF %	Nivel de ceniza en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P1420
3720	16	NIVEL DE CENIZAS DEL DPF %	Nivel de ceniza en el filtro de partículas diésel	Yanmar	P242F
3720	-1	NIVEL DE CENIZAS DEL DPF %	Nivel de ceniza en el filtro de partículas diésel		
3822	-1	EGR1 VLV 2 POSICIÓN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando recirculación de gases de escape del motor 1 Válvula 2 Posición		
3826	-1	CONSUMO PROMEDIO DE DEF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el consumo medio de DEF		
3828	-1	CONSUMO ACTUAL DEF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el consumo de corriente de DEF		
3938	-1	SESGO DE GOBIERNO	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción que indica el sesgo de control		
4096	-1	NOX HI-DEF VACÍO	Código de diagnóstico de avería que indica que los niveles de NOx son altos debido a que el depósito de DEF está vacío.		
4213	-1	ENG CRNK SIN COMBUSTIBLE	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica que el motor arranca sin combustible		
4257	12	INYECTOR COMÚN	Utilizado por la empresa de motores YANMAR para designar el inyector común.	Yanmar	P0611
4257	-1	GRUPO DE INYECTORES 3	Parámetros relativos al tercer grupo de inyectores de combustible.		
4332	-1	ESTADO DEL SISTEMA DEF	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando el estado del sistema DEF		
4334	-1	DEF ABSOLUTE PRESSR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión absoluta del DEF		
4335	-1	DOSIFICACIÓN DE AIRE DEF ABS PR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la presión absoluta de asistencia de aire de dosificación de DEF		
4336	-1	AFT1 DOSIS DE AIRE ASSTVLV	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Válvula de asistencia de aire de dosificación SCR		
4348	-1	AFT1 CANTIDAD DE DOSIFICACIÓN REQUERIDA	Código de diagnóstico de avería que indica que después del tratamiento se solicitó la cantidad de reactivo de dosificación 1		
4354	-1	AFT1 LÍNEA DEF CALENTADOR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando postratamiento 1 Calentador de línea de reactivo del catalizador SCR 1		
4360	-1	AFTTRT1 INTK GAS TMP	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del gas de admisión del catalizador después del tratamiento 1		
4363	-1	AFTTRT1 FUERA GAS TMP	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del gas de salida del catalizador después del tratamiento 1		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
4364	-1	EFICIENCIA DE SCR CNVRSN	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando la eficiencia de conversión SCR		
4375	-1	AFTTRT1 BOMBA DRV %	Código de diagnóstico de avería que indica el porcentaje de accionamiento de la bomba catalizadora después del tratamiento 1		
4401	-1	AFT2 CANTIDAD DE DOSIFICACIÓN REQUERIDA	Código de diagnóstico de avería que indica que después del tratamiento se solicitó la cantidad de reactivo de dosificación 2		
4413	-1	AFTTRT2 INTK GAS TMP	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del gas de admisión del catalizador después del tratamiento 2		
4415	-1	AFTTRT2 FUERA GAS TMP	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del gas de salida del catalizador después del tratamiento 2		
4441	-1	AFTTRT2 BOMBA DRV %	Código de diagnóstico de avería que indica el porcentaje de accionamiento de la bomba catalizadora después del tratamiento 2		
4490	-1	HUMEDAD ESPECÍFICA	Código de diagnóstico de avería que indica humedad específica		
4750	11	FALLO EN EL SISTEMA DE REFRIGERACIÓN EGR	Fallo en el sistema de refrigeración EGR		
4750	-1	ENFRIADOR EGR 1 TEMP	Temperatura de admisión del enfriador EGR 1		
4755	-1	AFT1 CTLYST DIFF PRS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Presión diferencial del catalizador de oxidación de gas		
4765	-1	AFTTRT1 INTK GAS TMP	Código de diagnóstico de avería que indica la temperatura del gas de admisión del catalizador después del tratamiento 1		
4794	-1	AFT1 CTLYST SYS MSSNG	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando que falta el sistema de catalizador SCR del postratamiento 1		
4795	31	SUSTRATO DEL FILTRO DE PROTECCIÓN DIÉSEL RETIRADO	Se ha retirado el sustrato del filtro de partículas diésel (DPF).	Yanmar	P226D
4809	-1	AFT1 DEF CALENTAR EN TMP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Temperatura de entrada del catalizador de oxidación diésel de calentamiento		
4810	-1	AFT1 CALENTAMIENTO DEF TMP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando Postratamiento 1 Temperatura de salida del catalizador de oxidación diésel de calentamiento		
4990	-1	CARGADOR DE BATERÍA	Código de diagnóstico de avería que indica que el cargador de batería		
5078	-1	ADVERTENCIA ÁMBAR	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicación de advertencia ámbar del motor		
5081	1	LUZ DEL FRENO DEL MOTOR	Luz de freno del motor		
5081	12	FRENO DEL MOTOR LMP SHT/ABIERTO	Cortocircuito o circuito abierto en la luz del freno del motor		
5100	12	LÁMPARA DE SOBRECALENTAMIENTO CORTO/ABIERTA	Lámpara de sobrecalentamiento, cortocircuito o circuito abierto		
5100	-1	LUZ DE SOBRECALENTAMIENTO	Lámpara de sobrecalentamiento		
5246	-1	NIVEL DE INDUCCIÓN SCR	Código de diagnóstico de avería que indica el nivel de activación del sistema de reducción catalítica selectiva		
5264	-1	CONTROL DE LA VÁLVULA 1 DE LA EGR2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando recirculación de gases de escape del motor 2 Control de la válvula 1		
5422	-1	PRESIÓN DE AIRE CHG B	Código de diagnóstico de avería que indica la presión del aire de carga B		
5571	-1	PRESIÓN DE RETORNO DE COMBUSTIBLE	Código de diagnóstico de avería que indica la presión en la vía de retorno de combustible.		
10029	0	ERROR DE TIEMPO DE ESPERA DE PURGA	Código de diagnóstico de avería que indica que se ha agotado el tiempo de espera de purga para los motores Isuzu.		
516098	-1	SENSOR DE DETONACIÓN 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Sensor de detonación 2		
516131	-1	BLOQUEO DE PROPANO/GAS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indica interruptor de bloqueo de combustible de propano/gas		
520200	0	BANCO DE GASOLINA1 LRN HI	Banco de gasolina1 Aprende alto	GM	
520200	1	BANCO DE GASOLINA1 LRN LO	Banco de gasolina1 Aprende bajo	GM	

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
520201	0	BANCO DE GASOLINA2 LRN HI	Banco de gasolina2 Aprende alto	GM	
520201	1	BANCO DE GASOLINA2 LRN LO	Banco de gasolina2 Aprende bajo	GM	
520202	0	LP APRENDE ALTO	GLP Aprende Alto	GM	
520202	1	LP APRENDER BAJO	GLP Aprender Bajo	GM	
520203	0	NATGAS APRENDE ALTO	Gas natural Aprende alto	GM	
520203	1	NATGAS APRENDE BAJO	Gas natural Aprende bajo	GM	
520204	0	CL LOOP GAS BANK1 HI	Banco de gasolina de circuito cerrado 1 alto	GM	
520204	1	CL LOOP GAS BANK1 LO	Gasolina de circuito cerrado Banco 1 bajo	GM	
520205	0	CL LOOP GAS BANK2 HI	Banco de gasolina de circuito cerrado 2 alto	GM	
520205	1	CL LOOP GAS BANK2 LO	Bajo nivel de gasolina en circuito cerrado del banco 2	GM	
520206	0	BUCLE CERRADO LP ALTO	Gas LP de circuito cerrado de alta presión	GM	
520206	1	BUCLE CERRADO LP BAJO	Gas LP de circuito cerrado bajo	GM	
520207	0	CL LOOP NATGAS HI	Gas natural de circuito cerrado de alta potencia	GM	
520207	1	CL LOOP NATGAS LO	Gas natural de circuito cerrado de baja presión	GM	
520208	10	EGO2 ABIERTO O PEREZOSO	EGO2 Abierto o Perezoso	GM	
520209	10	EGO3 ABIERTO O PEREZOSO	EGO3 Abierto o Perezoso	GM	
520210	10	EGO4 ABIERTO O PEREZOSO	EGO4 Abierto o perezoso	GM	
520211	10	CATALIZADOR GASBNK1 INACTIVO	Catalizador del banco de gasolina 1 inactivo	GM	
520212	10	CATALIZADOR GASBNK2 INACTIVO	Catalizador del banco de gasolina 2 inactivo	GM	
520213	10	CATALIZADOR DE GAS LP INACTIVO	Catalizador de GLP inactivo	GM	
520214	10	CATALIZADOR DE GAS NATURAL INACTIVO	Catalizador de gas natural inactivo	GM	
520215	3	AUX ALG1 PULLDN VOLT HI	Voltaje de polarización descendente alto de la entrada analógica auxiliar 1	GM	
520215	4	AUX ALG1 PULLDN VOLT LO	Voltaje de polarización descendente Aux Analógico 1 bajo	GM	
520216	3	AUX ALG1 PULLUP VOLT HI	Alto voltaje de pullup analógico auxiliar 1	GM	
520216	4	AUX ALG1 PULLUP VOLT LO	Voltaje pullup auxiliar analógico 1 bajo	GM	
520217	3	AUX ALG2 PULLUP VOLT HI	Alto voltaje de pullup analógico auxiliar 2	GM	
520217	4	AUX ALG2 PULLUP VOLT LO	Voltaje pullup auxiliar analógico 2 bajo	GM	
520218	3	AUX ALG3 PULLUP VOLT HI	Alto voltaje de pullup analógico auxiliar 3	GM	
520218	4	AUX ALG3 PULLUP VOLT LO	Voltaje pullup auxiliar analógico 3 bajo	GM	
520219	3	AUX ALG1 PULLUPDN V HI	Voltaje de pull-up/down analógico auxiliar 1 alto	GM	
520219	4	AUX ALG1 PULLUPDN V LO	Voltaje de polarización ascendente/descendente bajo para la salida analógica auxiliar 1	GM	
520220	3	AUX ALG2 PULLUPDN V HI	Voltaje de pull-up/pull-down analógico auxiliar 2 alto	GM	
520220	4	AUX ALG2 PULLUPDN V LO	Voltaje de pull-up/pull-down analógico auxiliar 2 bajo	GM	
520221	3	AUX ALG3 PULLUPDN V HI	Voltaje de pull-up/down analógico auxiliar 3 alto	GM	
520221	4	AUX ALG3 PULLUPDN V LO	Voltaje de pull-up/down analógico auxiliar 3 bajo	GM	
520222	3	AUXILIAR DIGITAL1 VOLTIOS ALTO	Aux Digital 1 Alto Voltaje	GM	
520222	4	AUXILIAR DIGITAL1 VOLTIOS LO	Aux Digital 1 Bajo Voltaje	GM	
520223	3	AUXILIAR DIGITAL 2 VOLTIOS ALTA	Aux Digital 2 de alto voltaje	GM	
520223	4	AUXILIAR DIGITAL 2 VOLTIOS LO	Aux Digital 2 de bajo voltaje	GM	
520224	3	AUXILIAR DIGITAL 3 VOLTIOS ALTA	Aux Digital 3 de alto voltaje	GM	
520224	4	AUXILIAR DIGITAL 3 VOLTIOS LO	Aux Digital 3 Bajo Voltaje	GM	

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
520226	3	ACTUADOR DE CAMBIO FDBK OOR	Retroalimentación del actuador de cambio fuera de rango	GM	
520226	7	NO PUEDO OBTENER EL EQUIPO DESEADO	No se puede alcanzar la marcha deseada	GM	
520226	31	CIRCUITO DEL ACTUADOR DE DESPLAZAMIENTO FL	Falló el circuito del actuador de cambio.	GM	
520230	5	PWM5 ABIERTO/CORRIDO A TIERRA	PWM5 abierto o cortocircuito a tierra	GM	
520230	6	PWM5 CORTO A ALIMENTACIÓN	PWM5 Cortocircuito a alimentación	GM	
520240	3	SENSOR DE TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE ALTA V	Sensor de temperatura del combustible de alto voltaje	GM	
520240	4	SENSOR DE TEMPERATURA DEL COMBUSTIBLE LO V	Sensor de temperatura del combustible de bajo voltaje	GM	
520241	2	SEÑAL ERRÁTICA KNOCK2	Señal errática de Knock 2	GM	
520241	4	ABRIR EL SNSR DE GOLPEO	Sensor de detonación abierto o ausente	GM	
520250	31	ERROR FPP 1/2	Error FPP1_2	GM	
520250	31	ERROR FPP 1/2	Error FPP1_2	GM	
520250	31	ERROR FPP 1/2	Error FPP1_2	GM	
520251	3	VOLTAJE ALTO EN EL TPS2	Voltaje alto en TPS2	GM	
520251	4	VOLTAJE BAJO EN EL TPS2	Voltaje bajo de TPS2	GM	
520252	5	BOBINA IAC ABIERTA/EN CORTOCIRCUITO	Bobina del IAC abierta o en cortocircuito	GM	
520252	6	CORTOCIRCUITO A TIERRA DE IAC	Cortocircuito a tierra del IAC	GM	
520260	0	MEGAJECTOR PRESSR HI	Alta presión en el megaproyector	GM	
520260	1	MEGAJECTOR PRESSR LO	Baja presión en el megaproyector	GM	
520260	3	MEGAJECTOR VOLTIOS ALTO	Alta tensión de alimentación del megaproyector	GM	
520260	4	VOLTAJE DEL MEGAJECTOR BAJO	Baja tensión de alimentación del megaproyector	GM	
520260	12	MEGAJECTOR INTERNL FLT	Fallo interno del megaproyector	GM	
520260	31	PÉRDIDA DE COMUNICACIONES DE MEGAJECTOR	Se perdieron las comunicaciones del megaproyector.	GM	
520270	31	GOV1/2/3 INTERBLOQUEO FL	Fallo del enclavamiento del regulador 1, 2 o 3	GM	
520401	0	ALTO NIVEL DE IMPUREZA EN EL COMBUSTIBLE	Alta impureza del combustible	GM	
520555	-1	UEGO INRC	Código de diagnóstico de avería		
520556	-1	SENSOR DE GASES DE ESCAPE 2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando sensor de gas EXH 2		
520700	-1	MENSAJE TSC1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje TSC1		
520707	-1	HERRAMIENTA DE DIAGNÓSTICO CAN NETWK 1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Herramienta de diagnóstico que indica la red del bus CAN n.º 1		
520708	-1	MENSAJE DE OHECS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje OHECS		
520709	-1	MENSAJE DE GTACP	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje GTACP		
520710	-1	MENSAJE GC2	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje GC2		
520711	-1	MENSAJE EBC1	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje EBC1		
520712	-1	MENSAJE DE ACS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Mensaje indicador del ACS		
520713	-1	MENSAJE DE COMUNICACIÓN INTER ECU	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje de comunicación entre ECU		
520714	-1	MENSAJE DE CCVS	Código de diagnóstico de avería Número de parámetro sospechoso (SPN) Descripción Indicando mensaje CCVS		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
520800	7	ERROR DE POSICIÓN DE LA LEVA INTK	Error de posición de la leva de admisión	GM	
520801	7	ERROR DE POSICIÓN DE LA LEVA DE EXCESO	Error de posición de la leva de escape	GM	
520803	31	FALLO DEL MEGAJECTOR	Fallo del megaproyector	GM	
520837	1	VELOCIDAD DE ARRANQUE BAJA BAJA	El contador de códigos de avería de la ECU indica que la velocidad de arranque está por debajo del umbral BAJO BAJO.		
520838	1	CORRE ACELERANDO LO LO	El contador de códigos de avería de la ECU indica que la velocidad de arranque está por debajo del umbral BAJO BAJO.		
522192	12	ECU DEL MOTOR MTU DEFECTUOSA	La lectura del código de avería de la ECU indica un fallo en algún componente de la ECU de control del motor MTU.		
522243	5	RELÉ DE ARRANQUE DEL MOTOR	relé de arranque del motor	Yanmar	P0543
522243	6	RELÉ DE ARRANQUE DEL MOTOR	relé de arranque del motor	Yanmar	P0541
522323	0	INTERRUPTOR DEL FILTRO DE AIRE	Interruptor del filtro de aire	Yanmar	P1101
522329	0	SEPARADOR DE ACEITE/AGUA	Dispositivo separador de aceite/agua	Yanmar	P1151
522400	2	SENSOR DEL CIGÜEÑAL	Sensor del cigüeñal	Yanmar	P0336
522400	5	SENSOR DEL CIGÜEÑAL	Sensor del cigüeñal	Yanmar	P0337
522401	2	SENSOR DEL ÁRBOL DE LEVAS	Sensor del árbol de levas	Yanmar	P0341
522401	5	SENSOR DEL ÁRBOL DE LEVAS	Sensor del árbol de levas	Yanmar	P0342
522401	7	SENSOR DEL ÁRBOL DE LEVAS	Sensor del árbol de levas	Yanmar	P1341
522571	3	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P1641
522571	6	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P1643
522572	6	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P062A
522572	11	SCV (MPROP)	Códigos de diagnóstico de averías patentados de YANMAR.	Yanmar	P1645
522573	0	DPF	Abreviatura de filtro de partículas diésel	Yanmar	P2463
522574	0	DPF	Abreviatura de filtro de partículas diésel	Yanmar	P1463
522575	7	DPF	Abreviatura de filtro de partículas diésel	Yanmar	P2458
522576	12	PROM EE	Memoria EEPROM dentro de la ECU del motor.	Yanmar	P160E
522577	11	DPF	Abreviatura de filtro de partículas diésel	Yanmar	P2459
522578	12	PROM EE	Memoria EEPROM dentro de la ECU del motor.	Yanmar	P160F
522579	12	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P1405
522580	12	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P0488
522581	7	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P148A
522582	7	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P049D
522583	1	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P1410
522584	1	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P1411
522585	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1613
522588	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1608
522589	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1617
522590	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1609
522591	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1618
522592	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1619
522596	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40000292
522597	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001301

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
522599	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001292
522600	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001293
522601	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001294
522603	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001296
522605	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001298
522609	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001300
522610	9	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P4000010B
522611	9	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P40001107
522617	12	MAL FUNCIONAMIENTO DE LA VÁLVULA EGR	Mal funcionamiento del sistema de recirculación de gases de escape (EGR)	Yanmar	P40001401
522618	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001302
522619	9	CAN 2	Bus CAN 2	Yanmar	P40001303
522623	7	ACELERADOR SNSR 1 / 2	Sensor de aceleración 1 o Sensor de aceleración 2	Yanmar	P1647
522624	7	ACELERADOR SNSR 1 / 2	Sensor de aceleración 1 o Sensor de aceleración 2	Yanmar	P1646
522744	4	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1626
522746	12	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1438
522747	12	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1439
522748	12	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1440
522749	12	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1441
522750	12	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1442
522751	19	ACELERADOR DE ESCAPE	Acelerador de escape	Yanmar	P1443
522994	4	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1633
523212	-1	ENGPRM CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523216	-1	PREHTENCMD CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523218	-1	RxCCVS CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523222	-1	TC01 CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523238	-1	SWTOUT CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523239	-1	DICV1 CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523240	-1	FUNMODCTL CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523249	5	SENSOR DE CIGÜENAL/ÁRBOL DE LEVAS	El sensor del cigüeñal o el sensor del árbol de levas son los componentes a los que se aplica el código de avería.	Yanmar	P0008
523350	-1	INYECTORES DEL BANCO DE CILINDROS 1	Inyectores del banco de cilindros 1		
523351	-1	INYECTORES DEL BANCO DE CILINDROS 1	Inyectores del banco de cilindros 1		
523352	-1	INYECTORES DEL BANCO DE CILINDROS 2	Inyectores del banco de cilindros 2		
523353	-1	INYECTORES DEL BANCO DE CILINDROS 2	Inyectores del banco de cilindros 2		
523354	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523355	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523370	-1	PRESIÓN DEL RIEL	Presión del riel		
523420	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523450	-1	INTERRUPTOR MULTIESTADO 1	Interruptor multiestado 1		
523451	-1	INTERRUPTOR MULTIESTADO 2	Interruptor multiestado 2		
523452	-1	INTERRUPTOR MULTIESTADO 3	Interruptor multiestado 3		
523460	7	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1670

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
523462	13	DATOS QR	Específico de YANMAR	Yanmar	P1648
523463	13	DATOS QR	Específico de YANMAR	Yanmar	P1649
523464	13	DATOS QR	Específico de YANMAR	Yanmar	P1650
523465	13	DATOS QR	Específico de YANMAR	Yanmar	P1651
523468	9	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1665
523469	0	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1666
523470	0	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1667
523470	-1	VÁLVULA LMT DE PRESIÓN DEL RIEL	Válvula limitadora de presión del riel		
523471	6	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1467
523473	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1469
523474	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1470
523475	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1471
523476	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1472
523477	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1473
523478	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1474
523479	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1475
523480	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1476
523481	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1477
523482	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1478
523483	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1479
523484	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1480
523485	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1481
523486	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1482
523487	12	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1483
523488	0	ERROR INTERNO DE LA ECU	Error interno de la ECU	Yanmar	P1484
523489	0	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1668
523490	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523491	0	SENSOR DE PRESIÓN DEL RIEL	Sensor de presión del riel de combustible	Yanmar	P1669
523500	-1	¿Puede haber un tiempo de espera de MSG?	Se ha producido un tiempo de espera agotado para el mensaje.		
523550	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523561	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 1	Período de inyección de cilindro único		
523562	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 2	Período de inyección de cilindro único		
523563	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 3	Período de inyección de cilindro único		
523564	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 4	Período de inyección de cilindro único		
523565	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 5	Período de inyección de cilindro único		
523566	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 6	Período de inyección de cilindro único		
523567	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 7	Período de inyección de cilindro único		
523568	-1	PERIODO DE INYECCIÓN CIL. 8	Período de inyección de cilindro único		
523600	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523601	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523602	-1	VELOCIDAD DEL VENTILADOR	Velocidad del ventilador del motor		

SPN	FMI	Texto mostrado	Descripción	Configuración de la ECU	Código Yanmar
523604	-1	RXENGTMP CAN MSG	Mensaje del bus CAN		
523605	-1	Mensaje TSC1-AE FALTANTE	Mensaje del bus CAN		
523606	-1	Mensaje TSC1-AR FALTANTE	Mensaje del bus CAN		
523607	-1	MENSAJE TSC1-DE FALTA	Mensaje del bus CAN		
523608	-1	Mensaje TSC1-DR FALTANTE	Mensaje del bus CAN		
523609	-1	Mensaje TSC1-PE FALTANTE	Mensaje del bus CAN		
523610	-1	Mensaje TSC1-VE no encontrado	Mensaje del bus CAN		
523611	-1	Mensaje TSC1-VR FALTANTE	Mensaje del bus CAN		
523612	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		
523613	-1	PRESIÓN DEL RIEL	Presión del riel		
523615	-1	VÁLVULA DE LA UNIDAD DE MEDICIÓN	Válvula de la unidad de medición		
523617	-1	ERROR DE LA ECU	Código de diagnóstico de avería que indica un error en la ECU.		

G • Parámetros J1939 recibidos

Tabla G-1 enumera los parámetros que el DGC-2020 recibe a través del bus CAN.

Tabla G-1 Parámetros J1939 recibidos a través de la interfaz del bus CAN .

Controlador electrónico del motor 2	PGN 0xF003 61443	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Posición del pedal del acelerador	91	2	2.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	
Porcentaje de carga a la velocidad actual	92	3	3.1	1 byte	1 % por bit	0 %	del 0 al 250 %	
Controlador electrónico del motor 1	PGN 0xF004 61444	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Porcentaje de par motor	513	3	3.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor (RPM del motor)	190	4-5	4.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Configuración del motor 1	PGN 0xFEE3 65251	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Velocidad del motor en ralentí, punto 1	188	01-02	1.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Porcentaje de par motor en ralentí, punto 1	539	03	3.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor en el punto 2	528	04-05	4.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Porcentaje de par motor en el punto 2	540	06	6.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor en el punto 3	529	07-08	7.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Porcentaje de par motor en el punto 3	541	09	9.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor en el punto 4	530	10-11	10.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Porcentaje de par motor en el punto 4	542	12	12.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor en el punto 5	531	13-14	13.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Porcentaje de par motor en el punto 5	543	15	15.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Velocidad del motor en ralentí alto, punto 6	532	16-17	16.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Ganancia del motor (kp) del regulador de velocidad final	545	18-19	18.1	2 bytes	0,000 781 25 %/rpm por bit	0 %/rpm	0 a 50,199 218 75 %/rpm	
Par de referencia del motor	544	20-21	20.1	2 bytes	1 Nm por bit	0 Nm	0 a 64 255 Nm	

Velocidad máxima de anulación momentánea del motor, punto 7	533	22-23	22.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Límite de tiempo máximo de anulación momentánea del motor	534	24	24.1	1 byte	0,1 s por bit	0 s	0 a 25 s	
Límite inferior del rango de control de velocidad requerido por el motor	535	25	25.1	1 byte	10 rpm por broca	0 rpm	De 0 a 2500 rpm	
Límite superior del rango de control de velocidad solicitado por el motor	536	26	26.1	1 byte	10 rpm por broca	0 rpm	De 0 a 2500 rpm	
Límite inferior del rango de control de par solicitado por el motor	537	27	27.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Límite superior del rango de control de par solicitado por el motor	538	28	28.1	1 byte	1 % por bit	-125 %	-125 a 125 %	
Horas de motor, revoluciones	PGN 0xFEE5 65253	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Horas totales de funcionamiento del motor	247	1-4	1.1	4 bytes	0,05 h por bit	0 h	0 a 210 554 060,75 h	
Consumo de combustible (líquido) 1	PGN 0xFEE9 65257	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Combustible para viaje del motor	182	1-4	1.1	4 bytes	0,5 litros por bit	0 litros	0 a 2 105 540 607,5 litros	
Combustible total utilizado por el motor	250	5-8	5.1	4 bytes	0,5 litros por bit	0 litros	0 a 2 105 540 607,5 litros	
Temperatura del motor 1	PGN 0xFEEE 65262	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura del refrigerante del motor	110	1	1.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Combustible del motor 1 Temperatura 1	174	2	2.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Temperatura del aceite del motor 1	175	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Temperatura del intercooler del motor	52	7	7.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Nivel/Presión del fluido del motor 1	PGN 0xFEEF 65263	Estándar						

Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión de suministro de combustible del motor	94	1	1.1	1 byte	4 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 1000 kPa	
Nivel de aceite del motor	98	3	3.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	
Presión de aceite del motor 1	100	4	4.1	1 byte	4 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 1000 kPa	
Presión del cárter del motor 1	101	5-6	5.1	2 bytes	0,007 812 5 kPa por bit	-250 kPa	-250 a 251,992 187 5 kPa	
Presión del refrigerante del motor 1	109	7	7.1	1 byte	2 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 500 kPa	
Nivel 1 de refrigerante del motor	111	8	8.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	
Nivel/Presión del fluido del motor 2	PGN 0xFEDB 65243	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión de control de inyección de combustible del motor	164	1-2	1.1	2 bytes	0,003 906 25 MPa por bit	0 MPa	0 a 250,996 093 75 MPa	
Presión del riel de dosificación del inyector 1 del motor de combustible 1	157	3-4	3.1	2 bytes	0,003 906 25 MPa por bit	0 MPa	0 a 250,996 093 75 MPa	
Economía de combustible (líquido)	PGN 0xFEf2 65266	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Consumo de combustible del motor	183	1-2	1.1	2 bytes	0,05 l/h por bit	0 l/h	0 a 3 212,75 l/h	
Consumo instantáneo de combustible del motor	184	3-4	3.1	2 bytes	0,001 953 125 km/L por bit	0 km/L	0 a 125,498 046 875 km/L	
Consumo medio de combustible del motor	185	5-6	5.1	2 bytes	0,001 953 125 km/L por bit	0 km/L	0 a 125,498 046 875 km/L	
Condiciones ambientales	PGN 0xFEf5 65269	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión barométrica	108	1	1.1	1 byte	0,5 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 125 kPa	
Temperatura ambiente	171	4-5	4.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Temperatura del aire de admisión del motor 1	172	6	6.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Condiciones de admisión/escape 1	PGN 0xFEf6 65270	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Presión del colector de admisión del motor n.º 1	102	2	2.1	1 byte	2 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 500 kPa	
Temperatura del colector de admisión del motor 1	105	3	3.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Filtro de aire del motor 1 Presión diferencial	107	5	5.1	1 byte	0,05 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 12,5 kPa	
Temperatura de los gases de escape del motor	173	6-7	6.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Alimentación eléctrica del vehículo 1	PGN 0xFE7 65271	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Potencial de la batería / Entrada de potencia 1	168	5-6	5.1	2 bytes	0,05 V por bit	0 V	0 a 3 212,75 V	
Potencial de la batería del interruptor de llave	158	7-8	7.1	2 bytes	0,05 V por bit	0 V	0 a 3 212,75 V	
Fluidos de transmisión 1	PGN 0xFE8 65272	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión de aceite de la transmisión 1	127	4	4.1	1 byte	16 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 4000 kPa	
Temperatura del aceite de la transmisión 1	177	5-6	5.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Temperatura del alternador 1	PGN 0xFE7 65191	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura del bobinado 1 del alternador del motor	1124	3	3.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Temperatura del bobinado del alternador del motor 2	1125	4	4.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Temperatura del bobinado del alternador del motor 3	1126	5	5.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Temperatura del motor 2	PGN 0xFE4 65188	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura de la ECU del motor	1136	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Fuga de combustible	PGN 0xFE9 65169	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Fuga de combustible del motor 1	1239	1.1	1.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b = No se detectó fuga 01b = Se detectó fuga 10b = Error 11b = No disponible
Fuga de combustible del motor 2	1240	1.3	1.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b = No se detectó fuga 01b = Se detectó fuga 10b = Error 11b = No disponible
Información analógica auxiliar	PGN 0xFE8C 65164	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión auxiliar n.º 1	1387	3	3.1	1 byte	16 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 4000 kPa	
Presión auxiliar n.º 2	1388	4	4.1	1 byte	16 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 4000 kPa	
Controlador electrónico del motor 4	PGN 0xFEBE 65214	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Potencia nominal del motor	166	1-2	1.1	2 bytes	0,5 kW por bit	0 kW	0 a 32 127,5 kW	
Velocidad nominal del motor	189	3-4	3.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Temperatura de escape	PGN 0xFE07 65031	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura del colector de escape del motor, banco 2	2433	1-2	1.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Temperatura del colector de escape del motor, banco 1	2434	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Información sobre el turbocompresor 6	PGN 0xFDD3 64979	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura de salida del compresor del turbocompresor del motor 1	2629	1-2	1.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Cerrar	PGN 0xFEE4 65252	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Confirmación de alarma del motor	2815	7.1	7.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b = Confirmación no activa 01b = Confirmación activa 10b = Error 11b = No disponible
El sistema de protección del motor ha apagado el motor.	1110	5.1	5.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b = No 01b = Si 10b = Error 11b = No disponible
Luz de espera para arrancar el motor	1081	4.1	4.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b = Apagado 01b = Encendido 10b = Error 11b = No disponible
Número de grupo de parámetros: 65284 (0xFF04)	PGN0xF04 65284	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Códigos de error de la ECU	N / A	1	1.1	2 bytes	1 dígito/bit	0	De 0 a 64255 dígitos	
Número de grupo de parámetros: 65310 (0xFF1E)	PGN 0xFF1E 65310	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
demanda de velocidad seleccionada	N / A	5	5.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	De 0 a 8031,875 rpm	
Velocidad de ajuste efectiva	N / A	7	7.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	De 0 a 8031,875 rpm	
Número de grupo de parámetros: 65316 (0xFF24)	PGN 0xFF24 65316	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Retroalimentación Velocidad Demanda Analógico Puede	N / A	3	3.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	De 0 a 8031,875 rpm	
Retroalimentación Velocidad Demanda Analógico	N / A	5	6.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	De 0 a 8031,875 rpm	
Número de grupo de parámetros: 65317 (0xFF25)	PGN 0xFF25 65317	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Fuente de demanda de velocidad	N / A	1	1.1	4 bits	1	0	0-7	
Número de grupo de parámetros: 65318 (0xFF26)	PGN 0xFF26 65318	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Par especificado	N / A	3	3.1	2 pases	1 Nm/bit	0	De 0 a 64.255 Nm	
Número de grupo de parámetros: 65320 (0xFF28)	PGN 0xFF28 65320	MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Optimizado para motor	N / A	7	7.1	2 bytes	1 dígito/bit	0	De 0 a 64.255 dígitos	
ADEC_STORAGE_TANK_STATUS_PROPRIETARY_PG		MTU ADEC propietario						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Título P actual	N / A	1	1.1	2 bytes	0,0025 %/bit	0	0 a 160,6375 %	
Nivel de llenado del tanque diario %	N / A	4	4.1	1 byte	0,4 %/bit	0	del 0 al 100 %	
Nivel de llenado del tanque de almacenamiento %	N / A	3	3.1	1 byte	0,4 %/bit	0	del 0 al 100 %	
Control del filtro de partículas diésel 1	PGN 0xFD7C 64892	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Comando de la luz del filtro de partículas diésel	3697	1.1	1.1	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Apagado 001b=Encendido fijo 010b=Reservado 011b=Reservado 100b=Encendido – parpadeo rápido (1 Hz) 101b=Encendido – parpadeo muy rápido 110b=Reservado 111b=No disponible
Estado del filtro de partículas diésel del sistema de postratamiento	3701	2.5	2.5	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=No se necesita regeneración 001b=Se necesita regeneración (nivel más bajo) 010b=Se necesita regeneración (nivel moderado) 011b=Se necesita regeneración (nivel más alto) 100b=Reservado para asignación SAE 101b=Reservado para asignación SAE 110b=Reservado para asignación SAE 111b=No disponible
Comando de la luz de alta temperatura del sistema de escape	3698	7.3	7.3	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Apagado 001b=Encendido – fijo 010b-110b reservado 111b = no disponible

Estado de inhibición de la regeneración activa del filtro de partículas diésel	3702	3.1	3.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=no inhibido 01b=inhibido 10b=reservado 11b=no disponible
La regeneración activa del filtro de partículas diésel está inhibida debido al interruptor de inhibición.	3703	3.3	3.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=no inhibido 01b=inhibido 10b=reservado 11b=no disponible
Estado de regeneración activa del filtro de partículas diésel del sistema de postratamiento	3700	2.3	2.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=no activo 01b=activo 10b=se necesita regeneración - regeneración activa iniciada automáticamente inminente 11b=no disponible
Estado de regeneración forzada activa del filtro de partículas diésel	4715	7.6	7.6	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=No activo 001b=Activo – Forzado por el conmutador (Ver SPN 3696) 010b=Activo – Forzado por la herramienta de servicio 011b=110b Reservado 111b=No disponible
La regeneración activa del filtro de partículas diésel se ve inhibida debido a la baja temperatura de los gases de escape.	3711	5.3	5.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=no inhibido 01b=inhibido 10b=reservado 11b=no disponible
Información sobre combustible 1 (líquido)	PGN 0xFEB3 65203	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Tarifa media de combustible por viaje	1029	5-6	5.1	2 bytes	0,05 l/h por bit	0 l/h	0 a 3 212,75 l/h	
Condiciones de admisión/escape 2	PGN 0xFDD0 64976	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión absoluta del colector de admisión del motor n.º 1	3563	5	5.1	1 byte	2 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 500 kPa	
Nivel/Presión del fluido del motor 4	PGN 0xFDAA 64938	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Nivel de refrigerante del enfriador de aire de carga del motor	3668	6	6.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	

Sistemas de combustible/lubricación del motor	PGN 0xFE6A 65130	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Estado de precalentamiento del refrigerante del motor	3553	6.7	6.7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=No suficientemente precalentado 01b=Suficientemente precalentado 10b=No se pudo determinar si el refrigerante del motor se precalentó suficientemente 11b=No disponible o no instalado
Controlador electrónico del motor 3	PGN 0xFEDF 65247	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Velocidad de funcionamiento deseada del motor	515	2-3	2.1	2 bytes	0,125 rpm por bit	0 rpm	0 a 8 031,875 rpm	
Controlador de motor MTU 1 (MEC1)	PGN 0xFF50 65360	Tecnología MTU Smart Connect (SMC) patentada						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
MTU solicitó par absoluto	520843	6	6.1	2 bytes	1 nM /bit	-32000	-32000 - 32255 Nm	
Modo de funcionamiento actual del motor	520840	5	5.7	2 bits	1/bit	0	0 – 1	
PGN 0xFF51 65361	Tecnología MTU Smart Connect (SMC) patentada							
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Velocidad de funcionamiento requerida del motor	520707	1	1.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	0 – 8031.875	
Fuente de la demanda de velocidad actual	520263	4	4.1	1 byte	1	0	0 – 5	0=Lata analógica 1=ECU de subida/bajada 2=Lata de subida/bajada 3=ECU analógica 4=ECU analógica relativa 5=Frecuencia
Retroalimentación de la demanda de velocidad PUEDE	520828	5	5.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	0 – 8031.875	
Retroalimentación de la demanda de velocidad Entrada analógica	520829	7	7.1	2 bytes	0,125 rpm/bit	0	0 – 8031.875	
PGN 0xFF04 65284	Tecnología MTU Smart Connect (SMC) patentada							

Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Códigos de error del controlador del motor MTU	520256	1	1.1	2 bytes	1	0	0 – 64255	
Caída real	520831	7	7.1	1 byte	0,4%/bit	0	0 – 100%	
	PGN 0xFF57 65367	Tecnología MTU Smart Connect (SMC) patentada						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Procedimiento de arranque del estado del motor	520241	3	3.1	4 bytes	1	0	0 – 4294967295	
Sistema de postratamiento 1 Depósito de líquido de escape diésel 1 Información 1	PGN 0xFE56 65110	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Volumen del depósito de fluido de escape diésel para postratamiento 1	1761	1	1.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	
Indicador de nivel bajo en el depósito de líquido de escape diésel del sistema de postratamiento	5245	5.6	5.6	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Apagado: indica un nivel de DEF adecuado. 001b=Encendido fijo: indica un nivel bajo de DEF. 010b=Reservado. 011b=Reservado. 100b Encendido (parpadeo rápido, 1 Hz): nivel de DEF más bajo. 101b=Reservado. 110b=Reservado. 111b=No disponible.
Gravedad de inducción del operador de SCR posterior al tratamiento	5246	6.6	6.6	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Advertencia 001b=Nivel de inducción 1 010b=Nivel de inducción 2 011b=Nivel de inducción 3 100b=Nivel de inducción 4 101b=Nivel de inducción 5 110b=Anulación temporal de la inducción: la inducción SCR se ha interrumpido temporalmente. 111b=No disponible / No compatible
de reactivos SCR 1 y 2 del sistema de postratamiento	PGN 0xFD3D 64829	Estándar						

Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Volumen del depósito de descongelación rápida de fluido de escape diésel para postratamiento 1	4367	1	1.1	1 byte	0,4 % por bit	0 %	del 0 al 100 %	
DLN7	PGN 0xFF87 65415	Scania de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Nivel de urea	N / A	1	1.1	1 byte	0,4%/bit	0	0 – 100%	
DLN8	PGN 0xFF88 65416	Scania de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
estado de inducción del nivel de urea	N / A	8	8,1	3 bits	8 estados	0	0-7	000b-Nivel de urea correcto 001b-Nivel bajo de urea 010b-Rellenar urea 011b-Tanque de urea vacío 100b-101b-Reservado 110b-Error 111b-No disponible
Estado de inducción de emisiones OBD	N / A	6	6.4	4 bits	16 estados	0	0-15	0000b-Sin inducción 0001b-Límite de par activo debido al nivel de urea 0010b-Límite de velocidad activo debido al nivel de urea 0011b-Límite de par activo debido a fallo del SCR 0100b-Límite de velocidad activo debido a fallo del SCR 0101b-1101b Reservado 1110b Error 1111b No disponible
Motivo de la inducción de emisiones OBD	N / A	8	8.4	4 bits	16 estados	0	0-15	000b-Sin fallo 0001b-Error de dosificación 0010b-Calidad de la urea 0011b-Fallo del monitor 0100b-Fallo de NOx 0101b-1101b Reservado 1110b Error 1111b No disponible
Postratamiento 1 Salida de gas 2	PGN 0xFDB3 64947	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura de salida del filtro de partículas diésel del	3246	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	

sistema de postratamiento 1								
Comando de control directo de la lámpara 1	PGN 0xFD07 64775	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Comando de la luz de advertencia ámbar del motor	5078	1.3	1.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida 10b=Reservado 11b=No disponible
Comando de luz roja de freno del motor	5079	1.5	1.5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida 10b=Reservado 11b=No disponible
Comando de la luz indicadora de mal funcionamiento del OBD	5080	1.7	1.7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida 10b=Reservado 11b=No disponible
Limpieza del sistema SCR	PGN 0xFC4A 64586	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Comando de la luz de limpieza del sistema SCR	6915	1.1	1.1	3 bits	8 estados	0	0 a 7	000b=Apagado 001b=Encendido fijo 010b= reservado 011b=reservado 100b=Encendido – parpadeo rápido (1 Hz) 101b=Encendido – parpadeo muy rápido 110b=reservado 111b=no disponible
Estado de limpieza del sistema SCR	6916	2.3	2.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	00b=no activo 01b=activo 10b=se requiere limpieza del sistema SCR; limpieza automática inminente 11b=no disponible
La limpieza del sistema SCR se ve inhibida debido al interruptor de inhibición.	6918	3.3	3.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	000b=No activo 001b=Activo – Forzado por interruptor 010b=Activo – Forzado por herramienta de servicio 011b - 110b Reservado 111b = no disponible
Estado de limpieza forzada del sistema SCR	6934	7.6	7.6	3 bits	8 estados	0	0 a 7	

VP191 – Información OBD	PGN 0xFFBF 65471	Volvo de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
	N / A	2	2.2	3 bits	8 estados	0	0 – 7	000b= Sin incentivo 001b=Advertencia de incentivo 010b=No disponible 011b=Reducción de potencia activa 100b=Advertencia de reducción de potencia pre-severa 101b=Reducción de potencia severa 110b=Anulación temporal de la reducción de potencia 111b=No disponible
	N / A	3	3.5	3 bits	8 estados	0	0 – 7	000b=OK 001b=Nivel bajo en el tanque de reactivo 010b=Calidad incorrecta del reactivo 011b=Ausencia de dosificación del reactivo 100b=Manipulación 101b-111b=No disponible
PropB0A	PGN 0xFF0A 65290	Propiedad de Daimler						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Tier4DefLampReq	N / A	2	2.5	4 bits	16 estados	0	0 – 15	0=Apagado 1=Encendido 2=Parpadeo lento (1 Hz) 3=Parpadeo rápido (2 Hz) 4..13=Reservado 14=Error (ERR) 15=Señal no disponible (SNA)
LimLampReq	N / A	3	3.1	4 bits	16 estados	0	0 – 15	0=Apagado 1=Encendido 2=Parpadeo lento (1 Hz) 3=Parpadeo rápido (2 Hz) 4..13=Reservado 14=Error (ERR) 15=Señal no disponible (SNA)
Estado de entrada/salida auxiliar 1	PGN 0xFED9 65241	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Canal de E/S auxiliar n.º 1	1083	5-6	5.1	2 bytes	1 conteo por bit	0 recuentos	0 a 64 255 recuentos	

Canal de E/S auxiliar n.º 1 (uso específico de Isuzu: estado de la luz ámbar)	N / A	6	6.5	2 bits	4 estados	0	0 – 3	00b=Funcionamiento normal 01b=Encendido (durante purga manual) 10b=Parpadeo lento (durante solicitud de purga manual por la herramienta de servicio) 0011b=Parpadeos rápidos de la lámpara (durante solicitud de purga manual)
Canal de E/S auxiliar n.º 1 (uso específico de Isuzu: indicador luminoso verde)	N / A	6	6.7	2 bits	2 estados	0	0 – 1	00b=Apagado 01b=Encendido
Monitor DCU n.º 1	PGN 0xFFE8 65512	Isuzu de propiedad exclusiva						
	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Nivel de urea filtrada	N / A	1	1.1	1 byte	0,4%/bit	0	0-102%	
Señales relacionadas con el control de inducción	PGN 0xFFE2 65506	Isuzu de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Recargar lámpara DEF	N / A	3	3.4	2 bits	2 valores	0	0 – 1	00b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida
Lámpara del sistema de escape	N / A	7	7.5	2 bits	2 valores	0	0 – 1	00b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida
Nivel de inducción	N / A	6	6.1	4 bits	4 valores	0	0 – 4	0000b=Operación normal 0001b=Advertencia temprana 0010b=Inducción temprana 0011b=(No definido) 0100b=Inducción final
Lámpara sin alimentación	N / A	6	6.7	2 bits	2 valores	0	0 – 1	00b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida
Lámpara de modo de escape	N / A	6	6.5	2 bits	2 valores	0	0 – 1	00b=Lámpara apagada 01b=Lámpara encendida
Monitor del motor n.º 3	PGN 0xFF03 65283	Isuzu de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Modo DPF: variable que indica el estado actual del control de purga.	N / A	7	7.1	2 bytes	1	0	0-999	

Servicio 1 de postratamiento	PGN 0xFD7B 64891	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Porcentaje de carga de hollín del filtro de partículas diésel del postratamiento 1	3719	1	1.1	1 byte	1 % por bit	0 %	del 0 al 250 %	
Porcentaje de carga de cenizas del filtro de partículas diésel del postratamiento 1	3720	2	2.1	1 byte	1 % por bit	0 %	del 0 al 250 %	
YANMAR_PROPIETARIO_Y_ATF_PG	PGN 0xFF2A 65322	Yanmar, de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Estado del modo de regeneración del DPF	N / A	1	1.1	4 bits	16 valores	0	0-15	0=Operación normal 1=Asistencia a la regeneración 2=Reinicio de la regeneración 3=Regeneración estacionaria 4=Regeneración de recuperación 5-14=Sin usar 15=No implementado
Indicador de solicitud de regeneración estacionaria	N / A	2	2.5	4 bits	16 valores	0	0-15	0=Sin solicitud de regeneración 1=Solicitud de regeneración de estaciones controladas por el operador 2=Solicitud de regeneración de estaciones estacionarias de emergencia 3=Solicitud de regeneración de recuperación 4-15=Sin usar 15=No implementado
Bandera de solicitud de limpieza de cenizas	N / A	3	3.1	4 bits	16 valores	0	0-15	0=Sin solicitud de limpieza de cenizas 1=Solicitud de limpieza de cenizas de baja prioridad 2=Solicitud de limpieza de cenizas de alta prioridad 3-14=Sin usar 15=No implementado
Porcentaje de progreso de la regeneración	N / A	8	8.1	1 byte	1%/bit	0	0-100%	
Pantalla del tablero 1	PGN 0xFEFC 65276	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Presión diferencial del filtro de combustible del motor	95	3	3.1	1 byte	2 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 500 kPa	
Presión diferencial del filtro de aceite del motor	99	4	4.1	1 byte	0,5 kPa por bit	0 kPa	De 0 a 125 kPa	
Cargador de batería 1	PGN 0xFD15 64789	Estándar + Propiedad de SENS						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Voltaje de salida del cargador de batería 1	4992	2-3	2.1	2 bytes	0,05 V por bit	0 V	0 a 3 212,75 V	
Cargador de batería 1 Corriente de salida	4993	4-5	4.1	2 bytes	0,05 A por bit	-1 600 A	-1 600 a 1 612,75 A	
Cargador de batería 1 estado	4990	1.1	1.1	4 bits	16 estados	0	0 a 15	0=En reposo 1=Cargando 2=En espera o manteniendo la carga 3 a 12=Reservado 13=Fallo de la batería 14=Fallo del cargador 15=No disponible
Cargador de batería 1 Estado de la línea eléctrica	4991	1.4	1.4	2 bits	4 estados	0	0 a 3	
Límite térmico del sensor	N / A	1.6	1.6	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Salida completa disponible 1=Salida reducida por el protector de límite térmico 2= Error interno 3= Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Alarma de CC alta del sensor	N / A	5.3	5.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Sin alarma 1=Alarma activa 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Alarma de CC baja del sensor	N / A	5.5	5.5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Sin alarma 1=Alarma activa 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas

Alarma de bajo voltaje de arranque SENS	N / A	5.7	5.7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS: 0=Sin alarma, 1=Alarma activa, 2=Error interno, 3=Estado no disponible. Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas.
Estado del puente SENS	N / A	6.1	6.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Configuración de puente válida 1=Configuración de puente no válida (cargador desactivado) 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Fallo de una sola unidad (solo en sistemas con múltiples cargadores)	N / A	6.3	6.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso exclusivo de Sens 0=Todos los cargadores funcionan correctamente 1=Una o más unidades no funcionan correctamente 2=Error interno 3=Estado no disponible (un solo cargador)
Cargador de batería 2	PGN 0xFD14 64788	Estándar + Propiedad de SENS						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Cargador de batería 2 Voltaje de salida	4994	2-3	2.1	2 bytes	0,05 V por bit	0 V	0 a 3 212,75 V	
Cargador de batería 2 Corriente de salida	4995	4-5	4.1	2 bytes	0,05 A por bit	-1 600 A	-1 600 a 1 612,75 A	
Cargador de batería de 2 estados	4996	1.1	1.1	4 bits	16 estados	0	0 a 15	0=En reposo 1=Cargando 2=En espera o manteniendo la carga 3 a 12=Reservado 13=Fallo de la batería 14=Fallo del cargador 15=No disponible
Cargador de batería 2 Estado de la línea eléctrica	4997	1.5	1.5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	
Límite térmico del sensor	N / A	1.6	1.6	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Salida completa disponible 1=Salida reducida por el protector de límite térmico 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas

Alarma de CC alta del sensor	N / A	5.3	5.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Sin alarma 1=Alarma activa 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Alarma de CC baja del sensor	N / A	5.5	5.5	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Sin alarma 1=Alarma activa 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Alarma de bajo voltaje de arranque SENS	N / A	5.7	5.7	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Sin alarma 1=Alarma activa 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Estado del puente SENS	N / A	6.1	6.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso propietario de SENS 0=Configuración de puente válida 1=Configuración de puente no válida (cargador desactivado) 2=Error interno 3=Estado no disponible Definiciones personalizadas de SENS no habilitadas
Fallo de una sola unidad (solo en sistemas con múltiples cargadores)	N / A	6.3	6.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	Uso exclusivo de Sens 0=Todos los cargadores funcionan correctamente 1=Una o más unidades no funcionan correctamente 2=Error interno 3=Estado no disponible (un solo cargador)
Temperatura de la batería	PGN 0xFE50 65104	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Temperatura de la batería SLI 1	1800	1	1.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
Temperatura de la batería SLI 2	1801	2	2.1	1 byte	1 °C por bit	-40 °C	-40 a 210 °C	
YANMAR_PROPIETARIO_Y_I OS_PG	PGN 0xFF11 65297	Yanmar, de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

	N / A	5	5.1	1 byte	1	0	0-4	0 = Apagado 1 = Interruptor de solicitud de regeneración del DPF 2 = Interruptor de inhibición de regeneración del DPF 3 = Interruptor de enclavamiento de regeneración
YANMAR_PROPIETARIO_Y_EGRIS_PG	PGN 0xFFF8 65528	Yanmar, de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Tiempo restante en el incentivo actual	N / A	3	3.1	2 bytes	0,001 segundos/bit	0	0 – 642,550 segundos	
Gravedad de inducción de EGR pendiente	N / A	5	5.1	3 bits	8 estados	0	0 – 7	000b=Desactivado 001b=Inducción pendiente Nivel de advertencia 010b=No utilizado 011=Inducción pendiente Nivel de inducción bajo 100b =No utilizado 101b=Inducción pendiente Nivel severo 101b=Anulación temporal de la inducción 111b=No disponible
Estado de la lámpara de inducción	N / A	5	5.7	2 bits	4 estados	0	0 – 3	00b=apagado 01b=encendido Solis 10b=encendido Parpadeo rápido 11b=no definido
Gravedad del incentivo del operador de EGR	N / A	6	6.6	3 bits	8 estados	0	0 – 7	000b=Desactivado 001b= Advertencia 010b=No utilizado 011=Nivel de inducción bajo 100b =No utilizado 101b=Nivel de inducción severo 101b=Anulación temporal de la inducción 111b=No disponible
Historia de la ECU	PGN 0xFEB1 65201	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Tiempo total de funcionamiento de la ECU	1032	1-4	1.1	4 bytes	0,05 h por bit	0 h	0 a 210 554 060,75 h	
Postratamiento 1 Gas intermedio	PGN 0xFDB2 64946	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	

Postratamiento 1 Filtro de partículas diésel Temperatura intermedia	3250	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
Postratamiento 1 Gas de admisión 2	PGN 0xFDB4 64948	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitu d	Escala Factor	Compe nsar	Datos Rango	
Postratamiento 1 Temperatura de admisión del filtro de partículas diésel	3242	3-4	3.1	2 bytes	0,031 25 °C por bit	-273 °C	-273 a 1 734,968 75 °C	
YANMAR_PRO PIETARIO_Y_M PR_PG	PGN 0xFF00 65280	Yanmar, de propiedad exclusiva						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitu d	Escala Factor	Compe nsar	Datos Rango	
	N / A	3	3.1	2 bytes	0,1 kPa /bit	0	0 – 6425,5 kPa	
	N / A	1	1.1	2 bytes	0,1 kPa /bit	0	0 – 6425,5 kPa	
EPA1	PGN 0xFF4E 65358	Propiedad de Deutz						
PGN	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitu d	Escala Factor	Compe nsar	Datos Rango	
Nivel de restricción según el nivel del tanque de DEF	N / A	1.1	1.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b00-sin restricción 0b01-Nivel 1 (es decir, advertencia < 5% de nivel DEF) 0b10-Nivel 2, reducción de par, paso 1 (inducción temprana) 0b11- Nivel 3, reducción de par, paso 2 (inducción severa)
Nivel de tanque DEF	N / A	1.3	1.3	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b00-Nivel > Umbral 1 (15%) 0b01- Umbral 1 > Nivel > Umbral 2 (10%) 0b10-Umbral 2 > Nivel > Umbral 3 (5%) 0b11-Umbral 3 > Nivel Los umbrales son parámetros de aplicación establecidos por DEUTZ.
EPA2	PGN 0xFF4F 65359	Propiedad de Deutz						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitu d	Escala Factor	Compe nsar	Datos Rango	

Nivel de restricción según la tasa de eficiencia SCR / Calidad del DEF	N / A	1.1	1.1	2 bits	4 estados	0	0 a 3	0b00-sin restricción 0b01-Nivel 1 Advertencia, posible reducción de potencia tras un tiempo de retardo 0b10-Nivel 2 reducción de par paso 1 (inducción temprana) 0b11-Nivel 3 reducción de par paso 2 (inducción severa)
EPA 3	PGN 0xFF2E 65326	Propiedad de Deutz						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Motivo de inducción del operador del SCR posterior al tratamiento	N / A	1.1	1.1	3 bits	8 estados	0	0 a 7	0b000-Sin inducción activa 0b001-Nivel de reactivo bajo 0b010-Calidad incorrecta 0b011-Consumo incorrecto (no disponible) 0b100-Manipulación 0b101-Repuesto (no disponible) 0b110-Error (Fallo de hardware) 0b111-No disponible / No compatible (Sin sistema SCR instalado)
Combustible alternativo 1	PGN 0xFEFD 65277	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Presión de suministro de combustible gaseoso del motor 1	159	2-3	2.1	2 bytes	0,5 kPa por bit	0 kPa	0 a 32 127,5 kPa	
Nivel/Presión del fluido del motor 3	PGN 0xFDC1 64961	Estándar						
Nombre del parámetro J1939	SPN	Byte Posición	Poco Posición	Longitud	Escala Factor	Compensar	Datos Rango	
Válvula de mariposa del motor 1 Presión diferencial	5631	7-8	7.1	2 bytes	0,1 kPa por bit	0 kPa	0 a 6 425,5 kPa	



H • Modbus® Coils

Número de bobina	Nombre del punto binario	R/W
1	J1939BCH1_COMMS_FAIL_PREALARM	R
2	J1939BCH1_PREALARMA_DE_FALLO_DE_BATERÍA	R
3	J1939BCH1_FALLO_PREALARM	R
4	J1939BCH1_AC_OFF_PREALARM	R
5	J1939BCH1_THERMAL_LIMIT_PREALARM	R
6	J1939BCH1_HI_OUTPUT_VOLTS_PREALARM	R
7	J1939BCH1_LO_OUTPUT_VOLTS_PREALARM	R
8	J1939BCH1_LO_CRANKING_VOLTS_PREALARM	R
9	J1939BCH1_PREALARM_CONFIGURACIÓN_NO_VÁLIDA	R
10	J1939BCH1_SINGLE_UNIT_FAIL_PREALARM	R
11	J1939BCH1_CARGADOR_COMUNICACIONES_HABILITADO	R
12	J1939BCH1_CHARGER_CONFIG_IS_SENS	R
13	J1939BCH1_COMMS_FAIL_STATUS	R
14	J1939BCH1_ESTADO_DE_FALLO_DE_LA_BATERÍA	R
15	J1939BCH1_CHARGER_FAIL_STATUS	R
16	J1939BCH1_AC_OFF_STATUS	R
17	J1939BCH1_ESTADO_LÍMITE TÉRMICO	R
18	J1939BCH1_HI_OUTPUT_VOLTS_STATUS	R
19	J1939BCH1_LO_OUTPUT_VOLTS_STATUS	R
20	J1939BCH1_LO_ESTADO_VOLTAJE_ARRANQUE_LO	R
21	J1939BCH1_ESTADO_DE_CONFIGURACIÓN_NO_VÁLIDA	R
22	J1939BCH1_SINGLE_UNIT_FAIL_STATUS	R
23	J1939BCH2_COMMS_FAIL_PREALARM	R
24	J1939BCH2_PREALARMA_DE_FALLO_DE_BATERÍA	R
25	J1939BCH2_FALLO_PREALARM	R
26	J1939BCH2_AC_OFF_PREALARM	R
27	J1939BCH2_THERMAL_LIMIT_PREALARM	R
28	J1939BCH2_ALTA_VOLTAJE_DE_SALIDA_PREALARM	R
29	J1939BCH2_LO_OUTPUT_VOLTS_PREALARM	R
30	J1939BCH2_LO_CRANKING_VOLTS_PREALARM	R
31	J1939BCH2_PREALARM_CONFIGURACIÓN_NO_VÁLIDA	R
32	J1939BCH2_SINGLE_UNIT_FAIL_PREALARM	R
33	J1939BCH2_CARGADOR_COMUNICACIONES_HABILITADO	R
34	J1939BCH2_CHARGER_CONFIG_IS_SENS	R
35	J1939BCH2_COMMS_FAIL_STATUS	R
36	J1939BCH2_ESTADO_DE_FALLO_DE_LA_BATERÍA	R
37	J1939BCH2_CHARGER_FAIL_STATUS	R
38	J1939BCH2_AC_OFF_STATUS	R
39	J1939BCH2_ESTADO_LÍMITE TÉRMICO	R
40	J1939BCH2_HI_OUTPUT_VOLTS_STATUS	R
41	J1939BCH2_LO_SALIDA_VOLTAJE_ESTADO	R
42	J1939BCH2_LO_ESTADO_VOLTAJE_ARRANQUE_LO	R
43	J1939BCH2_ESTADO_DE_CONFIGURACIÓN_NO_VÁLIDA	R
44	J1939BCH2_SINGLE_UNIT_FAIL_STATUS	R
45	ACTIVE_DTC_EXISTS1	R
46	ACTIVE_DTC_EXISTS2	R
47	ACTIVE_DTC_EXISTS3	R
48	ACTIVE_DTC_EXISTS4	R
49	ACTIVE_DTC_EXISTS5	R
50	ACTIVE_DTC_EXISTS6	R
51	ACTIVE_DTC_EXISTS7	R
52	ACTIVE_DTC_EXISTS8	R
53	ACTIVE_DTC_EXISTS9	R

54	ACTIVE_DTC_EXISTS10	R
55	ACTIVE_DTC_EXISTS11	R
56	ACTIVE_DTC_EXISTS12	R
57	ACTIVE_DTC_EXISTS13	R
58	ACTIVE_DTC_EXISTS14	R
59	ACTIVE_DTC_EXISTS15	R
60	ACTIVE_DTC_EXISTS16	R
61	AEM_INPUT_1_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
62	AEM_INPUT_1_O1_ALARM	R
63	AEM_INPUT_1_O2_ALARM	R
64	AEM_INPUT_1_U1_ALARM	R
65	AEM_INPUT_1_U2_ALARM	R
66	AEM_INPUT_2_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
67	AEM_INPUT_2_O1_ALARM	R
68	AEM_INPUT_2_O2_ALARM	R
69	AEM_INPUT_2_U1_ALARM	R
70	AEM_INPUT_2_U2_ALARM	R
71	AEM_INPUT_3_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
72	AEM_INPUT_3_O1_ALARM	R
73	AEM_INPUT_3_O2_ALARM	R
74	AEM_INPUT_3_U1_ALARM	R
75	AEM_INPUT_3_U2_ALARM	R
76	AEM_INPUT_4_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
77	AEM_INPUT_4_O1_ALARM	R
78	AEM_INPUT_4_O2_ALARM	R
79	AEM_INPUT_4_U1_ALARM	R
80	AEM_INPUT_4_U2_ALARM	R
81	AEM_INPUT_5_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
82	AEM_INPUT_5_O1_ALARM	R
83	AEM_INPUT_5_O2_ALARM	R
84	AEM_INPUT_5_U1_ALARM	R
85	AEM_INPUT_5_U2_ALARM	R
86	AEM_INPUT_6_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
87	AEM_INPUT_6_O1_ALARM	R
88	AEM_INPUT_6_O2_ALARM	R
89	AEM_INPUT_6_U1_ALARM	R
90	AEM_INPUT_6_U2_ALARM	R
91	AEM_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
92	AEM_INPUT_7_O1_ALARM	R
93	AEM_INPUT_7_O2_ALARM	R
94	AEM_INPUT_7_U1_ALARM	R
95	AEM_INPUT_7_U2_ALARM	R
96	AEM_INPUT_8_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
97	AEM_INPUT_8_O1_ALARM	R
98	AEM_INPUT_8_O2_ALARM	R
99	AEM_INPUT_8_U1_ALARM	R
100	AEM_INPUT_8_U2_ALARM	R
101	ALARMA DE ENTRADA 1 FUERA DE RANGO RTD	R
102	RTD_INPUT_1_O1_ALARM	R
103	RTD_INPUT_1_O2_ALARM	R
104	RTD_INPUT_1_U1_ALARM	R
105	RTD_INPUT_1_U2_ALARM	R
106	ALARMA DE ENTRADA FUERA DE RANGO RTD_2	R
107	RTD_INPUT_2_O1_ALARM	R
108	RTD_INPUT_2_O2_ALARM	R
109	RTD_INPUT_2_U1_ALARM	R
110	RTD_INPUT_2_U2_ALARM	R
111	ALARMA DE ENTRADA RTD_3 FUERA DE RANGO	R
112	RTD_INPUT_3_O1_ALARM	R

113	RTD_INPUT_3_O2_ALARM	R
114	RTD_INPUT_3_U1_ALARM	R
115	RTD_INPUT_3_U2_ALARM	R
116	ALARMA DE ENTRADA 4 FUERA DE RANGO	R
117	RTD_INPUT_4_O1_ALARM	R
118	RTD_INPUT_4_O2_ALARM	R
119	RTD_INPUT_4_U1_ALARM	R
120	RTD_INPUT_4_U2_ALARM	R
121	ALARMA DE ENTRADA RTD_5_FUERA_DE_RANGO	R
122	RTD_INPUT_5_O1_ALARM	R
123	RTD_INPUT_5_O2_ALARM	R
124	RTD_INPUT_5_U1_ALARM	R
125	RTD_INPUT_5_U2_ALARM	R
126	RTD_INPUT_6_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
127	RTD_INPUT_6_O1_ALARM	R
128	RTD_INPUT_6_O2_ALARM	R
129	RTD_INPUT_6_U1_ALARM	R
130	RTD_INPUT_6_U2_ALARM	R
131	RTD_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
132	RTD_INPUT_7_O1_ALARM	R
133	RTD_INPUT_7_O2_ALARM	R
134	RTD_INPUT_7_U1_ALARM	R
135	RTD_INPUT_7_U2_ALARM	R
136	RTD_INPUT_8_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
137	RTD_INPUT_8_O1_ALARM	R
138	RTD_INPUT_8_O2_ALARM	R
139	RTD_INPUT_8_U1_ALARM	R
140	RTD_INPUT_8_U2_ALARM	R
141	ALARMA DE FUERA DE RANGO PARA EL PAREJA TÉRMICA 1	R
142	ALARMA DE APARATO TÉRMICO 1 O 1	R
143	ALARMA DE O2 CON PAREJA TÉRMICA 1	R
144	ALARMA TÉRMICA_PAREJA_1_U1	R
145	ALARMA TÉRMICA_PAR_1_U2	R
146	ALARMA DE FUERA DE RANGO PARA PAREJA TÉRMICA 2	R
147	ALARMA DE APARATO TÉRMICO 2O1	R
148	ALARMA DE O2 CON APARENTE TÉRMICO	R
149	ALARMA TÉRMICA_PAREJA_2_U1	R
150	ALARMA TÉRMICA_PAREJA_2_U2	R
151	AEM_OUTPUT_1_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
152	AEM_OUTPUT_2_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
153	AEM_OUTPUT_3_OUT_OF_RANGE_ALARM	R
154	AEM_SALIDA_4_FUERA_DE_RANGO_ALARMA	R
155	AEM_COMMS_FAILURE	R
156	DUP_AEM_PREALARM	R
157	AEM_INPUT_1_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
158	AEM_INPUT_1_O1_PREALARM	R
159	AEM_INPUT_1_O2_PREALARM	R
160	AEM_INPUT_1_U1_PREALARM	R
161	AEM_INPUT_1_U2_PREALARM	R
162	AEM_INPUT_2_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
163	AEM_INPUT_2_O1_PREALARM	R
164	AEM_INPUT_2_O2_PREALARM	R
165	AEM_INPUT_2_U1_PREALARM	R
166	AEM_INPUT_2_U2_PREALARM	R
167	AEM_INPUT_3_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
168	AEM_INPUT_3_O1_PREALARM	R
169	AEM_INPUT_3_O2_PREALARM	R
170	AEM_INPUT_3_U1_PREALARM	R
171	AEM_INPUT_3_U2_PREALARM	R

172	AEM_INPUT_4_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
173	AEM_INPUT_4_O1_PREALARM	R
174	AEM_INPUT_4_O2_PREALARM	R
175	AEM_INPUT_4_U1_PREALARM	R
176	AEM_INPUT_4_U2_PREALARM	R
177	AEM_INPUT_5_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
178	AEM_INPUT_5_O1_PREALARM	R
179	AEM_INPUT_5_O2_PREALARM	R
180	AEM_INPUT_5_U1_PREALARM	R
181	AEM_INPUT_5_U2_PREALARM	R
182	AEM_INPUT_6_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
183	AEM_INPUT_6_O1_PREALARM	R
184	AEM_INPUT_6_O2_PREALARM	R
185	AEM_INPUT_6_U1_PREALARM	R
186	AEM_INPUT_6_U2_PREALARM	R
187	AEM_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
188	AEM_INPUT_7_O1_PREALARM	R
189	AEM_INPUT_7_O2_PREALARM	R
190	AEM_INPUT_7_U1_PREALARM	R
191	AEM_INPUT_7_U2_PREALARM	R
192	AEM_INPUT_8_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
193	AEM_INPUT_8_O1_PREALARM	R
194	AEM_INPUT_8_O2_PREALARM	R
195	AEM_INPUT_8_U1_PREALARM	R
196	AEM_INPUT_8_U2_PREALARM	R
197	RTD_INPUT_1_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
198	RTD_INPUT_1_O1_PREALARM	R
199	RTD_INPUT_1_O2_PREALARM	R
200	RTD_INPUT_1_U1_PREALARM	R
201	RTD_INPUT_1_U2_PREALARM	R
202	PREALARMA DE ENTRADA RTD_2_FUERA_DE_RANGO	R
203	RTD_INPUT_2_O1_PREALARM	R
204	RTD_INPUT_2_O2_PREALARM	R
205	RTD_INPUT_2_U1_PREALARM	R
206	RTD_INPUT_2_U2_PREALARM	R
207	PREALARMA DE ENTRADA RTD_3_FUERA_DE_RANGO	R
208	RTD_INPUT_3_O1_PREALARM	R
209	RTD_INPUT_3_O2_PREALARM	R
210	RTD_INPUT_3_U1_PREALARM	R
211	RTD_INPUT_3_U2_PREALARM	R
212	PREALARMA DE ENTRADA RTD_4_FUERA_DE_RANGO	R
213	RTD_INPUT_4_O1_PREALARM	R
214	RTD_INPUT_4_O2_PREALARM	R
215	RTD_INPUT_4_U1_PREALARM	R
216	RTD_INPUT_4_U2_PREALARM	R
217	RTD_INPUT_5_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
218	RTD_INPUT_5_O1_PREALARM	R
219	RTD_INPUT_5_O2_PREALARM	R
220	RTD_INPUT_5_U1_PREALARM	R
221	RTD_INPUT_5_U2_PREALARM	R
222	RTD_INPUT_6_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
223	RTD_INPUT_6_O1_PREALARM	R
224	RTD_INPUT_6_O2_PREALARM	R
225	RTD_INPUT_6_U1_PREALARM	R
226	RTD_INPUT_6_U2_PREALARM	R
227	RTD_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
228	RTD_INPUT_7_O1_PREALARM	R
229	RTD_INPUT_7_O2_PREALARM	R
230	RTD_INPUT_7_U1_PREALARM	R

231	RTD_INPUT_7_U2_PREALARM	R
232	RTD_INPUT_8_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
233	RTD_INPUT_8_O1_PREALARM	R
234	RTD_INPUT_8_O2_PREALARM	R
235	RTD_INPUT_8_U1_PREALARM	R
236	RTD_INPUT_8_U2_PREALARM	R
237	PREALARMA DE ALCANCE DEL PAREJA TÉRMICA 1	R
238	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_1_O1	R
239	PREALARMA DE O2 CON APARENTE TÉRMICO_1	R
240	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_1_U1	R
241	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_1_U2	R
242	PREALARMA DE FUERA DE RANGO DEL PAREJA TÉRMICA 2	R
243	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_2_O1	R
244	PREALARMA DE APARATO TÉRMICO 2 O2	R
245	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_2_U1	R
246	PREALARMA TÉRMICA_PAREJA_2_U2	R
247	AEM_SALIDA_1_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
248	AEM_SALIDA_2_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
249	AEM_SALIDA_3_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
250	AEM_SALIDA_4_FUERA_DE_RANGO_PREALARM	R
251	ESTADO DE ENTRADA_1_FUERA_DE_RANGO DE AEM	R
252	ESTADO_DE_ENTRADA_1_O1_AEM	R
253	ESTADO DE O2 DE ENTRADA_1_AEM	R
254	ESTADO_AEM_INPUT_1_U1	R
255	ESTADO_AEM_INPUT_1_U2	R
256	ESTADO DE ENTRADA_2_FUERA_DE_RANGO	R
257	ESTADO_DE_ENTRADA_2_O1_AEM	R
258	ESTADO DE AEM_INPUT_2_O2	R
259	ESTADO_AEM_INPUT_2_U1	R
260	ESTADO_AEM_INPUT_2_U2	R
261	ESTADO DE ENTRADA_3_FUERA_DE_RANGO	R
262	ESTADO_DE_ENTRADA_3_O1_AEM	R
263	ESTADO DE AEM_INPUT_3_O2	R
264	ESTADO_AEM_INPUT_3_U1	R
265	ESTADO_AEM_INPUT_3_U2	R
266	AEM_INPUT_4_OUT_OF_RANGE_STATUS	R
267	ESTADO_DE_ENTRADA_4_O1_AEM	R
268	ESTADO DE AEM_INPUT_4_O2	R
269	ESTADO_DE_AEM_INPUT_4_U1	R
270	ESTADO_AEM_INPUT_4_U2	R
271	AEM_INPUT_5_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
272	ESTADO_DE_ENTRADA_5_O1_AEM	R
273	ESTADO DE AEM_INPUT_5_O2	R
274	ESTADO_AEM_INPUT_5_U1	R
275	ESTADO_AEM_INPUT_5_U2	R
276	AEM_INPUT_6_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
277	ESTADO_DE_ENTRADA_6_O1_AEM	R
278	ESTADO DE AEM_INPUT_6_O2	R
279	ESTADO_DE_AEM_INPUT_6_U1	R
280	ESTADO_AEM_INPUT_6_U2	R
281	AEM_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
282	ESTADO_DE_ENTRADA_7_O1_AEM	R
283	ESTADO DE AEM_INPUT_7_O2	R
284	ESTADO_DE_AEM_INPUT_7_U1	R
285	ESTADO_AEM_INPUT_7_U2	R
286	AEM_INPUT_8_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
287	ESTADO_DE_ENTRADA_8_O1_AEM	R
288	ESTADO DE AEM_INPUT_8_O2	R
289	ESTADO_DE_AEM_INPUT_8_U1	R

290	ESTADO_DE_AEM_INPUT_8_U2	R
291	RTD_INPUT_1_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
292	RTD_INPUT_1_O1_STATUS	R
293	RTD_INPUT_1_O2_STATUS	R
294	RTD_INPUT_1_U1_STATUS	R
295	RTD_INPUT_1_U2_STATUS	R
296	ESTADO DE ENTRADA_2_FUERA_DE_RANGO	R
297	RTD_INPUT_2_O1_STATUS	R
298	RTD_INPUT_2_O2_STATUS	R
299	RTD_INPUT_2_U1_STATUS	R
300	RTD_INPUT_2_U2_STATUS	R
301	RTD_INPUT_3_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
302	RTD_INPUT_3_O1_STATUS	R
303	RTD_INPUT_3_O2_STATUS	R
304	RTD_INPUT_3_U1_STATUS	R
305	RTD_INPUT_3_U2_STATUS	R
306	RTD_INPUT_4_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
307	RTD_INPUT_4_O1_STATUS	R
308	RTD_INPUT_4_O2_STATUS	R
309	RTD_INPUT_4_U1_STATUS	R
310	RTD_INPUT_4_U2_STATUS	R
311	RTD_INPUT_5_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
312	RTD_INPUT_5_O1_STATUS	R
313	RTD_INPUT_5_O2_STATUS	R
314	RTD_INPUT_5_U1_STATUS	R
315	RTD_INPUT_5_U2_STATUS	R
316	RTD_INPUT_6_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
317	RTD_INPUT_6_O1_STATUS	R
318	RTD_INPUT_6_O2_STATUS	R
319	RTD_INPUT_6_U1_STATUS	R
320	RTD_INPUT_6_U2_STATUS	R
321	RTD_INPUT_7_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
322	RTD_INPUT_7_O1_STATUS	R
323	RTD_INPUT_7_O2_STATUS	R
324	RTD_INPUT_7_U1_STATUS	R
325	RTD_INPUT_7_U2_STATUS	R
326	RTD_INPUT_8_FUERA_DE_RANGO_ESTADO	R
327	RTD_INPUT_8_O1_STATUS	R
328	RTD_INPUT_8_O2_STATUS	R
329	RTD_INPUT_8_U1_STATUS	R
330	RTD_INPUT_8_U2_STATUS	R
331	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 1 FUERA DE RANGO	R
332	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 1 O1	R
333	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 1 (O2)	R
334	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 1_U1	R
335	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 1_U2	R
336	ESTADO DE APARATO TÉRMICO 2 FUERA DE RANGO	R
337	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 2 O1	R
338	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 2_O2	R
339	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 2_U1	R
340	ESTADO DEL APARATO TÉRMICO 2_U2	R
341	AEM_SALIDA_1_ESTADO_FUERA_DE_RANGO	R
342	AEM_SALIDA_2_ESTADO_FUERA_DE_RANGO	R
343	AEM_OUTPUT_3_OUT_OF_RANGE_STATUS	R
344	AEM_SALIDA_4_ESTADO_FUERA_DE_RANGO	R
345	ALARMA DE EXCESO DE VELOCIDAD	R
346	ALARMA DE ALTA TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE	R
347	ALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE	R
348	ALARMA DE BAJO NIVEL DE COMBUSTIBLE	R

349	ALARMA DE FALLO DEL REMITENTE GLOBAL	R
350	PÉRDIDA DE ALARMA DE COMUNICACIÓN DE LA ECU	R
351	ALARMA DE SOBRECARGA	R
352	ALARMA DE PARADA DE EMERGENCIA	R
353	ALARMA DE APAGADO DE LA ECU	R
354	ALARMA DE NIVEL BAJO DE REFRIGERANTE	R
355	FALLO_TRANSFERENCIA_PRINCIPAL	R
356	ALARMA DE FALLO DE CARGA DE BATERÍA	R
357	ALARMA DE DETECCIÓN DE FUGA DE COMBUSTIBLE	R
358	ALARMA DE FALLO DE REINICIO AUTOMÁTICO	R
359	ALARMA GLOBAL	R
360	ALARMA DE CIERRE INESPERADO_BP	R
361	ALARMA DE ERROR DEL SISTEMA DE ESCAPE	R
362	ALARMA DE CÓDIGO DE PROBLEMAS DE DIAGNÓSTICO	R
363	DEF_SEVERE_INDUCEMENT_ALARM	R
364	ALARMA DE FALLO DEL SENSOR DE NIVEL DE COOL	R
365	FALLO_DE_COMUNICACIONES_CEM	R
366	DUP_CEM_PREALARM	R
367	CEM_HW_MISMATCH	R
368	CONF_PROT_1_O1_ALARM	R
369	CONF_PROT_1_O2_ALARM	R
370	CONF_PROT_1_U1_ALARM	R
371	CONF_PROT_1_U2_ALARM	R
372	CONF_PROT_2_O1_ALARM	R
373	CONF_PROT_2_O2_ALARM	R
374	CONF_PROT_2_U1_ALARM	R
375	CONF_PROT_2_U2_ALARM	R
376	CONF_PROT_3_O1_ALARM	R
377	CONF_PROT_3_O2_ALARM	R
378	CONF_PROT_3_U1_ALARM	R
379	CONF_PROT_3_U2_ALARM	R
380	CONF_PROT_4_O1_ALARM	R
381	CONF_PROT_4_O2_ALARM	R
382	CONF_PROT_4_U1_ALARM	R
383	CONF_PROT_4_U2_ALARM	R
384	CONF_PROT_5_O1_ALARM	R
385	CONF_PROT_5_O2_ALARM	R
386	CONF_PROT_5_U1_ALARM	R
387	CONF_PROT_5_U2_ALARM	R
388	CONF_PROT_6_O1_ALARM	R
389	CONF_PROT_6_O2_ALARM	R
390	CONF_PROT_6_U1_ALARM	R
391	CONF_PROT_6_U2_ALARM	R
392	CONF_PROT_7_O1_ALARM	R
393	CONF_PROT_7_O2_ALARM	R
394	CONF_PROT_7_U1_ALARM	R
395	CONF_PROT_7_U2_ALARM	R
396	CONF_PROT_8_O1_ALARM	R
397	CONF_PROT_8_O2_ALARM	R
398	CONF_PROT_8_U1_ALARM	R
399	CONF_PROT_8_U2_ALARM	R
400	CONF_PROT_1_O1_PREALARM	R
401	CONF_PROT_1_O2_PREALARM	R
402	CONF_PROT_1_U1_PREALARM	R
403	CONF_PROT_1_U2_PREALARM	R
404	CONF_PROT_2_O1_PREALARM	R
405	CONF_PROT_2_O2_PREALARM	R
406	CONF_PROT_2_U1_PREALARM	R
407	CONF_PROT_2_U2_PREALARM	R

408	CONF_PROT_3_O1_PREALARM	R
409	CONF_PROT_3_O2_PREALARM	R
410	CONF_PROT_3_U1_PREALARM	R
411	CONF_PROT_3_U2_PREALARM	R
412	CONF_PROT_4_O1_PREALARM	R
413	CONF_PROT_4_O2_PREALARM	R
414	CONF_PROT_4_U1_PREALARM	R
415	CONF_PROT_4_U2_PREALARM	R
416	CONF_PROT_5_O1_PREALARM	R
417	CONF_PROT_5_O2_PREALARM	R
418	CONF_PROT_5_U1_PREALARM	R
419	CONF_PROT_5_U2_PREALARM	R
420	CONF_PROT_6_O1_PREALARM	R
421	CONF_PROT_6_O2_PREALARM	R
422	CONF_PROT_6_U1_PREALARM	R
423	CONF_PROT_6_U2_PREALARM	R
424	CONF_PROT_7_O1_PREALARM	R
425	CONF_PROT_7_O2_PREALARM	R
426	CONF_PROT_7_U1_PREALARM	R
427	CONF_PROT_7_U2_PREALARM	R
428	CONF_PROT_8_O1_PREALARM	R
429	CONF_PROT_8_O2_PREALARM	R
430	CONF_PROT_8_U1_PREALARM	R
431	CONF_PROT_8_U2_PREALARM	R
432	CONF_PROT_1_O1_STATUS	R
433	CONF_PROT_1_O2_STATUS	R
434	ESTADO_CONF_PROT_1_U1	R
435	ESTADO_CONF_PROT_1_U2	R
436	ESTADO_CONF_PROT_2_O1	R
437	CONF_PROT_2_O2_STATUS	R
438	ESTADO_CONF_PROT_2_U1	R
439	ESTADO_CONF_PROT_2_U2	R
440	ESTADO_CONF_PROT_3_O1	R
441	CONF_PROT_3_O2_STATUS	R
442	ESTADO_CONF_PROT_3_U1	R
443	ESTADO_CONF_PROT_3_U2	R
444	ESTADO_CONF_PROT_4_O1	R
445	ESTADO DE CONF_PROT_4_O2	R
446	ESTADO DE CONF_PROT_4_U1	R
447	ESTADO_CONF_PROT_4_U2	R
448	ESTADO_CONF_PROT_5_O1	R
449	CONF_PROT_5_O2_STATUS	R
450	ESTADO_CONF_PROT_5_U1	R
451	ESTADO_CONF_PROT_5_U2	R
452	ESTADO_CONF_PROT_6_O1	R
453	CONF_PROT_6_O2_STATUS	R
454	ESTADO DE CONF_PROT_6_U1	R
455	ESTADO_CONF_PROT_6_U2	R
456	ESTADO_CONF_PROT_7_O1	R
457	CONF_PROT_7_O2_STATUS	R
458	ESTADO DE CONF_PROT_7_U1	R
459	ESTADO_CONF_PROT_7_U2	R
460	ESTADO_CONF_PROT_8_O1	R
461	CONF_PROT_8_O2_STATUS	R
462	ESTADO DE CONF_PROT_8_U1	R
463	ESTADO_CONF_PROT_8_U2	R
464	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_1_ALARMA	R
465	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_2_ALARMA	R
466	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_3_ALARMA	R

467	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_4_ALARMA	R
468	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_5_ALARMA	R
469	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_6_ALARMA	R
470	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_7_ALARMA	R
471	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_8_ALARMA	R
472	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_1_PREALARM	R
473	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_2_PREALARM	R
474	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_3_PREALARM	R
475	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_4_PREALARM	R
476	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_5_PREALARM	R
477	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_6_PREALARM	R
478	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_7_PREALARM	R
479	ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_8_PREALARM	R
480	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN_1	R
481	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 2	R
482	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 3	R
483	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 4	R
484	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 5	R
485	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 6	R
486	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 7	R
487	ESTADO DEL ELEMENTO DE CONFIGURACIÓN 8	R
488	ALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO_1	R
489	ALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 2	R
490	ALARMA DE 3 PULGADAS CONFIGURABLE POR EL USUARIO	R
491	ALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO	R
492	ALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO (5 ALARMA)	R
493	ALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO (6 ALARMA)	R
494	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_7	R
495	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_8	R
496	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_9	R
497	ALARMA_CONFIGURABLE_10_DE_USUARIO	R
498	ALARMA_CONFIGURABLE_11_DE_USUARIO	R
499	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_12	R
500	ALARMA_CONFIGURABLE_13_DE_USUARIO	R
501	ALARMA_CONFIGURABLE_14_DE_USUARIO	R
502	ALARMA_CONFIGURABLE_15_DE_USUARIO	R
503	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_16	R
504	PREALARMA CONFIGURABLE_DE_USUARIO_1	R
505	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 2	R
506	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO_3	R
507	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO	R
508	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 5	R
509	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 6	R
510	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 7	R
511	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 8	R
512	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO	R
513	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 10	R
514	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 11	R
515	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 12	R
516	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 13	R
517	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 14	R
518	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 15	R
519	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 16	R
520	ESPACIO_DE_EVENTO_RELLENADO1	R
521	ESPACIO_DE_EVENTO_RELLENADO2	R
522	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP03	R
523	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP04	R
524	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP05	R
525	ESPACIO_DE_EVENTO_RELlenado6	R

526	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP07	R
527	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado8	R
528	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP09	R
529	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado10	R
530	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado11	R
531	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado12	R
532	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado13	R
533	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado14	R
534	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado15	R
535	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado16	R
536	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP017	R
537	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado18	R
538	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado19	R
539	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado20	R
540	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado21	R
541	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado22	R
542	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado23	R
543	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado24	R
544	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado25	R
545	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado26	R
546	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP027	R
547	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado28	R
548	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP029	R
549	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado30	R
550	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado31	R
551	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado32	R
552	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado33	R
553	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado34	R
554	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado35	R
555	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado36	R
556	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado37	R
557	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado38	R
558	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado39	R
559	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado40	R
560	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado41	R
561	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado42	R
562	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado43	R
563	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado44	R
564	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado45	R
565	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado46	R
566	ESPACIO_DE_EVENTO_OCUP047	R
567	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado48	R
568	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado49	R
569	ESPACIO_DE_EVENTO_REllenado50	R
570	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado1	R
571	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado2	R
572	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado3	R
573	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado4	R
574	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado5	R
575	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado6	R
576	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado7	R
577	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado8	R
578	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado9	R
579	ESPACIO_DE_EVENTO_DE_FÁBRICA_REllenado10	R
580	_51_ALARMA_DE_VIAJE	R
581	_47_ALARMA_DE_VIAJE	R
582	_27_ALARMA_DE_VIAJE	R
583	_59_ALARMA_DE_VIAJE	R
584	_810_ALarma_de_viaje	R

585	_81U_ALarma_de_viaje	R
586	_151_ALARMA_DE_VIAJE	R
587	_127_ALARMA_DE_VIAJE	R
588	_159_ALARMA_DE_VIAJE	R
589	_32_ALARMA_DE_VIAJE	R
590	_40_ALARMA_DE_VIAJE	R
591	_251_ALARMA_DE_VIAJE	R
592	_78_ALARMA_DE_VIAJE	R
593	_81_ROC_DFDT_AVISO_DE_VIAJE	R
594	_51_PREALARM_DE_VIAJE	R
595	_47_PREALARM_DE_VIAJE	R
596	_27_PREALARM_DE_VIAJE	R
597	_59_PREALARM_DE_VIAJE	R
598	_81O_PREALARM_DE_VIAJE	R
599	_81U_PREALARM_DE_VIAJE	R
600	_151_PREALARM_DE_VIAJE	R
601	_127_PREALARM_DE_VIAJE	R
602	_159_PREALARM_DE_VIAJE	R
603	_32_PREALARM_DE_VIAJE	R
604	_40_PREALARM_DE_VIAJE	R
605	_251_PREALARM_DE_VIAJE	R
606	_78_PREALARM_CON_ENGANCHE_DE_VIAJE	R
607	_81_ROC_DFDT_TRIP_LATCHED_PREALARM	R
608	_51_VIAJE	R
609	_47_VIAJE	R
610	_27_VIAJE	R
611	_59_VIAJE	R
612	_81O_VIAJE	R
613	_81U_VIAJE	R
614	_151_VIAJE	R
615	_127_VIAJE	R
616	_159_VIAJE	R
617	_32_VIAJE	R
618	_40_VIAJE	R
619	_251_VIAJE	R
620	_78_VIAJE	R
621	_81_ROC_DFDT_VIAJE	R
622	LSM_CONECTADO	R
623	CEM_1_CONECTADO	R
624	AEM_1_CONECTADO	R
625	APAGADO_BP	R
626	RETROALIMENTACIÓN DE RESTABLECIMIENTO DE ALARMA_BP	R
627	BP_J1939_ENG_COOLANT_PREHEAT_STATUS	R
628	J1939_ENGINE_WAIT_TO_START_LAMP_BP	R
629	SCR_LIMPIEZA_EN_HBT_DEBIDO_AL_CAMBIO_BP	R
630	ISUZU_NO_POWER_LAMP_BP	R
631	ISUZU_ESCAPE_MODE_LAMP_BP	R
632	ISUZU_SISTEMA_DE_ESCAPE_LÁMPARA_BP	R
633	REGENERACIÓN DEL DPF INHIBIDA DEBIDO AL CAMBIO DE BP	R
634	ESTADO DE INHIBICIÓN DE REGENERACIÓN DEL DPF DESDE CANBUS	R
635	FUGA_DE_EL_FILTRO_DE_COMBUSTIBLE_1_BP	R
636	FUGA_DE_FILTRO_DE_COMBUSTIBLE_2_BP	R
637	ALTA TEMPERATURA DE ESCAPE_BP	R
638	ENTRADA_DE_CONTACTO_1	R
639	ENTRADA_DE_CONTACTO_2	R
640	ENTRADA_DE_CONTACTO_3	R
641	ENTRADA_DE_CONTACTO_4	R
642	ENTRADA_DE_CONTACTO_5	R
643	ENTRADA_DE_CONTACTO_6	R

644	CONTACTO_INPUT_7	R
645	ENTRADA_DE_CONTACTO_8	R
646	ENTRADA_DE_CONTACTO_9	R
647	CONTACTO_ENTRADA_10	R
648	CONTACTO_INPUT_11	R
649	CONTACTO_ENTRADA_12	R
650	CONTACTO_INPUT_13	R
651	CONTACTO_INPUT_14	R
652	CONTACTO_INPUT_15	R
653	CONTACTO_INPUT_16	R
654	SALIDA_DE_RELÉ_1	R
655	SALIDA DE RELÉ 2	R
656	SALIDA DE RELÉ 3	R
657	SALIDA DE RELÉ 4	R
658	SALIDA DE RELÉ 5	R
659	SALIDA DE RELÉ 6	R
660	SALIDA DE RELÉ 7	R
661	SALIDA DE RELÉ 8	R
662	SALIDA DE RELÉ 9	R
663	SALIDA DE RELÉ 10	R
664	SALIDA_DE_RELÉ_11	R
665	SALIDA DE RELÉ 12	R
666	SALIDA DE RELÉ DE INICIO	R
667	SALIDA DE RELÉ EN EJECUCIÓN	R
668	SALIDA DE RELÉ DE PREARRANQUE	R
669	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_1	R
670	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO 2	R
671	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO 3	R
672	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO 4	R
673	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO 5	R
674	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_6	R
675	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_7	R
676	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_8	R
677	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_9	R
678	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_10	R
679	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_11	R
680	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_12	R
681	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_13	R
682	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_14	R
683	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_15	R
684	SALIDA DE RELÉ DE CONTROL LÓGICO_16	R
685	PREALARMA_PREALM_DE_SALIDA_DE_BIAS_AVR	R
686	LÍMITE DE PRODUCCIÓN DE SESGO GUBERNAMENTAL (PREALARM)	R
687	LSM_INTERGENSET_COMMS_FAIL	R
688	LSM_COMMS_FAILURE	R
689	ID_PERDIDO_PREALARM	R
690	ID_REPETIR_PREALARM	R
691	DUP_LSM_PREALARM	R
692	MD_HIGH_CHARGE_AIR_TEMP_ALARM_BIT	R
693	MD_ALTA_DE_TEMPERATURA_DE_ACEITE_MÍNICO_BIT	R
694	MD_HIGH_COOLANT_TEMP_ALARM_BIT	R
695	MD_LOW_AFTRCLR_COOL_LVL_ALM_BIT	R
696	MD_LOW_FUEL_DELIVERY_PRES_ALM_BIT	R
697	MD_LOW_OIL_PRESSURE_ALARM_BIT	R
698	MD_OVERSPEED_ALARM_BIT	R
699	MTU_COMBINED_RED_ALARM_BIT	R
700	BP_HIGH_ECU_SUPPLY_VOLTAGE_ALARM_BIT	R
701	BP_HI_PRESSURE_IN_1_PREALARM_BIT	R
702	BP_HI_PRESSURE_IN_2_PREALARM_BIT	R

703	BP_HI_TCOIL_1_PREALARM_BIT	R
704	BP_HI_TCOIL_2_PREALARM_BIT	R
705	BP_HI_TCOIL_3_PREALARM_BIT	R
706	BP_HI_T_AMBIENT_PREALARM_BIT	R
707	MD_TEST_OVRSPD_ACTIVE_PALARM_BIT	R
708	MD_HI_FUEL_FILTER_DIFF_PRESSURE_PALARM_BIT	R
709	MD_HIGH_ECU_TEMP_PREALARM_BIT	R
710	MD_HIGH_OIL_TEMP_PREALARM_BIT	R
711	MD_HIGH_INTERCLR_TEMP_PREALM_BIT	R
712	MD_HIGH_CHARGE_AIR_TMP_PREALM_BIT	R
713	MD_HIGH_COOLANT_TMP_PREALM_BIT	R
714	MD_SHUTDOWN_OVERRIDE_PREALM_BIT	R
715	MD_HIGH_FUEL_RAIL_PRES_PREALM_BIT	R
716	MD_LOW_FUEL_RAIL_PRES_PREALM_BIT	R
717	MD_LOW_COOLANT_LEVEL_PREALM_BIT	R
718	MD_LOW_CHARGE_AIR_PRES_PREALM_BIT	R
719	MD_LOW_FUEL_DELIVERY_PRES_PREALM_BIT	R
720	MD_LOW_OIL_PRESSURE_PREALARM_BIT	R
721	MD_COMBINED_YELLOW_PREALARM_BIT	R
722	BP_ECU_FAULTY_PREALARM_BIT	R
723	BP_SPEED_DEMAND_FAIL_PREALARM_BIT	R
724	BP_LOW_VOLTAGE_SUPPLY_PREALARM_BIT	R
725	BP_HIGH_VOLTAGE_SUPPLY_PREALARM_BIT	R
726	BP_ENGINE_SPEED_TOO_LOW_PREALARM_BIT	R
727	BP_LOW_ECU_SUPPLY_VOLTAGE_PREALARM_BIT	R
728	BP_ALTA_TEMPERATURA_DE_EXPASO_A_PREALARM_BIT	R
729	BP_HIGH_EXHAUST_TEMP_B_PREALARM_BIT	R
730	BP_HIGH_FUEL_TEMP_PREALARM_BIT	R
731	BP_LOW_CHARGE_AIR_COOLANT_LEVEL_PREALARM_BIT	R
732	BP_PRIMING_FAULT_PREALARM_BIT	R
733	BP_START_SPEED_LOW_PREALARM_BIT	R
734	BP_RUNUP_SPEED_LOW_PREALARM_BIT	R
735	BP_IDLE_SPEED_LOW_PREALARM_BIT	R
736	BP_T_ALTERNATOR_WIRING_PREALARM_BIT	R
737	BP_HI_DAY_TANK_LEVEL_PREALARM_BIT	R
738	BP_LOW_DAY_TANK_LEVEL_PREALARM_BIT	R
739	BP_HIGH_STORAGE_TANK_LEVEL_PREALARM_BIT	R
740	BP_LOW_STORAGE_TANK_LEVEL_PREALARM_BIT	R
741	BP_ECU_OVERRIDE_FEEDBACK_STATUS_BIT	R
742	BP_EXTERNAL_STOP_ACTIVE_STATUS_BIT	R
743	BP_SPEED_DEMAND_FAIL_MODE_STATUS_BIT	R
744	BP_SPEED_INC_FEEDBACK_STATUS_BIT	R
745	BP_SPEED_DEC_FEEDBACK_STATUS_BIT	R
746	BP_ENGINE_RUNNING_STATUS_BIT	R
747	BP_CYLINDER_CUTOFF_STATUS_BIT	R
748	BP_LOAD_GEN_ON_STATUS_BIT	R
749	BP_PREHEAT_TEMP_NOT_REACHED_STATUS_BIT	R
750	BP_CAN_MODE_FEEDBACK_STATUS_BIT	R
751	BP_PRIMING_PUMP_ON_STATUS_BIT	R
752	ADEC_MCS5_SHUTDOWN_FEEDBACK_BIT	R
753	PREALARMA DE TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE	R
754	PREALARMA DE BAJA PRESIÓN DE ACEITE	R
755	PREALARMA DE NIVEL BAJO DE COMBUSTIBLE	R
756	PREALARMA DE BAJA TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE	R
757	PREALARMA DE BATERÍA DE BATERÍA BAJA	R
758	PREALARMA DE BATERÍA DÉBIL	R
759	PREALARMA DE SOBRETENSIÓN DE LA BATERÍA	R
760	PREALARMA DE INTERVALO DE MANTENIMIENTO	R
761	PÉRDIDA DE PREALARMA DE COMUNICACIÓN DE LA ECU	R

762	DIAGNOSTIC_TROUBLE_CODE_PREALARM	R
763	PREALARMA DEL MOTOR_KW_SOBRECARGA1	R
764	PÉRDIDA DE COMUNICACIÓN DEL MÓDULO REMOTO	R
765	PREALARMA DE NIVEL ALTO DE COMBUSTIBLE	R
766	GEN_BREAKER_SYNC_FAIL	R
767	GEN_BREAKER_FAIL_TO_CLOSE	R
768	GEN_BREAKER_FAIL_TO_OPEN	R
769	FALLO DE SINCRONIZACIÓN DEL INTERRUPTOR PRINCIPAL	R
770	EL INTERRUPTOR PRINCIPAL NO SE CIERRA	R
771	EL INTERRUPTOR PRINCIPAL NO SE ABRE	R
772	PREALARMA DE NIVEL BAJO DE REFRIGERANTE	R
773	PREALARMA DE FALLO DE CARGA DE BATERÍA	R
774	PREALARMA DE DETECCIÓN DE FUGAS DE COMBUSTIBLE	R
775	MPU_FAIL_PREALARM	R
776	PREALARMA DEL MOTOR_KW_SOBRECARGA2	R
777	PREALARMA DEL MOTOR_KW_SOBRECARGA3	R
778	BIT DE PREALARMA DE FUGA DEL FILTRO DE COMBUSTIBLE 1	R
779	BIT DE PREALARMA DE FUGA DEL FILTRO DE COMBUSTIBLE 2	R
780	PREALARMA GLOBAL	R
781	PREALARMA DE FALLO DE SUMA DE VERIFICACIÓN	R
782	FALLO DE LECTURA DE SERIALFLASH	R
783	ADVERTENCIA DE INDUCCIÓN DE EGR	R
784	NIVEL DE INDUCCIÓN DE EGR BAJO	R
785	INDUCCIÓN DE EGR GRAVE	R
786	ISUZU_SCR_PURGE_PREALARM	R
787	ISUZU_SCR_FORCED_PURGE_PREALARM	R
788	PREALARMA DE ERROR DEL SISTEMA DE ESCAPE	R
789	PREALARMA DEL MODO DE ESCAPE	R
790	PREALARMA DE SOLICITUD DE PURGA FORZADA DE LA HERRAMIENTA DE SERVICIO ISUZU	R
791	PREALARMA DE SOLICITUD DE PURGA FORZADA DE ISUZU	R
792	ISUZU_DEF_LOW_REFILL_DEF_PREALARM	R
793	ISUZU_DEF_LOW_REFILL_DEF_ALARM	R
794	LOW_DPF_TEMP_ADD_LOAD	R
795	CALEFACCIÓN PARA LA REGENERACIÓN DEL ESCAPE	R
796	MTU_FAULT_CODES_PREALARM	R
797	PREALARMA DE ERROR DEL CIRCUITO ATS	R
798	PREALARMA DE FALLO DEL SENSOR DE NIVEL DE FRÍO	R
799	PREALARMA DE FALLO DEL REMITENTE GLOBAL	R
800	REGENERACIÓN_NECESARIA_PREALARM_DE_NIVEL_BAJO	R
801	REGENERACIÓN_NECESARIA_NIVEL_MEDIANO_PREALARM	R
802	REGENERACIÓN_NECESARIA_PREALARM_DE_ALTO_NIVEL	R
803	PREALARMA CRÍTICA DE SOLIBRE	R
804	DPF_REGENERATE_REQUIRED_BP	R
805	DPF_REGENERATE_DISABLED_BP	R
806	BIT DE PREALARMA DE ALTA TEMPERATURA DE ESCAPE	R
807	DPF_SOOT_LEVEL_HIGH_LEAST_SEVERE_BP	R
808	DPF_SOOT_LEVEL_HIGH_MODERATELY_SEVERE_BP	R
809	DPF_SOOT_LEVEL_HIGH_MOST_SEVERE_BP	R
810	DEF_LOW_BP	R
811	DEF_EMPTY_BP	R
812	DEF_ENGINE_DERATE_BP	R
813	DEF_INDUCCIÓN_PRESEVERA_BP	R
814	DEF_INDUCCIÓN_SEVERA_PA	R
815	DEF_INDUCEMENT_OVERRIDE_BP	R
816	GEN_ROTACIÓN_INVERSA_PREALARM	R
817	PREALARMA DE ROTACIÓN INVERSA DEL AUTOBÚS	R
818	DEF_WARNING_BP	R
819	DEF_WARNING_LEVEL_2_BP	R

820	FALLO_DE_RETORNO_DE_PREVIA_PRINCIPAL	R
821	ALARMA DE NIVEL BAJO DE REFRIGERANTE DEL DTC	R
822	REGENERACIÓN DE ESCAPE ACTIVA	R
823	REGENERACIÓN_DE_EXTRACTO_FORCADA_POR_INTERRUPTOR_ACTIVADO	R
824	REGENERACIÓN DE ESCAPE FORZADA POR LA HERRAMIENTA DE SERVICIO ACTIVA	R
825	LÍMITE DE PAR	R
826	LÍMITE DE PAR_SEVERO	R
827	DEF_QUALITY_POOR_BP	R
828	DEF_CONSUMPTION_INCORRECT_BP	R
829	DEF_TAMPERING_BP	R
830	REGEN_CONFIRMATION_REQUIRED	R
831	REGENERACIÓN DETENIDA	R
832	REGENERACIÓN COMPLETADA	R
833	NO SE PUEDE REGENERAR DEBIDO A LA BAJA TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE	R
834	NO SE PUEDE REGENERAR DEBIDO A UN FALLO DE INTERBLOQUEO BP	R
835	NO SE PUEDE REGENERAR NO 50 HORAS DESDE LA ÚLTIMA REGENERACIÓN DE LA PA	R
836	PREVIOUS_DTC_EXISTS1	R
837	PREVIOUS_DTC_EXISTS2	R
838	PREVIOUS_DTC_EXISTS3	R
839	PREVIOUS_DTC_EXISTS4	R
840	PREVIOUS_DTC_EXISTS5	R
841	PREVIOUS_DTC_EXISTS6	R
842	PREVIOUS_DTC_EXISTS7	R
843	PREVIOUS_DTC_EXISTS8	R
844	PREVIOUS_DTC_EXISTS9	R
845	PREVIOUS_DTC_EXISTS10	R
846	PREVIOUS_DTC_EXISTS11	R
847	PREVIOUS_DTC_EXISTS12	R
848	PREVIOUS_DTC_EXISTS13	R
849	PREVIOUS_DTC_EXISTS14	R
850	PREVIOUS_DTC_EXISTS15	R
851	PREVIOUS_DTC_EXISTS16	R
852	ALARMA_CONFIGURABLE_17_DE_USUARIO	R
853	ALARMA_CONFIGURABLE_18_DE_USUARIO	R
854	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_19	R
855	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_20	R
856	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_21	R
857	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_22	R
858	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_23	R
859	ALARMA DE 24 HORAS CONFIGURABLE POR EL USUARIO	R
860	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_25	R
861	ALARMA_CONFIGURABLE_DE_USUARIO_26	R
862	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 17	R
863	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 18	R
864	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 19	R
865	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 20	R
866	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 21	R
867	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 22	R
868	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 23	R
869	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 24	R
870	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 25	R
871	PREALARMA CONFIGURABLE POR EL USUARIO 26	R
872	CONTACTO_INPUT_17	R
873	CONTACTO_INPUT_18	R
874	CONTACTO_INPUT_19	R

875	CONTACTO_INPUT_20	R
876	CONTACTO_INPUT_21	R
877	CONTACTO_INPUT_22	R
878	CONTACTO_INPUT_23	R
879	CONTACTO_INPUT_24	R
880	CONTACTO_ENTRADA_25	R
881	CONTACTO_ENTRADA_26	R
882	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_11	R
883	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_12	R
884	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_13	R
885	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_14	R
886	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_15	R
887	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_16	R
888	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_17	R
889	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_18	R
890	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_19	R
891	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_20	R
892	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_21	R
893	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_22	R
894	ENTRADA_DE_CONTACTO_REMOTO_23	R
895	ENTRADA DE CONTACTO REMOTO_24	R
896	SALIDA DE RELÉ 13	R
897	SALIDA DE RELÉ 14	R
898	SALIDA DE RELÉ 15	R
899	SALIDA DE RELÉ 16	R
900	SALIDA DE RELÉ 17	R
901	SALIDA DE RELÉ 18	R
902	SALIDA DE RELÉ 19	R
903	SALIDA DE RELÉ 20	R
904	SALIDA DE RELÉ 21	R
905	SALIDA DE RELÉ 22	R
906	SALIDA DE RELÉ 23	R
907	SALIDA DE RELÉ 24	R
908	SALIDA DE RELÉ 25	R
909	SALIDA DE RELÉ 26	R
910	SALIDA DE RELÉ 27	R
911	SALIDA DE RELÉ 28	R
912	SALIDA DE RELÉ 29	R
913	SALIDA DE RELÉ 30	R
914	SALIDA DE RELÉ 31	R
915	SALIDA DE RELÉ 32	R
916	SALIDA DE RELÉ 33	R
917	SALIDA DE RELÉ 34	R
918	SALIDA DE RELÉ 35	R
919	SALIDA DE RELÉ 36	R
920	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE VELOCIDAD	R
921	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE PRESIÓN DE ACEITE	R
922	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE TEMPERATURA DEL REFRIGERANTE	R
923	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE NIVEL DE COMBUSTIBLE	R
924	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE VOLTAJE	R
925	ESTADO DE FALLO DEL SENSOR DE NIVEL DE COOL	R
926	ESTADO DE FALLO DEL REMITENTE GLOBAL	R
927	EPS_SUMINISTRO_CARGA	R
928	ESTADO DE ANULACIÓN DE CONEXIÓN DE FASE ÚNICA	R
929	ESTADO DE ANULACIÓN DE SENSOR DE CA DE UNA SOLA FASE	R
930	ESTADO DE ENTRADA DE LÍNEA ALTO/BAJO	R
931	ESTADO DE ENTRADA DE ATS	R
932	ESTADO DE ANULACIÓN DE BATALLA	R
933	ESTADO DE ANULACIÓN DELTA EN TIERRA	R

934	ESTADO DEL INTERRUPTOR PRINCIPAL	R
935	ESTADO DEL GEN_BREAKER	R
936	AUTOBÚS MUERTO	R
937	BUS_ESTABLE	R
938	FALLO DEL AUTOBÚS	R
939	GEN_DEAD	R
940	GEN_ESTABLE	R
941	GEN_FAILED	R
942	ESTADO GLOBAL_LOW_REOLANT_NIVEL	R
943	ESTADO DE FALLO DE CARGA DE BATERÍA	R
944	ESTADO DE DETECCIÓN DE FUGAS DE COMBUSTIBLE	R
945	MOTOR EN MARCHA	R
946	TEMPORIZADOR DE ENFRIAMIENTO ACTIVO	R
947	VAR_MODE_ACTIVE_BP	R
948	PF_MODE_ACTIVE_BP	R
949	MODO APAGADO_ENFRIAMIENTO	R
950	RETARDO DE INICIO EXTERNO DESDE EL PLC	R
951	SOLICITUD DE ENFRIAMIENTO DESDE LA LÓGICA	R
952	SOLICITUD DE ENFRIAMIENTO Y PARADA DESDE LA LÓGICA	R
953	INICIO_RETARDO_OPCIÓN	R
954	ANULACIÓN DE FRECUENCIA ALTERNATIVA ACTIVA	R
955	REINICIAR_ACTIVO	R
956	ALARMA_SILENCIO_ACTIVADA	R
957	PRUEBA DE LÁMPARA_ACTIVA	R
958	SOLICITUD_INACTIVA	R
959	FALLO_DE_LA_PRINCIPAL_DEL_TEMPORIZADOR_DE_RETORNO_OPCIÓN _DESDE_LA_LÓGICA	R
960	REINICIO_DESDE_LA_LÓGICA	R
961	REINICIO DE VIAJE ACTIVO	R
962	TOMA_CARGA_ACTIVA	R
963	PRUEBA DE FALLO DE LA PRINCIPAL ACTIVA	R
964	PARALELO_A_PRINCIPAL	R
965	SINCRONIZACIÓN_ACTIVA	R
966	SYNC_VOLT_OK	R
967	FRECUENCIA DE SINCRONIZACIÓN CORRECTA	R
968	FASE DE SINCRONIZACIÓN CORRECTA	R
969	CIERRE_DEL_INTERRUPTOR_SINCIDENCIAL_OK	R
970	RETARDO_DE_REINICIO_ACTIVO	R
971	FALLO DE LA INSTALACIÓN PRINCIPAL: INHIBICIÓN DE LA TRANSFERENCIA DESDE EL PLC	R
972	INHIBIR EL FUNCIONAMIENTO DEL INTERRUPTOR AUTOMÁTICO DESDE EL PLC	R
973	ANULACIÓN DE TRANSACCIÓN CERRADA DESDE EL PLC	R
974	ESTADO DE ROTACIÓN_ADELANTA_GEN	R
975	ESTADO DE ROTACIÓN INVERSA DEL GENERADOR	R
976	ESTADO DE ROTACIÓN DEL AUTOBÚS HACIA ADELANTE	R
977	ESTADO DE ROTACIÓN INVERSA DEL AUTOBÚS	R
978	ANULACIÓN DE VOLTAJE ALTERNATIVO_1_BP	R
979	ANULACIÓN DE VOLTAJE ALTERNATIVO_2_BP	R
980	ANULACIÓN DE VOLTAJE ALTERNATIVO_3_BP	R
981	ANULACIÓN DE VOLTAJE ALTERNATIVO_4_BP	R
982	DGC_DPF_REGEN_INHIBIT_REQUEST	R
983	SOLICITUD DE REGENERACIÓN MANUAL DE DGC_DPF	R
984	ESTADO DE REGENERACIÓN_INTERBLOQUEO_DESDE_LA_ECU	R
985	EL MOTOR HA ESTADO FUNCIONANDO DIECIOCHO MINUTOS	R
986	ESTADO DE NIVEL BAJO DE COMBUSTIBLE	R
987	ATS_INPUT_MODE_IS_COMPLEMENTARY	R
988	ATS_NORMALMENTE_ABIERTO_ESTADO_DE_ENTRADA	R
989	ATS_NORMALMENTE_CERRADO_ESTADO_DE_ENTRADA	R

990	ALTERNATE_RATED_KW_1_SELECTED_FROM_LOGIC	R
991	ALTERNATE_RATED_KW_2_SELECTED_FROM_LOGIC	R
992	ALTERNATE_RATED_KW_3_SELECTED_FROM_LOGIC	R
993	ALTERNATE_RATED_KW_4_SELECTED_FROM_LOGIC	R
994	MOSTRAR SÍMBOLO DE DEFINICIÓN	R
995	MOSTRAR SÍMBOLO DE LA LUZ ÁMBAR DE ADVERTENCIA DEL MOTOR	R
996	MOSTRAR EL SÍMBOLO DE LA LUZ DE REVISIÓN DEL MOTOR	R
997	MOSTRAR EL SÍMBOLO DE LA LÁMPARA ROJA DE PARADA DEL MOTOR	R
998	MOSTRAR SÍMBOLO_DPF	R
999	MOSTRAR SÍMBOLO DE DPF INHIBIDO	R
1000	MOSTRAR SÍMBOLO DE TEMPERATURA DE ESCAPE ALTA	R
1001	MOSTRAR SÍMBOLO DE ESPERA PARA INICIAR	R
1002	MOSTRAR SÍMBOLO DE LÍMITE DE PAR	R
1003	MOSTRAR SÍMBOLO DE MAL FUNCIONAMIENTO DEL SISTEMA DE ESCAPE	R



Highland, Illinois USA
Tel: +1 618.654.2341
Fax: +1 618.654.2351
email: info@basler.com

Suzhou, P.R. China
Tel: +86 512.8227.2888
Fax: +86 512.8227.2887
email: chinainfo@basler.com