



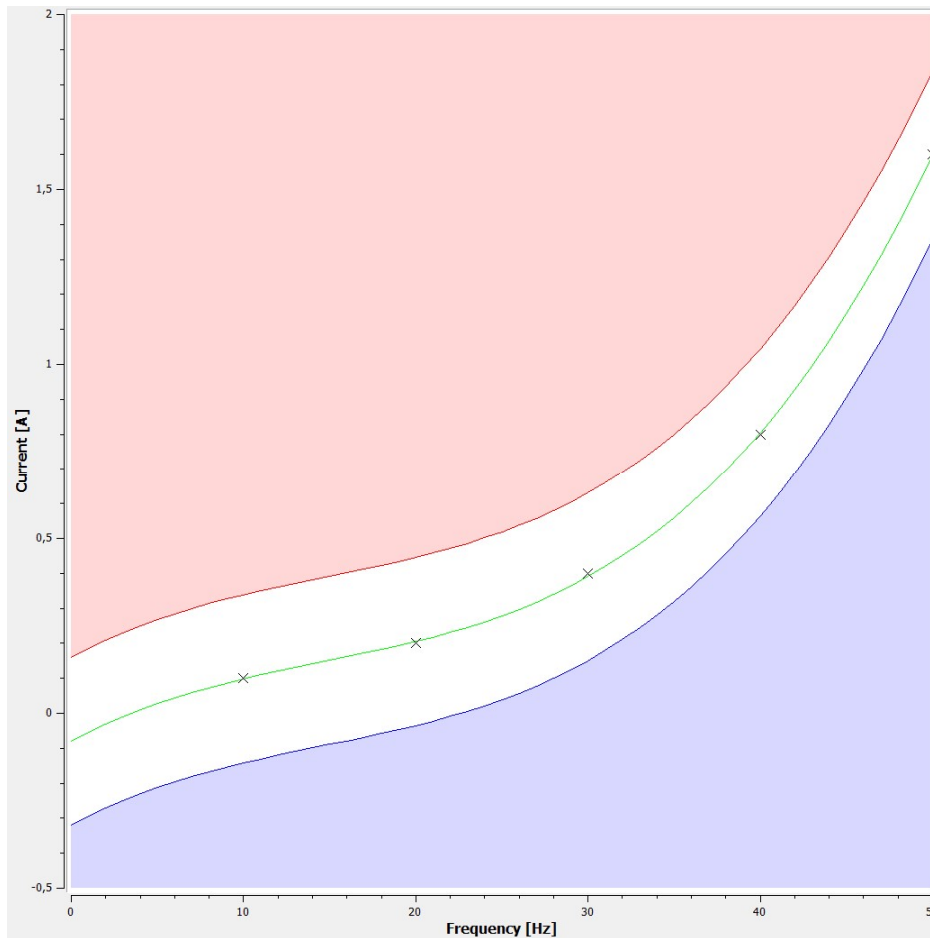
## Función monitor del estado **Bobinados motor**

- Habitualmente el fallo de aislamiento de un motor no se produce de manera subita, el fallo comienza al producirse un problema inicial al cortocircuitarse 2 bobinados del motor y a partir de este momento el fallo empieza a ser más predecible.
- La función analiza el patron de consumo de corriente, permitiendo detector un fallo en los bobinados de motor en una etapa inicial.
- Esta función no requiere ningún sensor externo



## Monitor de **Vibraciones**

- Esta función si requiere un sensor externo de vibraciones (4 .. 20 mA).
- Niveles umbral según ISO10816.
- Esta función se puede utilizar para detectar:
  - Desequilibrios y excentricidad de la carga
  - Desalineación entre el motor y carga
  - Resonancias mecánicas
  - Pérdida de la carga
- Se compara la vibración con la velocidad del motor y la medida previa en el mismo punto
- La función tal como está definida actualmente no permite detectar un fallo inicial en rodamientos. Para generar un espectro de vibración es necesario otro tipo de sensor, se prevé que esta función esté disponible más adelante.



## Monitor condiciones de Carga

- La función monitor de la curva de carga de la aplicación, permite detectar en que condiciones este perfil de carga se va fuera de rango, tanto por encima como por debajo del nivel base registrado inicialmente
- Esta función es útil en varias condiciones de funcionamiento detectando:
  - Obstrucción y suciedad de los filtros, rozamiento motor – desgaste elementos mecánicos bombas, defecto en algún impulsor
  - Fugas en sistemas de ventilación, condiciones de trabajo fuera de rango