



운전 지침서

# VLT<sup>®</sup> HVAC Basic Drive FC 101





## 차례

<b>1 소개</b>	3
1.1 운전 지침서의 용도	3
1.2 추가 리소스	3
1.3 문서 및 소프트웨어 버전	3
1.4 인증서 및 인증	3
1.5 폐기	4
<b>2 안전</b>	5
2.1 소개	5
2.2 공인 기사	5
2.3 안전	5
2.4 모터 쉼벌 보호	6
<b>3 설치</b>	7
3.1 기계적인 설치	7
3.1.1 옆면끼리 나란히 붙여서 설치	7
3.1.2 AC 드라이브 치수	8
3.2 전기적인 설치	11
3.2.1 IT 주전원	12
3.2.2 주전원 및 모터에 연결	13
3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기	19
3.2.4 EMC 규정에 따른 전기적인 설치	21
3.2.5 제어 단자	23
3.2.6 청각적 소음 또는 진동	24
<b>4 프로그래밍</b>	25
4.1 현장 제어 패널(LCP)	25
4.2 셋업 마법사	26
4.3 파라미터 목록	39
<b>5 경고 및 알람</b>	42
<b>6 사양</b>	44
6.1 주전원 공급	44
6.1.1 3x200–240 V AC	44
6.1.2 3x380–480 V AC	45
6.1.3 3x525–600 V AC	49
6.2 EMC 방사 시험 결과	50
6.3 특수 조건	51
6.3.1 주위 온도 및 스위칭 주파수에 따른 용량 감소	51
6.3.2 저기압 및 높은 고도에 따른 용량 감소	51

6.4 일반 기술 자료	51
6.4.1 주전원 공급 (L1, L2, L3)	51
6.4.2 모터 출력 (U, V, W)	51
6.4.3 케이블 길이 및 단면적	51
6.4.4 디지털 입력	52
6.4.5 아날로그 입력	52
6.4.6 아날로그 출력	52
6.4.7 디지털 출력	52
6.4.8 제어카드, RS485 직렬 통신	53
6.4.9 제어카드, 24V DC 출력	53
6.4.10 릴레이 출력	53
6.4.11 제어 카드, 10 V DC 출력	54
6.4.12 주위 조건	54
<b>인덱스</b>	<b>55</b>

# 1 소개

## 1.1 운전 지침서의 용도

운전 지침서는 AC 드라이브의 안전한 설치 및 작동에 관한 정보를 제공합니다.

운전 지침서는 공인 기사용입니다.

운전 지침서를 읽어 보고 이를 준수하여 AC 드라이브를 안전하면서도 전문적으로 사용하고 특히 안전 지침 및 일반 경고에 유의합니다. 이 운전 지침서를 항상 AC 드라이브와 가까운 곳에 보관합니다.

VLT®는 등록 상표입니다.

## 1.2 추가 리소스

- VLT® HVAC Basic Drive FC 101 *프로그래밍 지침서*는 프로그래밍 방법에 관한 정보와 자세한 파라미터 설명을 제공합니다.
- VLT® HVAC Basic Drive FC 101 *설계지침서*에는 AC 드라이브, 사용자 설계 및 어플리케이션에 관한 모든 기술 정보가 수록되어 있습니다. 옵션 및 액세스리 목록도 수록되어 있습니다.

기술 문서는 다음 홈페이지에서 전자 양식으로 확인할 수 있습니다. [www.danfoss.com/en/search/?filter=type%3Adocumentation](http://www.danfoss.com/en/search/?filter=type%3Adocumentation).

### MCT 10 셋업 소프트웨어 지원

다음 웹사이트에서 소프트웨어 다운로드 [www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/](http://www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/).

소프트웨어 설치 도중에 액세스 코드 81463800을 입력하여 FC 101 기능을 활성화합니다. FC 101 기능을 사용하는 데 라이선스 키는 필요하지 않습니다.

최신 소프트웨어에 AC 드라이브를 위한 최신 업데이트가 포함되어 있지 않을 수 있습니다. 최신 AC 드라이브 업데이트(\*.upd 파일 형식)는 현지 영업점에 문의하거나 다음 웹사이트에서 AC 드라이브 업데이트를 다운로드합니다. [www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/#Overview](http://www.danfoss.com/en/service-and-support/downloads/dds/vlt-motion-control-tool-mct-10/#Overview).

## 1.3 문서 및 소프트웨어 버전

운전 지침서는 정기적으로 검토 및 업데이트됩니다. 개선 관련 제안은 언제든지 환영합니다.

버전	비고	소프트웨어 버전
MG18AAxx	새로운 SW 및 HW 버전으로 인한 업데이트.	4.2x

소프트웨어 버전 4.0x 이상(2017년도 33주차 생산분 및 그 이후)부터 용량 22 kW (30 hp) 400 V IP20 이

하 및 18.5 kW (25 hp) 400 V IP54 이하의 AC 드라이브에 변속 방열판 냉각팬 기능이 구현됩니다. 이 기능에는 소프트웨어 및 하드웨어 업데이트가 필요하고 H1-H5 및 I2-I4 외함 사이즈에 대한 역호환성과 관련하여 제한이 있습니다. 제한사항은 표 1.1를 참조하십시오.

소프트웨어 호환성	구형 제어카드 (2017년도 33주차 생산분 또는 그 이전)	신형 제어카드 (2017년도 34주차 생산분 또는 그 이후)
구형 소프트웨어 (OSS 파일 버전 3.xx 이하)	예	아니오
신형 소프트웨어 (OSS 파일 버전 4.xx 이상)	아니오	예
하드웨어 호환성	구형 제어카드(2017년도 33주차 생산분 또는 그 이전)	신형 제어카드(2017년도 34주차 생산분 또는 그 이후)
구형 전원 카드 (2017년도 33주차 생산분 또는 그 이전)	예(소프트웨어 버전 3.xx 이하만)	예(반드시 소프트웨어를 버전 4.xx 이상으로 업데이트해야 함)
신형 전원 카드 (2017년도 34주차 생산분 또는 그 이후)	예(반드시 소프트웨어를 버전 3.xx 이하로 업데이트해야 하고 팬은 최고 속도로 지속 구동함)	예(소프트웨어 버전 4.xx 이상만)

표 1.1 소프트웨어 및 하드웨어 호환성

## 1.4 인증서 및 인증






인증서		IP20	IP54
EC 적합선 선언		✓	✓
UL 준수		✓	-
RCM		✓	✓
EAC		✓	✓
UkrSEPRO		✓	✓

표 1.2 인증서 및 인증

## 1

AC 드라이브는 UL 508C 썬덜 메모리 유지 요구사항을 준수합니다. 자세한 정보는 제품별 *설계지침서*의 *모터 썬덜 보호* 편을 참조하십시오.

## 1.5 폐기



전기 부품이 포함된 장비를 일반 생활 폐기물과 함께 처리해서는 안됩니다.  
해당 지역 법규 및 최신 법규에 따라 전기 및 전자 장비 폐기물과 함께 분리 처리해야 합니다.

## 2 안전

### 2.1 소개

본 문서에 사용된 기호는 다음과 같습니다.

#### **⚠경고**

사망 또는 중상으로 이어질 수 있는 잠재적으로 위험한 상황을 나타냅니다.

#### **⚠주의**

경상 또는 중등도 상해로 이어질 수 있는 잠재적으로 위험한 상황을 나타냅니다. 이는 또한 안전하지 않은 실제 상황을 알리는 데도 이용될 수 있습니다.

#### **주의 사항**

장비 또는 자산의 파손으로 이어질 수 있는 상황 등의 중요 정보를 나타냅니다.

### 2.2 공인 기사

AC 드라이브를 문제 없이 안전하게 운전하기 위해서는 올바르게 안정적인 운송, 보관, 설치, 운전 및 유지보수가 필요합니다. 본 장비의 설치 또는 운전은 공인 기사에게만 허용됩니다.

공인 기사는 교육받은 기사 중 해당 법률 및 규정에 따라 장비, 시스템 및 회로를 설치, 작동 및 유지보수하도록 승인된 기사로 정의됩니다. 또한 기사는 본 지침서에 수록된 지침 및 안전 조치에 익숙해야 합니다.

### 2.3 안전

#### **⚠경고**

##### 최고 전압

교류 주전원 입력, 직류 공급 또는 부하 공유에 연결될 때 AC 드라이브에 고전압이 발생합니다. 설치, 기동 및 유지보수를 공인 기사가 수행하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 반드시 공인 기사가 설치, 기동 및 유지보수를 수행해야 합니다.
- 서비스 또는 수리 작업을 수행하기 전에 적절한 전압 측정 장치를 사용하여 AC 드라이브에 전압이 남아 있지 않은지 확인합니다.

#### **⚠경고**

##### 의도하지 않은 기동

AC 드라이브가 교류 주전원, 직류 공급 또는 부하 공유에 연결되어 있는 경우, 모터는 언제든지 기동할 수 있습니다. 프로그래밍, 서비스 또는 수리 작업 중에 의도하지 않은 기동이 발생하면 사망, 중상 또는 장비나 자산의 파손으로 이어질 수 있습니다. 외부 스위치, 펄드 버스 명령, 현장 제어 패널(LCP)의 입력 지령 신호를 이용하거나 MCT 10 소프트웨어를 사용한 원격 운전을 통해서나 결합 조건 해결 후에 모터를 기동합니다.

의도하지 않은 모터 기동을 방지하려면:

- 주전원으로부터 AC 드라이브를 연결 해제합니다.
- 파라미터를 프로그래밍하기 전에 LCP의 [Off/Reset]를 누릅니다.
- 교류 주전원, 직류 공급 또는 부하 공유에 연결될 때 AC 드라이브가 완벽히 배선 및 조립되어 있는지 확인합니다.

#### **⚠경고**

##### 방전 시간

AC 드라이브에는 AC 드라이브에 전원이 인가되지 않더라도 충전이 유지될 수 있는 DC 링크 컨덴서가 포함되어 있습니다. 경고 LED 표시 램프가 꺼져 있더라도 최고 전압이 남아 있을 수 있습니다. 전원을 분리한 후 서비스 또는 수리를 진행하기 전까지 지정된 시간 동안 기다리지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 모터를 정지합니다.
- 교류 주전원 및 원격 DC 링크 전원 공급(배터리 백업장치, UPS 및 다른 AC 드라이브에 연결된 DC 링크 연결장치 포함)을 차단합니다.
- PM 모터를 차단하거나 구속시킵니다.
- 컨덴서가 완전히 방전될 때까지 기다립니다. 최소 대기 시간은 표 2.1에 명시되어 있습니다.
- 서비스 또는 수리 작업을 수행하기 전에 적절한 전압 측정 장치를 사용하여 컨덴서가 완전히 방전되었는지 확인합니다.

전압[V]	출력 범위 [kW(HP)]	최소 대기 시간(분)
3x200	0.25-3.7 (0.33-5)	4
3x200	5.5-11 (7-15)	15
3x400	0.37-7.5 (0.5-10)	4
3x400	11-90 (15-125)	15
3x600	2.2-7.5 (3-10)	4
3x600	11-90 (15-125)	15

표 2.1 방전 시간

**⚠경고****누설 전류 위험**

누설 전류가 3.5 mA를 초과합니다. AC 드라이브를 올바르게 접지하지 못하면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 공인 전기설치 인력이 장비를 올바르게 접지하게 합니다.

**⚠경고****장비 위험**

회전축 및 전기 장비에 접촉하면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 반드시 해당 교육을 받은 공인 기사가 설치, 기동 및 유지보수를 수행해야 합니다.
- 전기 작업 시에는 항상 국가 및 현지 전기 규정을 준수해야 합니다.
- 본 설명서의 절차를 따릅니다.

**⚠주의****내부 결함 위험**

AC 드라이브가 올바르게 닫혀 있지 않으면 AC 드라이브의 내부 결함 시 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 전원을 공급하기 전에 모든 안전 덮개가 제자리에 안전하게 고정되어 있는지 확인해야 합니다.

**2.4 모터 쉘 보호**

파라미터 1-90 모터 쉘 보호를 [4] ETR 트립 1 로 설정하여 모터 쉘 보호 기능을 활성화합니다.



### 3 설치

#### 3.1 기계적인 설치

##### 3.1.1 옆면끼리 나란히 붙여서 설치

AC 드라이브는 옆면끼리 나란히 붙여서 장착할 수 있으나 냉각을 위해 상단과 하단에 각각 여유 공간이 필요합니다.

사이즈	IP 클래스	출력 [kW (HP)]			상단/하단 여유 공간 [mm(in)]
		3x200-240 V	3x380-480 V	3x525-600 V	
H1	IP20	0.25-1.5 (0.33-2)	0.37-1.5 (0.5-2)	-	100 (4)
H2	IP20	2.2 (3)	2.2-4 (3-5)	-	100 (4)
H3	IP20	3.7 (5)	5.5-7.5 (7.5-10)	-	100 (4)
H4	IP20	5.5-7.5 (7.5-10)	11-15 (15-20)	-	100 (4)
H5	IP20	11 (15)	18.5-22 (25-30)	-	100 (4)
H6	IP20	15-18.5 (20-25)	30-45 (40-60)	18.5-30 (25-40)	200 (7.9)
H7	IP20	22-30 (30-40)	55-75 (70-100)	37-55 (50-70)	200 (7.9)
H8	IP20	37-45 (50-60)	90 (125)	75-90 (100-125)	225 (8.9)
H9	IP20	-	-	2.2-7.5 (3-10)	100 (4)
H10	IP20	-	-	11-15 (15-20)	200 (7.9)
I2	IP54	-	0.75-4.0 (1-5)	-	100 (4)
I3	IP54	-	5.5-7.5 (7.5-10)	-	100 (4)
I4	IP54	-	11-18.5 (15-25)	-	100 (4)
I6	IP54	-	22-37 (30-50)	-	200 (7.9)
I7	IP54	-	45-55 (60-70)	-	200 (7.9)
I8	IP54	-	75-90 (100-125)	-	225 (8.9)

표 3.1 냉각에 필요한 여유 공간

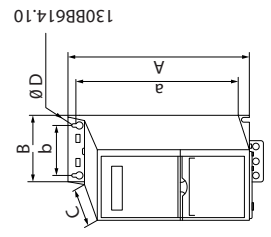
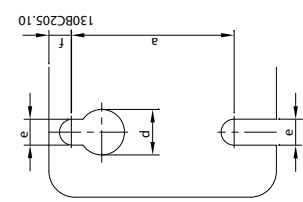
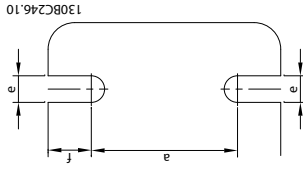
#### 주의 사항

IP21/Nema Type1 옵션 키트가 장착되어 있는 경우, 제품 사이에 50mm(2 in)의 간격이 필요합니다.

3.1.2 AC 드라이브 치수

외함	출력 [kW (HP)]			높이 [mm (in)]		너비 [mm(in)]		깊이 [mm(in)]	장착용 구멍 [mm(in)]				최대 중량 [kg (lb)]	
	사이즈	IP 클래스	3x200-240 V	3x380-480 V	3x525-600 V	A	A <sup>1)</sup>		a	B	b	C		d
			0.25-1.5 (0.33-2.0)	0.37-1.5 (0.5-2.0)	-	195 (7.7)	273 (10.7)	183 (7.2)	75 (3.0)	56 (2.2)	168 (6.6)	9 (0.35)	4.5 (0.18)	5.3 (0.21)
			2.2 (3.0)	2.2-4.0 (3.0-5.0)	-	227 (8.9)	303 (11.9)	212 (8.3)	90 (3.5)	65 (2.6)	190 (7.5)	11 (0.43)	5.5 (0.22)	7.4 (0.29)
			3.7 (5.0)	5.5-7.5 (7.5-10)	-	255 (10.0)	329 (13.0)	240 (9.4)	100 (3.9)	74 (2.9)	206 (8.1)	11 (0.43)	5.5 (0.22)	8.1 (0.32)
			5.5-7.5 (7.5-10)	11-15 (15-20)	-	296 (11.7)	359 (14.1)	275 (10.8)	135 (5.3)	105 (4.1)	241 (9.5)	12.6 (0.50)	7 (0.28)	8.4 (0.33)
			11 (15)	18.5-22 (25-30)	-	334 (13.1)	402 (15.8)	314 (12.4)	150 (5.9)	120 (4.7)	255 (10)	12.6 (0.50)	7 (0.28)	8.5 (0.33)
			15-18.5 (20-25)	30-45 (40-60)	18.5-30 (25-40)	518 (20.4)	595 (23.4)/635 (25), 45 kW	495 (19.5)	239 (9.4)	200 (7.9)	242 (9.5)	-	8.5 (0.33)	15 (0.6)
			22-30 (30-40)	55-75 (70-100)	37-55 (50-70)	550 (21.7)	630 (24.8)/690 (27.2), 75 kW	521 (20.5)	313 (12.3)	270 (10.6)	335 (13.2)	-	8.5 (0.33)	17 (0.67)
			37-45 (50-60)	90 (125)	75-90 (100-125)	660 (26)	800 (31.5)	631 (24.8)	375 (14.8)	330 (13)	335 (13.2)	-	8.5 (0.33)	17 (0.67)
			-	-	2.2-7.5 (3.0-10)	269 (10.6)	374 (14.7)	257 (10.1)	130 (5.1)	110 (4.3)	205 (8.0)	11 (0.43)	5.5 (0.22)	9 (0.35)
			-	-	11-15 (15-20)	399 (15.7)	419 (16.5)	380 (15)	165 (6.5)	140 (5.5)	248 (9.8)	12 (0.47)	6.8 (0.27)	7.5 (0.30)

1) 디커플링 플레이트 포함



외함	출력 [kW (HP)]		높이 [mm (in)]		너비 [mm(in)]		깊이 [mm(in)]	장착용 구멍 [mm(in)]			최대 중량 [kg (lb)]		
	3x200-240 V	3x380-480 V	A	A <sup>1)</sup>	a	B		b	C	d		e	f
130RB614.10	3x200-240 V	3x380-480 V	3x525-600 V	A	A <sup>1)</sup>	a	B	b	C	d	e	f	

130RB614.10

130BC205.10

130BC246.10

**주의 사항**  
 어플리케이션에 설치할 때는 제품의 위와 아래에 냉각을 위한 여유 공간을 확보합니다. 공기가 통할 수 있는 여유 공간 크기는 표 3.1에 나열되어 있습니다.

표 3.2 치수, 외함 사이즈 H1-H10

외형 사이즈	IP 클래스	출력 [kW (HP)]		높이 [mm (in)]		너비 [mm(in)]		깊이 [mm(in)]	장착용 구멍 [mm(in)]			최대 중량 kg (lb)		
		3x200-240 V	3x380-480 V	3x525-600 V	A	A <sup>1)</sup>	a		B	b	C		d	e
I2	IP54	-	0.75-4.0 (1.0-5.0)	-	332 (13.1)	-	318.5 (12.53)	115 (4.5)	74 (2.9)	225 (8.9)	11 (0.43)	5.5 (0.22)	9 (0.35)	5.3 (11.7)
I3	IP54	-	5.5-7.5 (7.5-10)	-	368 (14.5)	-	354 (13.9)	135 (5.3)	89 (3.5)	237 (9.3)	12 (0.47)	6.5 (0.26)	9.5 (0.37)	7.2 (15.9)
I4	IP54	-	11-18.5 (15-25)	-	476 (18.7)	-	460 (18.1)	180 (7.0)	133 (5.2)	290 (11.4)	12 (0.47)	6.5 (0.26)	9.5 (0.37)	13.8 (30.42)
I6	IP54	-	22-37 (30-50)	-	650 (25.6)	-	624 (24.6)	242 (9.5)	210 (8.3)	260 (10.2)	19 (0.75)	9 (0.35)	9 (0.35)	27 (59.5)
I7	IP54	-	45-55 (60-70)	-	680 (26.8)	-	648 (25.5)	308 (12.1)	272 (10.7)	310 (12.2)	19 (0.75)	9 (0.35)	9.8 (0.39)	45 (99.2)
I8	IP54	-	75-90 (100-125)	-	770 (30)	-	739 (29.1)	370 (14.6)	334 (13.2)	335 (13.2)	19 (0.75)	9 (0.35)	9.8 (0.39)	65 (143.3)

I) 더커플링 플레이트 포함  
치수는 실제 제품의 치수입니다.

**주의 사항**  
어플리케이션에 설치할 때는 제품의 위와 아래에 냉각을 위한 여유 공간을 확보합니다. 공기가 통할 수 있는 여유 공간 크기는 표 3.1에 나열되어 있습니다.

표 3.3 치수, 외형 사이즈 I2-I8

### 3.2 전기적인 설치

모든 배선은 케이블 단면적과 주위 온도에 관한 국제 및 국내 관련 규정을 준수해야 합니다. 구리 도체가 필요합니다. 75 °C (167 °F)가 권장됩니다.

출력 [kW (HP)]				조임강도 [Nm (in-lb)]					
외함 사이즈	IP 클래스	3x200-240 V	3x380-480 V	주전원	모터	직류 연결	제어 단자	접지	릴레이
H1	IP20	0.25-1.5 (0.33-2.0)	0.37-1.5 (0.5-2.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
H2	IP20	2.2 (3.0)	2.2-4.0 (3.0-5.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
H3	IP20	3.7 (5.0)	5.5-7.5 (7.5-10)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
H4	IP20	5.5-7.5 (7.5-10)	11-15 (15-20)	1.2 (11)	1.2 (11)	1.2 (11)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
H5	IP20	11 (15)	18.5-22 (25-30)	1.2 (11)	1.2 (11)	1.2 (11)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
H6	IP20	15-18.5 (20-25)	30-45 (40-60)	4.5 (40)	4.5 (40)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)
H7	IP20	22-30 (30-40)	55 (70)	10 (89)	10 (89)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)
H7	IP20	-	75 (100)	14 (124)	14 (124)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)
H8	IP20	37-45 (50-60)	90 (125)	24 (212) <sup>1)</sup>	24 (212) <sup>1)</sup>	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)

표 3.4 외함 사이즈 H1-H8, 3x200-240 V 및 3x380-480 V의 조임 강도

출력 [kW (HP)]			조임강도 [Nm (in-lb)]					
외함 사이즈	IP 클래스	3x380-480 V	주전원	모터	직류 연결	제어 단자	접지	릴레이
I2	IP54	0.75-4.0 (1.0-5.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
I3	IP54	5.5-7.5 (7.5-10)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
I4	IP54	11-18.5 (15-25)	1.4 (12)	0.8 (7.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)	0.8 (7.0)	0.5 (4.0)
I6	IP54	22-37 (30-50)	4.5 (40)	4.5 (40)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.6 (5.0)
I7	IP54	45-55 (60-70)	10 (89)	10 (89)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.6 (5.0)
I8	IP54	75-90 (100-125)	14 (124)/24 (212) <sup>2)</sup>	14 (124)/24 (212) <sup>2)</sup>	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.6 (5.0)

표 3.5 외함 사이즈 I2-I8의 조임 강도

출력 [kW (HP)]			조임강도 [Nm (in-lb)]					
외함 사이즈	IP 클래스	3x525-600 V	주전원	모터	직류 연결	제어 단자	접지	릴레이
H9	IP20	2.2-7.5 (3.0-10)	1.8 (16)	1.8 (16)	권장 안함	0.5 (4.0)	3 (27)	0.6 (5.0)
H10	IP20	11-15 (15-20)	1.8 (16)	1.8 (16)	권장 안함	0.5 (4.0)	3 (27)	0.6 (5.0)
H6	IP20	18.5-30 (25-40)	4.5 (40)	4.5 (40)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)
H7	IP20	37-55 (50-70)	10 (89)	10 (89)	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)
H8	IP20	75-90 (100-125)	14 (124)/24 (212) <sup>2)</sup>	14 (124)/24 (212) <sup>2)</sup>	-	0.5 (4.0)	3 (27)	0.5 (4.0)

표 3.6 외함 사이즈 H6-H10, 3x525-600 V의 조임 강도

- 1) 케이블 치수 >95 mm<sup>2</sup>
- 2) 케이블 치수 ≤95 mm<sup>2</sup>

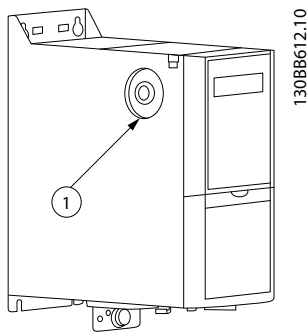
3.2.1 IT 주전원

**주의**

IT 주전원

별도의 주전원 소스(IT 주전원)에 설치한 경우, 주전원에 연결할 때 공급 전압이 440 V (3x380-480 V 제품)를 초과하지 않아야 합니다.

IP20, 200-240 V, 0.25-11 kW (0.33-15 hp) 및 380-480 V, IP20, 0.37-22 kW (0.5-30 hp) 제품의 경우 IT 그리드에서 AC 드라이브 측의 나사를 제거하여 RFI 스위치를 엽니다.

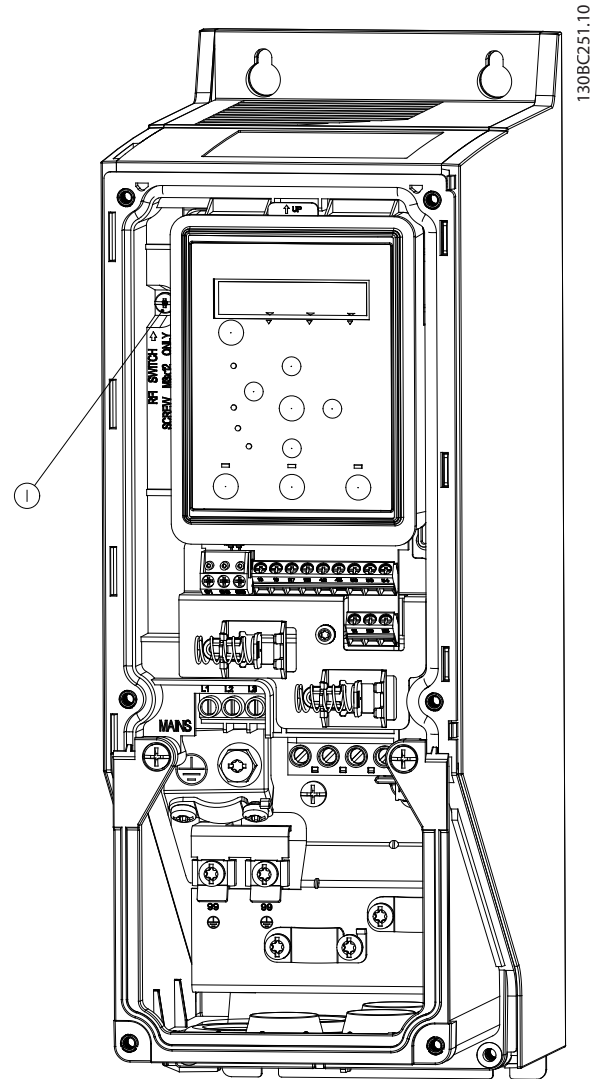


1	EMC 나사
---	--------

그림 3.1 IP20, 200-240 V, 0.25-11 kW (0.33-15 hp), IP20, 0.37-22 kW (0.5-30 hp), 380-480 V

400 V, 30-90 kW (40-125 hp) 및 600 V 제품의 경우 IT 주전원에서 운전 시 파라미터 14-50 RFI 필터를 [0] 꺼짐 로 설정합니다.

IP54, 400 V, 0.75-18.5 kW (1.0-25 hp) 제품의 경우, EMC 나사는 그림 3.2에서와 같이 AC 드라이브 내부에 있습니다.



1	EMC 나사
---	--------

그림 3.2 IP54, 400 V, 0.75-18.5 kW (1.0-25 hp)

**주의 사항**

다시 장착된 경우에는 M3x12 나사만 사용합니다.

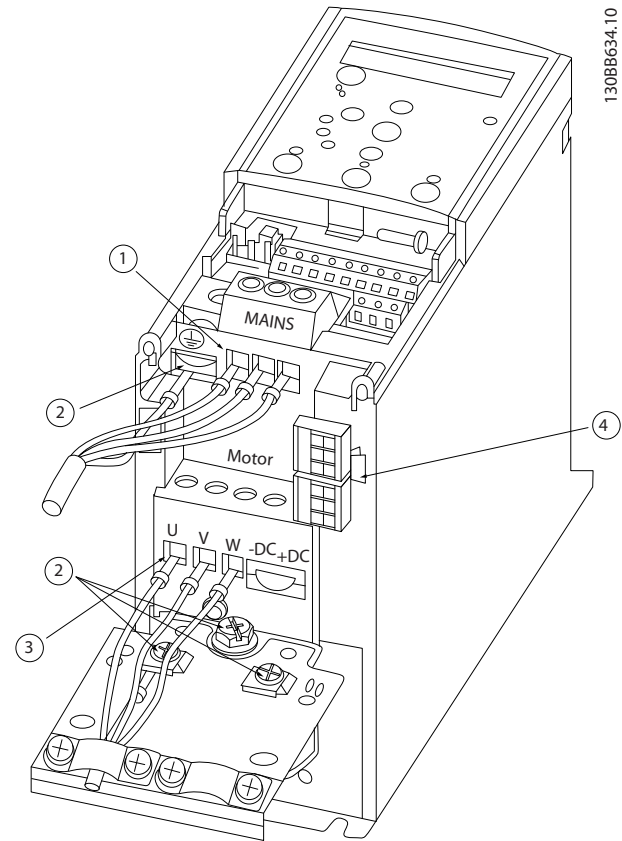
### 3.2.2 주전원 및 모터에 연결

AC 드라이브는 모든 표준형 3상 비동기 모터를 운전하도록 설계되어 있습니다. 케이블의 최대 단면적은 **장**을 6.4 일반 기술 자료를 참조하십시오.

- 차폐/보호된 모터 케이블을 사용하여 EMC 방사 사양을 준수하고 이 모터 케이블을 디커플링 플레이트와 모터에 모두 연결합니다.
- 모터 케이블의 길이를 가능한 짧게 하여 소음 수준과 누설 전류량을 최소화합니다.
- 디커플링 플레이트 장착에 관한 자세한 내용은 VLT® HVAC Basic Drive 디커플링 플레이트 **장착 지침서**를 참조하십시오.
- 또한 VLT® HVAC Basic Drive FC 101 **설계 지침서**의 EMC 규정에 따른 설치를 참조하십시오.

1. 접지선을 접지 단자에 장착합니다.
2. 모터를 단자 U, V 및 W에 연결하고 **장**을 3.2.1 전기적인 설치(일반적인 내용)에 명시된 조임 강도에 따라 나사를 조입니다.
3. 주전원 공급을 단자 L1, L2 및 L3에 연결하고 **장**을 3.2.1 전기적인 설치(일반적인 내용)에 명시된 조임 강도에 따라 나사를 조입니다.

외함 사이즈 H1-H5의 릴레이 및 단자

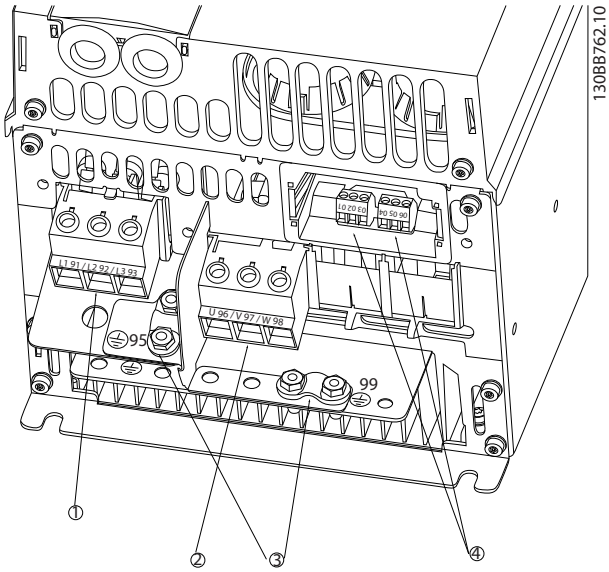


1	주전원
2	접지
3	모터
4	릴레이

그림 3.3 외함 사이즈 H1-H5  
 IP20, 200-240 V, 0.25-11 kW (0.33-15 hp)  
 IP20, 380-480 V, 0.37-22 kW (0.5-30 hp)

3

외함 사이즈 H6의 릴레이 및 단자

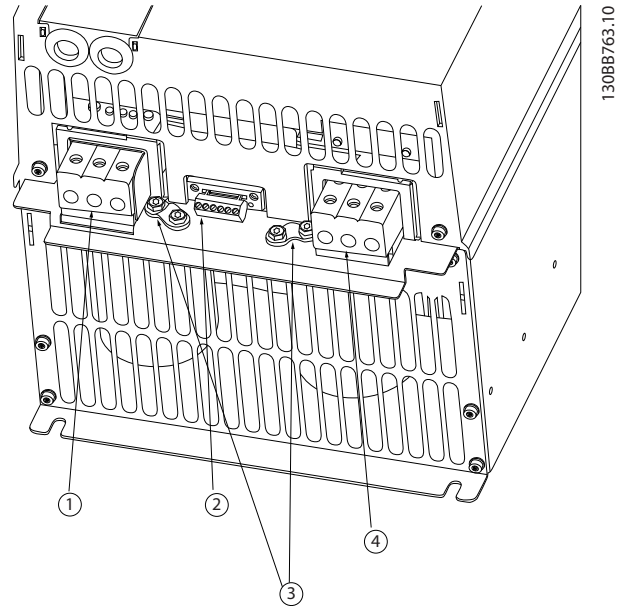


1	주전원
2	모터
3	접지
4	릴레이

그림 3.4 외함 사이즈 H6

IP20, 380-480 V, 30-45 kW (40-60 hp)  
 IP20, 200-240 V, 15-18.5 kW (20-25 hp)  
 IP20, 525-600 V, 22-30 kW (30-40 hp)

외함 사이즈 H7의 릴레이 및 단자



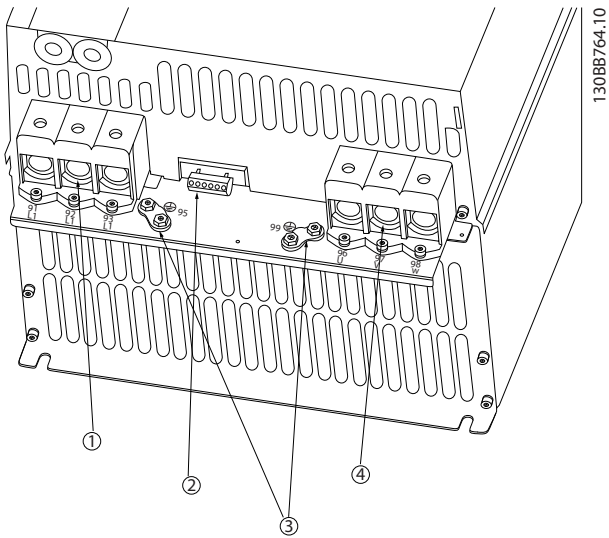
1	주전원
2	릴레이
3	접지
4	모터

그림 3.5 외함 사이즈 H7

IP20, 380-480 V, 55-75 kW (70-100 hp)  
 IP20, 200-240 V, 22-30 kW (30-40 hp)  
 IP20, 525-600 V, 45-55 kW (60-70 hp)



외함 사이즈 H8의 릴레이 및 단자



1	주전원
2	릴레이
3	접지
4	모터

그림 3.6 외함 사이즈 H8

IP20, 380-480 V, 90 kW (125 hp)  
 IP20, 200-240 V, 37-45 kW (50-60 hp)  
 IP20, 525-600 V, 75-90 kW (100-125 hp)

주전원 및 모터에 연결(외함 사이즈 H9)

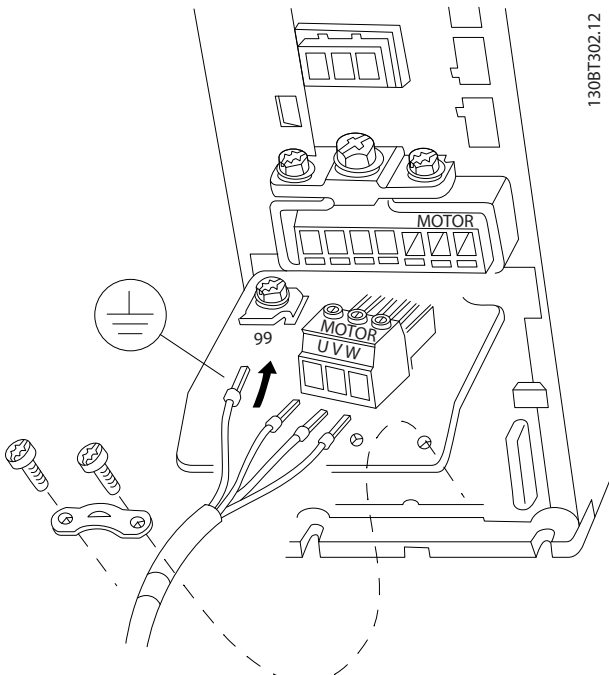


그림 3.7 모터에 AC 드라이브 연결, 외함 사이즈 H9  
 IP20, 600 V, 2.2-7.5 kW (3.0-10 hp)

다음 단계를 완료하여 외함 사이즈 H9의 주전원 케이블을 연결합니다. 장을 3.2.1 전기적인 설치(일반적인 내용에 설명된 조임 강도를 사용합니다).

1. 그림 3.8에서와 같이 마운팅 플레이트를 밀어 넣고 나사 2개를 조입니다.

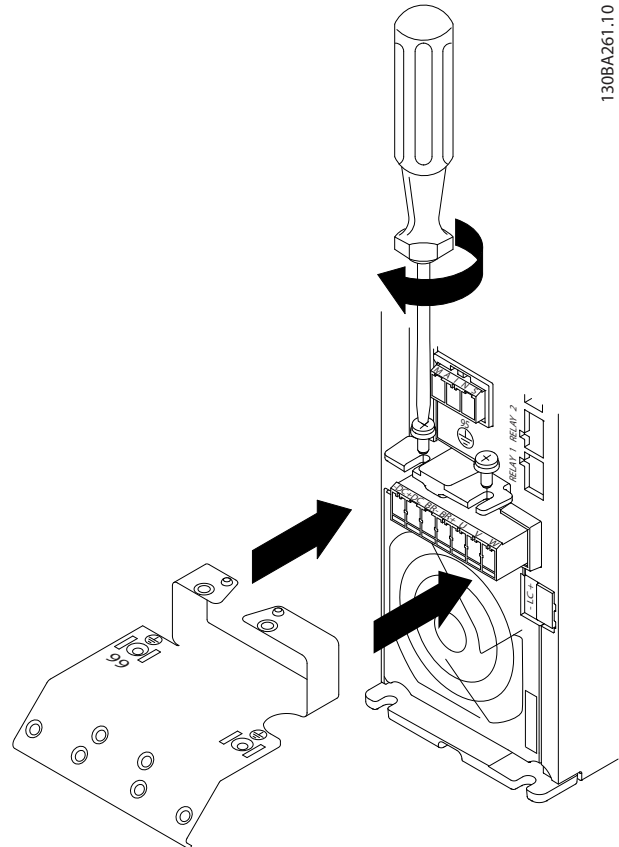


그림 3.8 마운팅 플레이트 장착

3

- 그림 3.9에서와 같이 접지 케이블을 장착합니다.

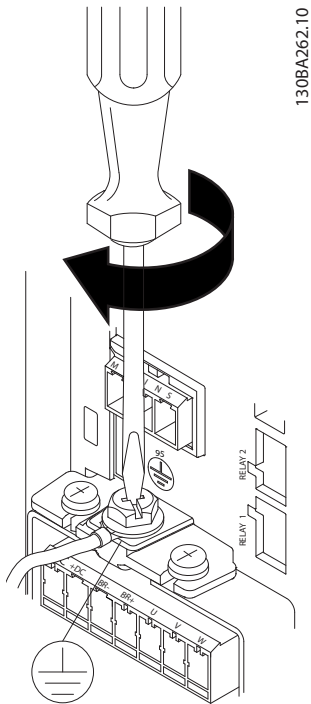


그림 3.9 접지 케이블 장착

- 그림 3.10에서와 같이 주전원 케이블을 주전원 플러그에 삽입하고 나사를 조입니다.

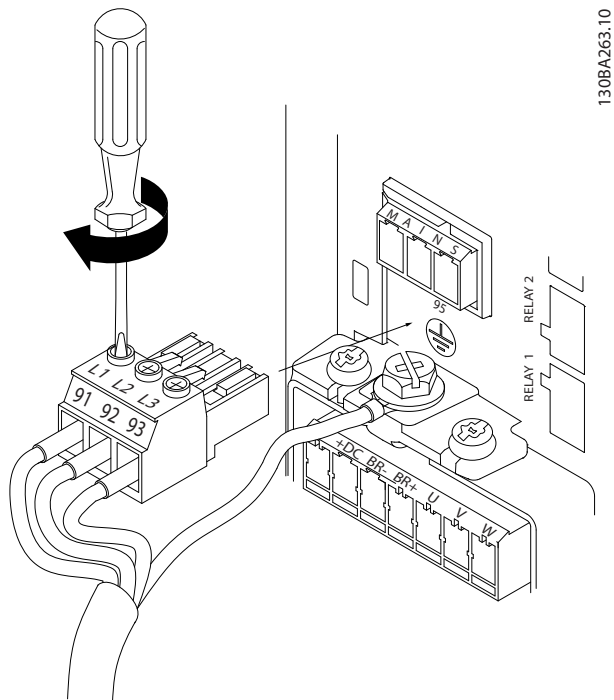


그림 3.10 주전원 플러그 장착

- 그림 3.11에서와 같이 주전원 케이블 전체에 걸쳐 지지용 브래킷을 장착하고 나사를 조입니다.

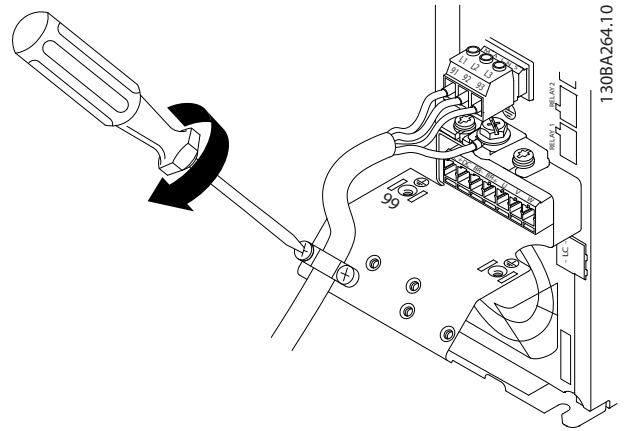


그림 3.11 지지용 브래킷 장착

외함 사이즈 H10의 릴레이 및 단자

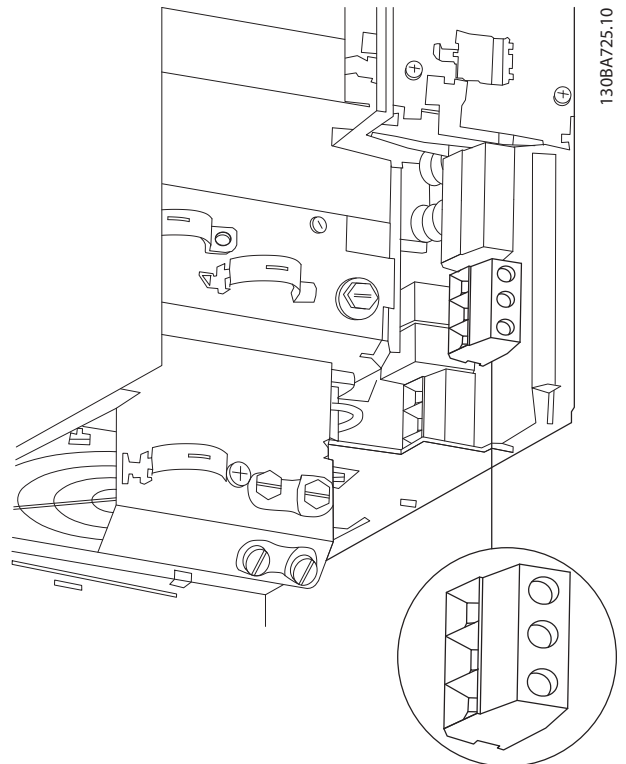
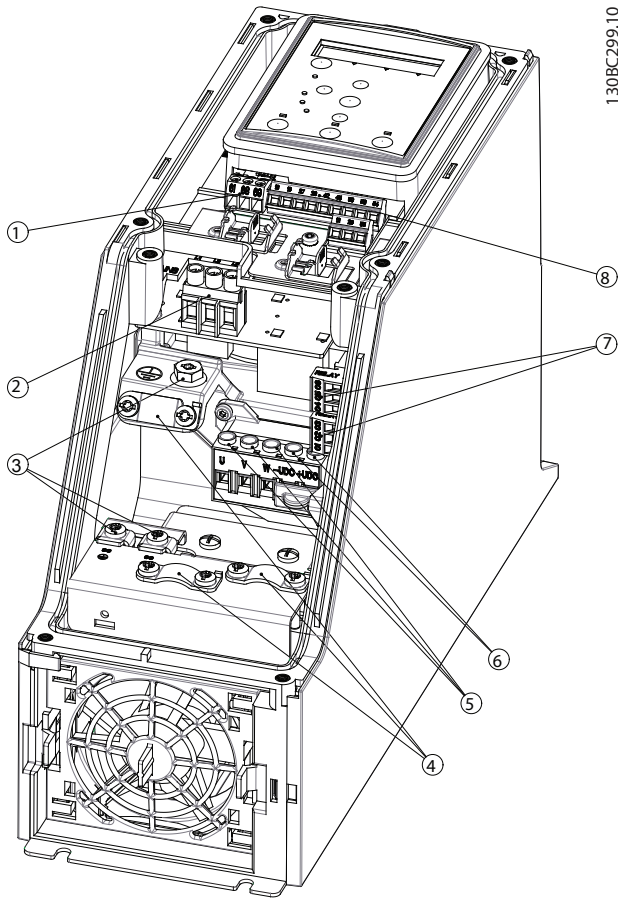


그림 3.12 외함 사이즈 H10  
IP20, 600 V, 11-15 kW (15-20 hp)

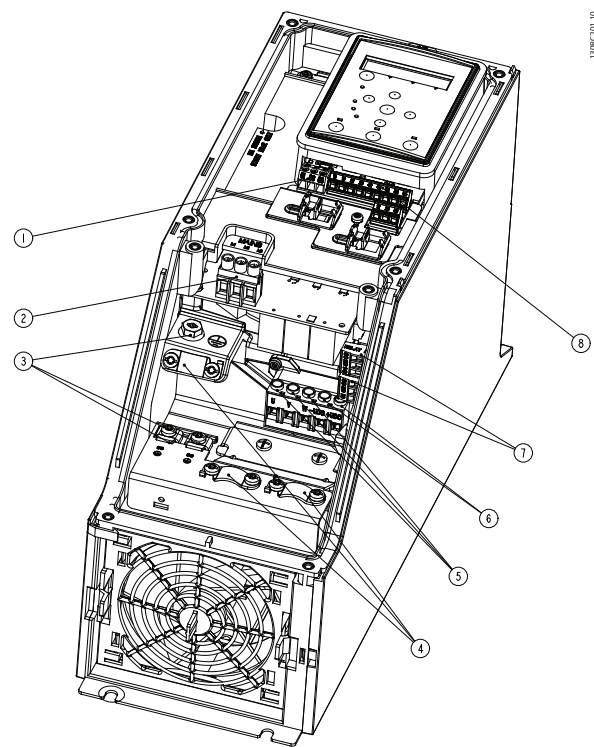
외함 사이즈 I2



1	RS485
2	주전원
3	접지
4	케이블 클램프
5	모터
6	UDC
7	릴레이
8	I/O

그림 3.13 외함 사이즈 I2  
IP54, 380-480 V, 0.75-4.0 kW (1.0-5.0 hp)

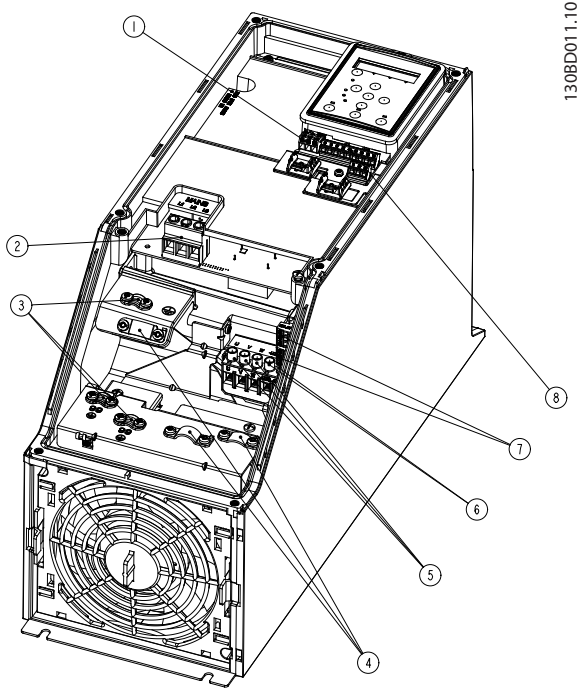
외함 사이즈 I3



1	RS485
2	주전원
3	접지
4	케이블 클램프
5	모터
6	UDC
7	릴레이
8	I/O

그림 3.14 외함 사이즈 I3  
IP54, 380-480 V, 5.5-7.5 kW (7.5-10 hp)

외함 사이즈 I4



1	RS485
2	주전원
3	접지
4	케이블 클램프
5	모터
6	UDC
7	릴레이
8	I/O

그림 3.15 외함 사이즈 I4  
IP54, 380-480 V, 0.75-4.0 kW (1.0-5.0 hp)

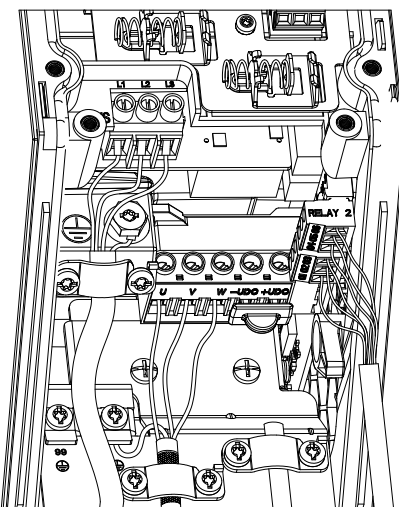


그림 3.16 IP54 외함 사이즈 I2, I3, I4

외함 사이즈 I6

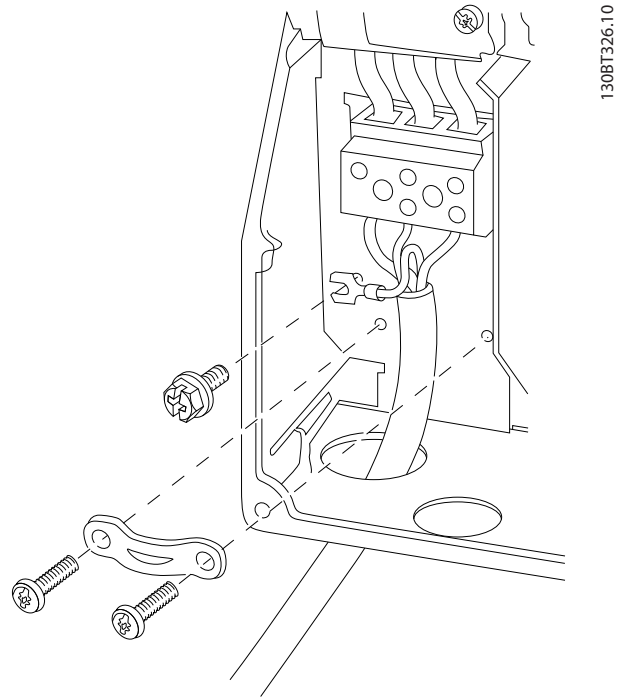


그림 3.17 주전원에 연결(외함 사이즈 I6)  
IP54, 380-480 V, 22-37 kW (30-50 hp)

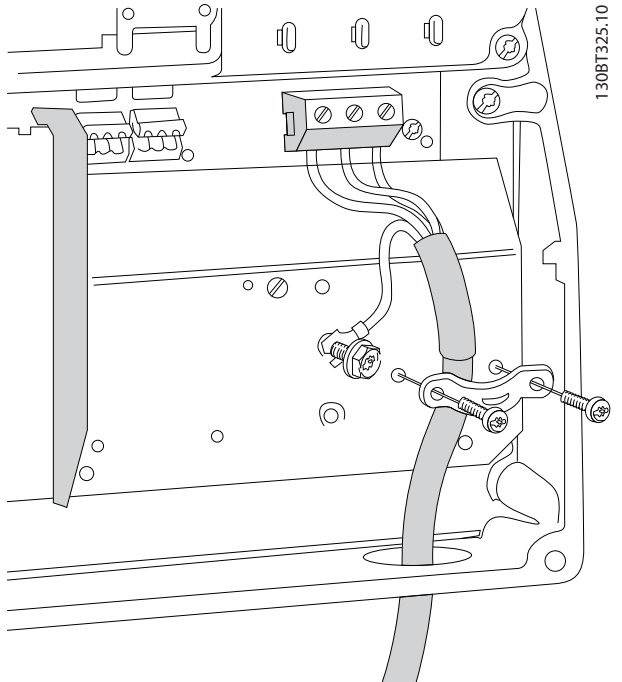
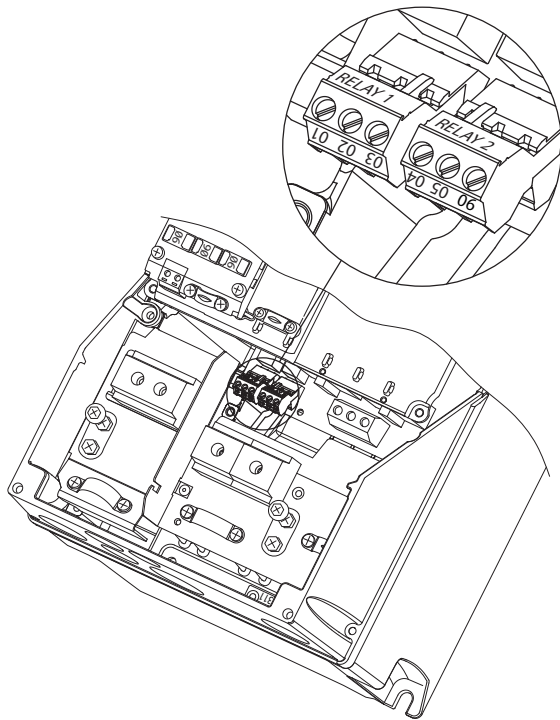


그림 3.18 모터에 연결(외함 사이즈 I6)  
IP54, 380-480 V, 22-37 kW (30-50 hp)



130BA215.10

그림 3.19 외함 사이즈 I6의 릴레이  
IP54, 380-480 V, 22-37 kW (30-50 hp)

외함 사이즈 I7, I8

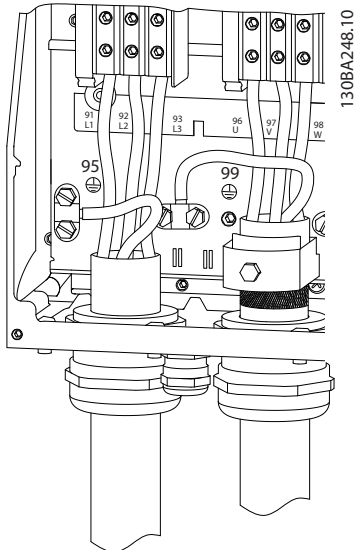


그림 3.20 외함 사이즈 I7, I8  
IP54, 380-480 V, 45-55 kW (60-70 hp)  
IP54, 380-480 V, 75-90 kW (100-125 hp)

### 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기

#### 분기 회로 보호

화재 예방을 위해 개폐기, 기계 등 설비의 모든 분기 회로를 단락 및 과전류로부터 보호합니다. 국제 및 국내 규정을 준수합니다.

#### 단락 회로 보호

덴포스는 장치에 내부 고장이 발생하거나 DC 링크에 단락이 발생하는 경우 표 3.7에 나열된 퓨즈 및 회로 차단기를 사용하여 서비스 기사 또는 다른 장비를 보호하라고 권장합니다. AC 드라이브는 모터에 단락이 발생한 경우 완벽한 단락 보호 기능을 제공합니다.

#### 과전류 보호

설비 케이블의 과열을 방지하려면 과부하로부터 보호해야 합니다. 과전류 보호 기능은 항상 현지 및 국제 규정에 따라 사용해야 합니다. 회로 차단기 및 퓨즈는 최대 100,000 A<sub>rms</sub>(대칭), 480V를 공급할 수 있는 회로를 보호하도록 설계되어야 합니다.

#### UL/비UL 준수

UL 또는 IEC 61800-5-1의 준수를 위해 표 3.7에 나열된 회로 차단기 또는 퓨즈를 사용합니다. 회로 차단기는 최대 10,000 A<sub>rms</sub>(대칭), 480V를 공급할 수 있는 회로를 보호하도록 설계되어야 합니다.

#### 주의 사항

보호 권장 사항을 준수하지 못하면 고장이 발생한 경우 AC 드라이브에 손상을 줄 수 있습니다.

출력 [kW (HP)]	회로 차단기		퓨즈						
	UL	비UL	UL				비UL		
			Bussmann 유형 RK5	Bussmann 유형 RK1	Bussmann 유형 J	Bussmann 유형 T		최대 퓨즈 유형 G	
<b>3x200-240 V IP20</b>									
0.25 (0.33)	-	-	FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
0.37 (0.5)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
0.75 (1.0)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
1.5 (2.0)			FRS-R-10	KTN-R10	JKS-10	JJN-10	10		
2.2 (3.0)			FRS-R-15	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	16		
3.7 (5.0)			FRS-R-25	KTN-R25	JKS-25	JJN-25	25		
5.5 (7.5)			FRS-R-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	50		
7.5 (10)			FRS-R-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	50		
11 (15)			FRS-R-80	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	65		
15 (20)			Cutler-Hammer EGE3100FFG	Moeller NZMB1- A125	FRS-R-100	KTN-R100	JKS-100	JJN-100	125
18.5 (25)	FRS-R-100	KTN-R100			JKS-100	JJN-100	125		
22 (30)	Cutler-Hammer JGE3150FFG	Moeller NZMB1- A160	FRS-R-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	160		
30 (40)			FRS-R-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	160		
37 (50)	Cutler-Hammer JGE3200FFG	Moeller NZMB1- A200	FRS-R-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	200		
45 (60)			FRS-R-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	200		
<b>3x380-480 V IP20</b>									
0.37 (0.5)	-	-	FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
0.75 (1.0)			FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
1.5 (2.0)			FRS-R-10	KTS-R10	JKS-10	JJS-10	10		
2.2 (3.0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
3.0 (4.0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
4.0 (5.0)			FRS-R-15	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	16		
5.5 (7.5)			FRS-R-25	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	25		
7.5 (10)			FRS-R-25	KTS-R25	JKS-25	JJS-25	25		
11 (15)			FRS-R-50	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	50		
15 (20)			FRS-R-50	KTS-R50	JKS-50	JJS-50	50		
18.5 (25)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	65		
22 (30)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	65		
30 (40)			Cutler-Hammer EGE3125FFG	Moeller NZMB1- A125	FRS-R-125	KTS-R125	JKS-R125	JJS-R125	80
37 (50)					FRS-R-125	KTS-R125	JKS-R125	JJS-R125	100
45 (60)	FRS-R-125	KTS-R125			JKS-R125	JJS-R125	125		
55 (70)	Cutler-Hammer JGE3200FFG	Moeller NZMB1- A200	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-R200	JJS-R200	150		
75 (100)			FRS-R-200	KTS-R200	JKS-R200	JJS-R200	200		
90 (125)	Cutler-Hammer JGE3250FFG	Moeller NZMB2- A250	FRS-R-250	KTS-R250	JKS-R250	JJS-R250	250		
<b>3x525-600 V IP20</b>									
2.2 (3.0)	-	-	FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
3.0 (4.0)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
3.7 (5.0)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
5.5 (7.5)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	20		
7.5 (10)			FRS-R-20	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	30		
11 (15)	-	-	FRS-R-30	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	35		
15 (20)			FRS-R-30	KTS-R30	JKS-30	JJS-30	35		
18.5 (25)	Cutler-Hammer EGE3080FFG	Cutler-Hammer EGE3080FFG	FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		
22 (30)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		
30 (40)			FRS-R-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	80		
37 (50)	Cutler-Hammer JGE3125FFG	Cutler-Hammer JGE3125FFG	FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125		
45 (60)			FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125		
55 (70)			FRS-R-125	KTS-R125	JKS-125	JJS-125	125		

	회로 차단기		퓨즈				
	UL	비UL	UL				비UL
출력 [kW (HP)]			Bussmann	Bussmann	Bussmann	Bussmann	최대 퓨즈
			유형 RK5	유형 RK1	유형 J	유형 T	유형 G
75 (100)	Cutler-Hammer JGE3200FAG	Cutler-Hammer JGE3200FAG	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	200
90 (125)		-	FRS-R-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	200
<b>3x380-480 V IP54</b>							
0.75 (1.0)	-	PKZM0-16	FRS-R-10	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	16
1.5 (2.0)		PKZM0-16	FRS-R-10	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	16
2.2 (3.0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
3.0 (4.0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
4.0 (5.0)		PKZM0-16	FRS-R-15	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	16
5.5 (7.5)		PKZM0-25	FRS-R-25	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	25
7.5 (10)		PKZM0-25	FRS-R-25	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	25
11 (15)		PKZM4-63	FRS-R-50	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	63
15 (20)		PKZM4-63	FRS-R-50	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	63
18.5 (25)		PKZM4-63	FRS-R-80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	63
22 (30)	Moeller NZMB1- A125	-	FRS-R-80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	125
30 (40)		-	FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	125
37 (50)		-	FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	125
45 (60)	Moeller NZMB2- A160	-	FRS-R-125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	160
55 (70)		-	FRS-R-200	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	160
75 (100)	Moeller NZMB2- A250	-	FRS-R-200	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	200
90 (125)		-	FRS-R-250	KTS-R-250	JKS-200	JJS-200	200

표 3.7 회로 차단기 및 퓨즈

### 3.2.4 EMC 규정에 따른 전기적인 설치

EMC 규정에 따른 전기적인 설치를 위해 준수해야 할 일반적인 사항:

- 차폐/보호된 모터 케이블과 차폐/보호된 제어 케이블만 사용합니다.
- 차폐선의 양단을 접지합니다.
- 차폐선 끝부분을 (돼지꼬리 모양으로) 꼬아서 설치하면 높은 주파수 대역에서 차폐 효과가 감소하게 되므로 절대 피하십시오. 제공된 케이블 클램프를 사용합니다.
- AC 드라이브와 PLC 접지 전위 간의 전위가 동일한지 확인합니다.
- 스타 와셔와 갈바닉 절연된 전도성 설치 플레이트를 사용합니다.

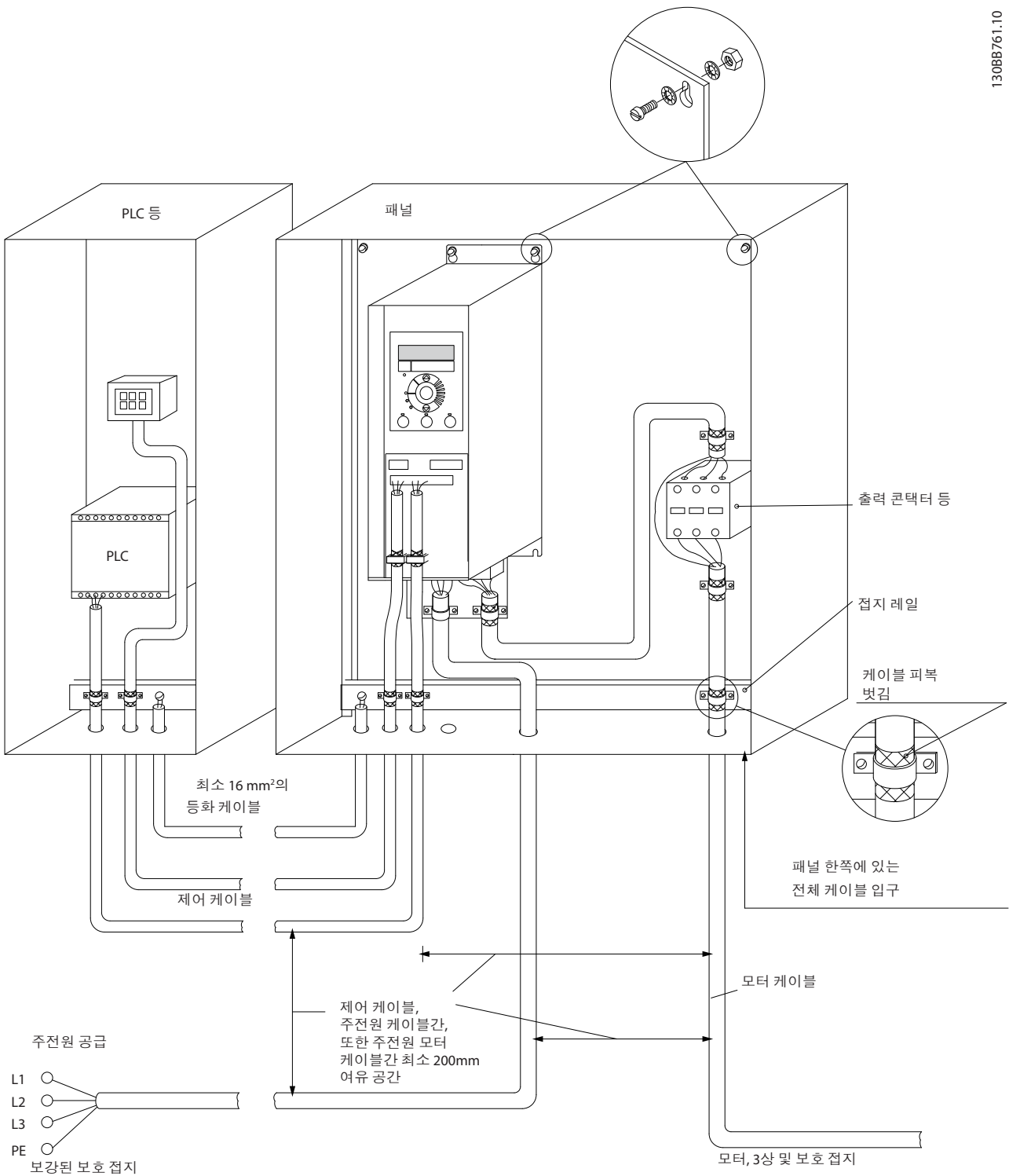


그림 3.21 EMC 규정에 따른 전기적인 설치



### 3.2.5 제어 단자

단자 덮개를 분리하여 제어 단자에 접근합니다.

그림 3.22에서와 같이 일자 드라이버를 사용하여 LCP 아래에 있는 단자 덮개의 잠금 레버를 아래로 누른 다음 단자 덮개를 분리합니다.

IP54 제품의 경우 전면 덮개를 분리한 후에 제어 단자에 접근할 수 있습니다.

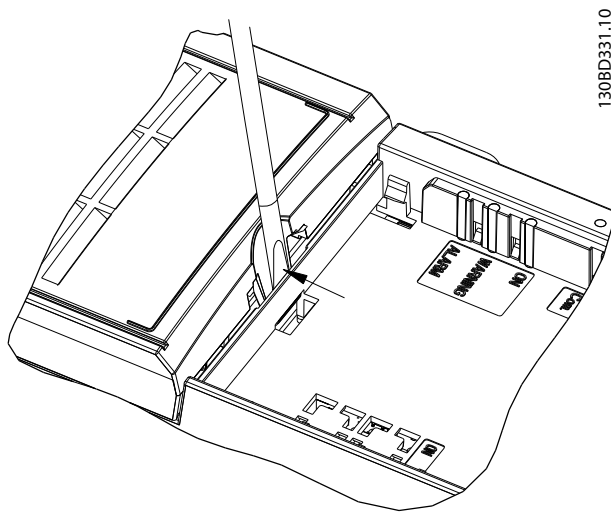


그림 3.22 단자 덮개 분리 방법

그림 3.23은 모든 AC 드라이브 제어 단자를 나타냅니다. 기동(단자 18) 및 단자 12-27과 아날로그 지령간 연결(단자 53 또는 54와 55)을 적용하면 AC 드라이브가 운전을 시작합니다.

단자 18, 19 및 27의 디지털 입력 모드는 *파라미터 5-00 디지털 입력 모드*에서 설정됩니다(기본값은 PNP). 디지털 입력 29 모드는 *파라미터 5-03 디지털 입력 29 모드*에서 설정됩니다(기본값은 PNP).

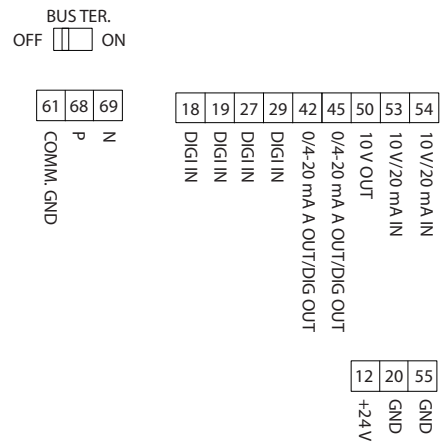


그림 3.23 제어 단자

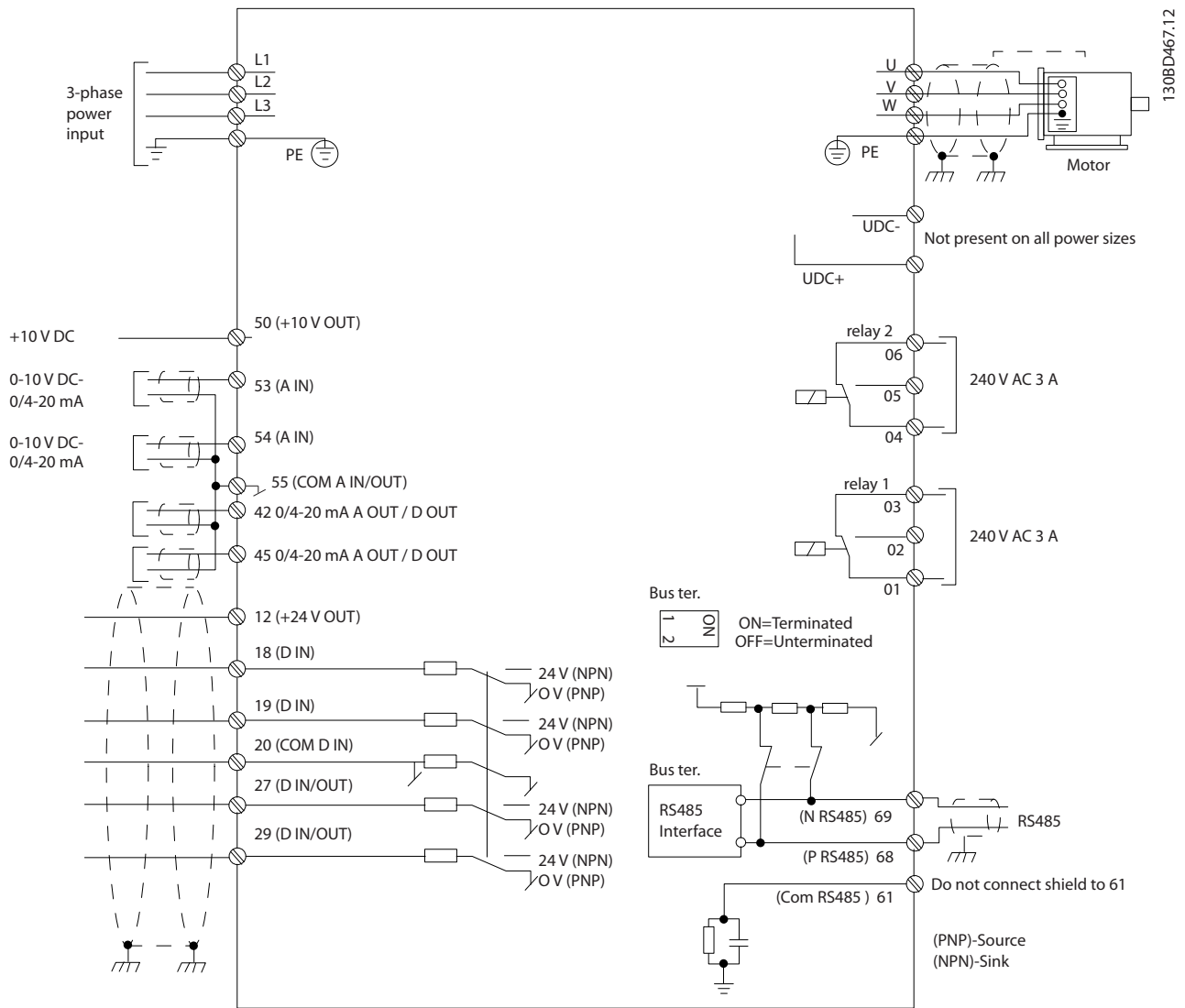


그림 3.24 기본 배선 요약

**주의 사항**

다음 제품의 UDC-와 UDC+ 에는 접근할 수 없습니다.

- IP20, 380-480 V, 30-90 kW (40-125 hp)
- IP20, 200-240 V, 15-45 kW (20-60 hp)
- IP20, 525-600 V, 2.2-90 kW (3.0-125 hp)
- IP54, 380-480 V, 22-90 kW (30-125 hp)

3.2.6 청각적 소음 또는 진동

모터 또는 장치가 모터(예컨대, 팬)에 의해 구동될 때, 특정 주파수에서 잡음 또는 진동이 발생하는 경우 다음의 파라미터 또는 파라미터 그룹을 구성하여 잡음 또는 진동을 줄이거나 없앱니다.

- 파라미터 그룹 4-6\* 속도 바이패스.
- 파라미터 14-03 과변조를 [0] 꺼짐으로 설정합니다.

- 스위칭 방식 및 스위칭 주파수 파라미터 그룹 14-0\* 인버터 스위칭.
- 파라미터 1-64 공진 제거.

## 4 프로그래밍

### 4.1 현장 제어 패널(LCP)

MCT 10 셋업 소프트웨어를 설치한 다음 RS485 공통 단자를 통해 LCP 또는 PC에서 AC 드라이브를 프로그래밍할 수 있습니다. 소프트웨어에 관한 자세한 내용은 [장 1.2 추가 리소스](#)를 참조하십시오.

LCP는 4가지 기능별 섹션으로 나뉘어집니다.

- A. 표시창
- B. 메뉴 키
- C. 검색 키 및 표시등
- D. 운전 키 및 표시등

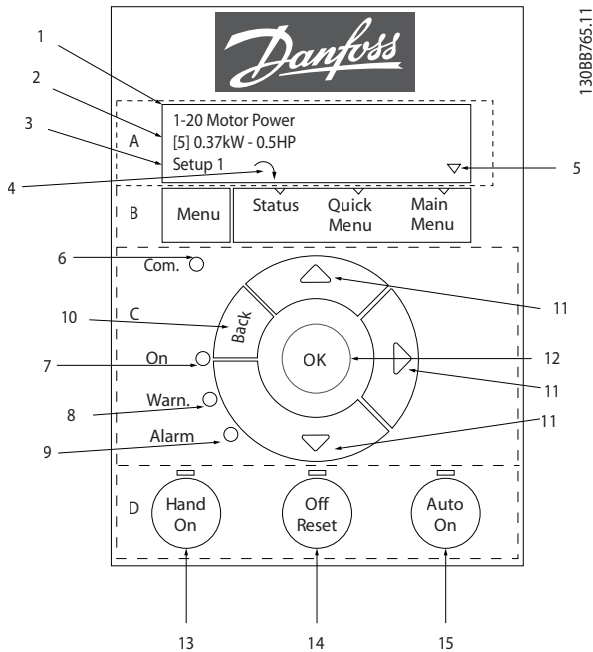


그림 4.1 현장 제어 패널(LCP)

#### A. 표시창

LCD 표시창에는 조명이 적용되었으며 영숫자로 2줄이 표시됩니다. 모든 데이터가 LCP에 표시됩니다.

그림 4.1는 표시창에서 읽을 수 있는 정보를 설명합니다.

1	파라미터 번호 및 이름
2	파라미터 값
3	셋업 번호는 활성 셋업과 설정 셋업을 표시합니다. 만일 동일한 셋업이 활성 셋업과 수정 셋업의 역할을 모두 수행하는 경우, 하나의 셋업 번호만 표시됩니다(공장 설정값). 활성 셋업과 설정 셋업이 서로 다른 경우에는 두 번호가 모두 표시창에 표시됩니다(셋업 12). 이 때, 점멸하는 번호가 수정 셋업입니다.
4	모터 회전 방향은 표시창 왼쪽 하단에 표시되며 작은 화살표가 시계방향 또는 반시계방향을 가리키고 있습니다.
5	LCP가 상태, 단축 메뉴 또는 주 메뉴에 있을 때는 삼각형이 나타납니다.

표 4.1 그림 4.1에 대한 범례, Part I

#### B. 메뉴 키

[Menu]를 눌러 상태, 단축 메뉴 또는 주 메뉴를 선택합니다.

#### C. 검색 키 및 표시등

6	통신 LED: 버스통신이 통신 중일 때 점멸합니다.
7	녹색 LED/On: 제어부가 올바르게 동작하고 있음을 의미합니다.
8	황색 LED/경고: 경고 메시지를 의미합니다.
9	적색 LED 점멸/알람: 알람을 의미합니다.
10	[Back]: 검색 내용의 이전 단계 또는 이전 수준으로 이동할 때 사용합니다.
11	[▲] [▼] [▶]: 다른 파라미터 그룹 및 다른 파라미터를 검색하거나 파라미터의 각종 항목을 검색할 때 사용합니다. 현장 지령을 설정할 때에도 사용할 수 있습니다.
12	[OK]: 파라미터를 선택할 때 또는 파라미터 설정의 변경을 저장할 때 사용합니다.

표 4.2 그림 4.1에 대한 범례, Part II

#### D. 운전 키 및 표시등

	[Hand On]: 모터를 기동할 때 또는 LCP를 이용하여 현장에서 AC 드라이브를 제어할 때 사용합니다.
13	<b>주의 사항</b> [2] 코스팅 인버스는 파라미터 5-12 단자 27 디지털 입력의 초기 옵션입니다. 단자 27에 24V 공급이 없으면 [Hand On]이 모터를 기동하지 않습니다. 단자 12를 단자 27에 연결합니다.
14	[Off/Reset]: 모터를 정지(꺼짐)시키는 데 사용합니다. 알람 모드에서는 알람이 리셋됩니다.
15	[Auto On]: 제어 단자 또는 직렬 통신을 통해 AC 드라이브가 제어됩니다.

표 4.3 그림 4.1에 대한 범례, Part III

## 4.2 셋업 마법사

내장된 마법사 메뉴는 개회로 어플리케이션 및 폐회로 어플리케이션과 빠른 모터 설정을 위해 명확하고 체계적인 방식으로 AC 드라이브 셋업을 통해 인스톨러를 안내해 줍니다.

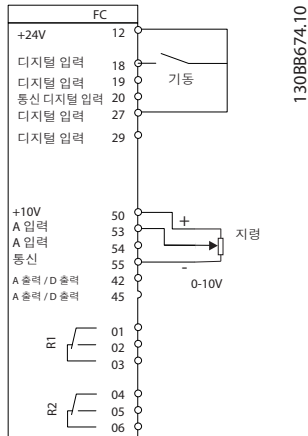


그림 4.2 AC 드라이브 배선

파라미터가 변경될 때까지 전원을 인가할 때마다 마법사가 나타납니다. 단축 메뉴를 통해 언제든지 마법사에 접근할 수 있습니다. [OK]를 눌러 마법사를 시작합니다. [Back]을 눌러 상태 보기로 되돌아갑니다.

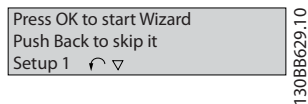


그림 4.3 마법사 시작/종료

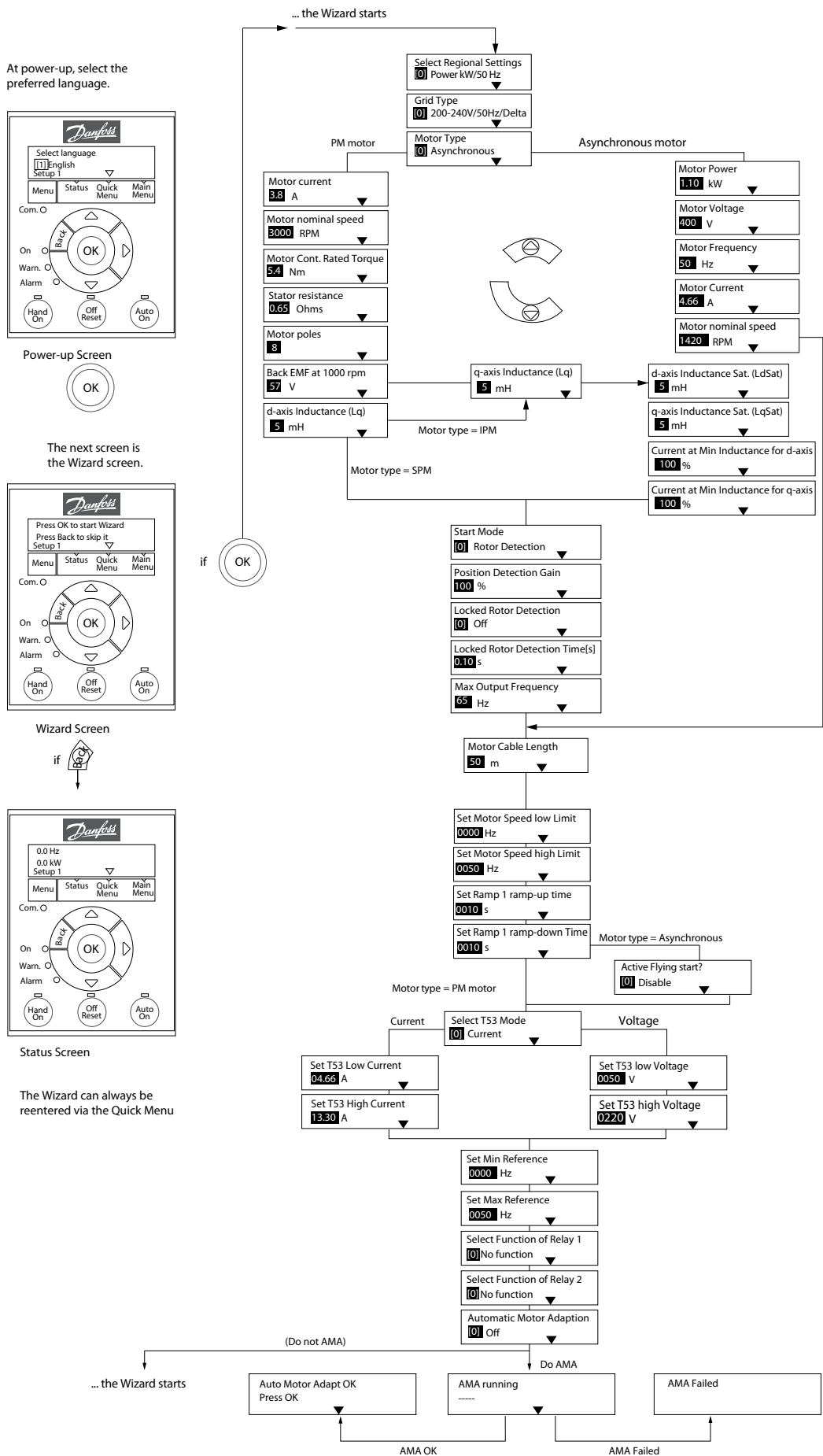


그림 4.4 개회로 어플리케이션용 셋업 마법사

개회로 어플리케이션용 셋업 마법사

파라미터	옵션	초기 설정	사용률
파라미터 0-03 지역 설정	[0] 국제 표준 [1] 북미	[0] 국제 표준	-
파라미터 0-06 그리드유형	[0] 200-240 V/50 Hz/TT 그리드 [1] 200-240 V/50 Hz/델 타 [2] 200-240 V/50 Hz [10] 380-440 V/50 Hz/TT 그리드 [11] 380-440 V/50 Hz/ 델타 [12] 380-440 V/50 Hz [20] 440-480 V/50 Hz/TT 그리드 [21] 440-480 V/50 Hz/ 델타 [22] 440-480 V/50 Hz [30] 525-600 V/50 Hz/TT 그리드 [31] 525-600 V/50 Hz/ 델타 [32] 525-600 V/50 Hz [100] 200-240 V/60 Hz/TT 그리드 [101] 200-240 V/60 Hz/ 델타 [102] 200-240 V/60 Hz [110] 380-440 V/60 Hz/TT 그리드 [111] 380-440 V/60 Hz/ 델타 [112] 380-440 V/60 Hz [120] 440-480 V/60 Hz/TT 그리드 [121] 440-480 V/60 Hz/ 델타 [122] 440-480 V/60 Hz [130] 525-600 V/60 Hz/TT 그리드 [131] 525-600 V/60 Hz/ 델타 [132] 525-600 V/60 Hz	용량에 따라 다름	전원을 차단한 다음 AC 드라이브를 주전원 전압에 다시 연결하는 동안 다시 시작할 운전 모드를 선택합니다.

파라미터	옵션	초기 설정	사용률
파라미터 1-10 모터 구조	<p>*[0] 비동기형</p> <p>[1] PM, 비폴극SPM</p> <p>[3] PM, 폴극 IPM</p>	[0] 비동기형	<p>파라미터 값을 설정하면 다음과 같은 파라미터가 변경될 수 있습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 파라미터 1-01 모터 제어 방식.</li> <li>• 파라미터 1-03 토오크 특성.</li> <li>• 파라미터 1-08 모터 제어 대역폭.</li> <li>• 파라미터 1-14 댐핑 게인.</li> <li>• 파라미터 1-15 저속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-16 고속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-17 전압 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-20 모터 출력.</li> <li>• 파라미터 1-22 모터 전압.</li> <li>• 파라미터 1-23 모터 주파수.</li> <li>• 파라미터 1-24 모터 전류.</li> <li>• 파라미터 1-25 모터 정격 회전수.</li> <li>• 파라미터 1-26 모터 연속 정격 토오크.</li> <li>• 파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs).</li> <li>• 파라미터 1-33 고정자 누설 리액턴스 (X1).</li> <li>• 파라미터 1-35 주 리액턴스 (Xh).</li> <li>• 파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld).</li> <li>• 파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq).</li> <li>• 파라미터 1-39 모터 극수.</li> <li>• 파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력.</li> <li>• 파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat).</li> <li>• 파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat).</li> <li>• 파라미터 1-46 위치 감지 게인.</li> <li>• 파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-66 저속에서의 최소 전류.</li> <li>• 파라미터 1-70 기동 모드.</li> <li>• 파라미터 1-72 기동 기능.</li> <li>• 파라미터 1-73 플라이 기동.</li> <li>• 파라미터 1-80 정지 시 기능.</li> <li>• 파라미터 1-82 정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz].</li> <li>• 파라미터 1-90 모터 쉘 보호.</li> <li>• 파라미터 2-00 직류 유지/모터 예열 전류.</li> <li>• 파라미터 2-01 직류 제동 전류.</li> <li>• 파라미터 2-02 직류 제동 시간.</li> <li>• 파라미터 2-04 직류 제동 동작 속도.</li> <li>• 파라미터 2-10 제동 기능.</li> <li>• 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz].</li> <li>• 파라미터 4-19 최대 출력 주파수.</li> <li>• 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능.</li> <li>• 파라미터 14-65 속도 용량 감소 Dead time 보상.</li> </ul>

파라미터	옵션	초기 설정	사용률
파라미터 1-20 모터 출력	0.12-110 kW/0.16-150 hp	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 출력을 입력합니다.
파라미터 1-22 모터 전압	50-1000 V	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전압을 입력합니다.
파라미터 1-23 모터 주파수	20-400 Hz	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 주파수를 입력합니다.
파라미터 1-24 모터 전류	0.01-10000.00 A	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전류를 입력합니다.
파라미터 1-25 모터 정격 회전 수	50-9999 RPM	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 회전수를 입력합니다.
파라미터 1-26 모터 연속 정격 토크	0.1-1000.0 Nm	용량에 따라 다름	이 파라미터는 <i>파라미터 1-10</i> 모터 구조이 영구 자석 모터 모드를 활성화하는 옵션으로 설정된 경우에만 사용 가능합니다. <b>주의 사항</b> 이 파라미터를 변경하면 다른 파라미터의 설정에도 영향을 미칩니다.
파라미터 1-29 자동 모터 최적화(AMA)	파라미터 1-29 자동 모터 최적화(AMA)을(를) 참조하십시오.	꺼짐	AMA를 실행하면 모터 성능이 최적화됩니다.
파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs)	0.000-99.990 Ω	용량에 따라 다름	고정자 저항 값을 설정합니다.
파라미터 1-37 d축 인덕턴스 (Ld)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	d축 인덕턴스 값을 설정합니다. 영구 자석형 모터 데이터시트에서 값을 확인합니다.
파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	q축 인덕턴스 값을 설정합니다.
파라미터 1-39 모터 극수	2-100	4	모터 극 수를 입력합니다.
파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력	10-9000 V	용량에 따라 다름	1000 RPM 기준 선간 RMS 역-EMF 전압.
파라미터 1-42 모터 케이블 길이	0-100 m	50 m	모터 케이블 길이를 입력합니다.
파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Ld의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-37 d-axis Inductance (Ld)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Lq의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-46 위치 감지 계인	20-200%	100%	기동 시 위치 감지 도중에 테스트 펄스의 높이를 조정합니다.
파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	인덕턴스 포화 지점을 입력합니다.
파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	이 파라미터는 d-인덕턴스 값과 q-인덕턴스 값의 포화 곡선을 지정합니다. 이 파라미터의 20%-100%에서 인덕턴스는 <i>파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld)</i> , <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)</i> , <i>파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)</i> 및 <i>파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)</i> 로 인해 대략적으로 선형입니다.
파라미터 1-70 기동 모드	[0] 회전자 감지 [1] 과킹 시간	[0] 회전자 감지	PM 모터 기동 모드를 선택합니다.
파라미터 1-73 플라이 기동	[0] 사용안함 [1] 사용함	[0] 사용안함	주전원 저전압으로 인해 AC 드라이브가 회전하는 모터를 정지 시키게 하려면 [1] 사용함을 선택합니다. 이 기능이 필요하지 않으면 [0] 사용안함을 선택합니다. 이 파라미터가 [1] 사용함으로 설정되면 <i>파라미터 1-71 기동 지연</i> 및 <i>파라미터 1-72 기동</i> 기능는 동작하지 않습니다. <i>파라미터 1-73 플라이 기동</i> 는 VVC+ 모드에서만 활성화됩니다.
파라미터 3-02 최소 지령	-4999.000-4999.000	0	최소 지령은 모든 지령을 더했을 때 산출할 수 있는 최저값입니다.



파라미터	옵션	초기 설정	사용률
파라미터 3-03 최대 지령	-4999.000-4999.000	50	최대 지령은 모든 지령을 더했을 때 산출할 수 있는 최고값입니다.
파라미터 3-41 1 가속 시간	0.05-3600.00 s	용량에 따라 다름	비동기식 모터를 선택한 경우, 가속 시간은 0에서 정격 파라미터 1-23 모터 주파수까지입니다. PM 모터를 선택한 경우, 가속 시간은 0에서 파라미터 1-25 모터 정격 회전수까지입니다.
파라미터 3-42 1 감속 시간	0.05-3600.00 s	용량에 따라 다름	비동기식 모터의 경우 감속 시간은 정격 파라미터 1-23 모터 주파수에서 0까지입니다. PM 모터의 경우 감속 시간은 정격 파라미터 1-25 모터 정격 회전수에서 0까지입니다.
파라미터 4-12 모터의 저속 한계 [Hz]	0.0-400.0 Hz	0 Hz	저속의 최소 한계를 입력합니다.
파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]	0.0-400.0 Hz	100 Hz	고속의 최대 한계를 입력합니다.
파라미터 4-19 최대 출력 주파수	0.0-400.0 Hz	100 Hz	최대 출력 주파수 값을 입력합니다. 파라미터 4-19 최대 출력 주파수가 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]보다 낮게 설정된 경우 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]가 파라미터 4-19 최대 출력 주파수와 자동으로 동일하게 설정됩니다.
파라미터 5-40 릴레이 기능	파라미터 5-40 릴레이 기능을(를) 참조하십시오.	[9] 알람	출력 릴레이 1을 제어할 수 있는 기능을 선택합니다.
파라미터 5-40 릴레이 기능	파라미터 5-40 릴레이 기능을(를) 참조하십시오.	[5] 구동중	출력 릴레이 2를 제어할 수 있는 기능을 선택합니다.
파라미터 6-10 단자 53 최저 전압	0.00-10.00 V	0.07 V	최저 지령값에 해당하는 전압을 입력합니다.
파라미터 6-11 단자 53 최고 전압	0.00-10.00 V	10V	최고 지령 값에 해당하는 전압을 입력합니다.
파라미터 6-12 단자 53 최저 전류	0.00-20.00 mA	4mA	최저 지령 값에 해당하는 전류를 입력합니다.
파라미터 6-13 단자 53 최고 전류	0.00-20.00 mA	20mA	최고 지령값에 해당하는 전류를 입력합니다.
파라미터 6-19 Terminal 53 mode	[0] 전류 [1] 전압	[1] 전압	단자 53을 전류 입력에 사용할지 아니면 전압 입력에 사용할지 여부를 선택합니다.
파라미터 30-22 회전자 구속 번호	[0] 꺼짐 [1] 켜짐	[0] 꺼짐	-
파라미터 30-23 회전자 구속 감지 시간 [s]	0.05-1 s	0.10 s	-

표 4.4 개회로 어플리케이션용 셋업 마법사

폐회로 어플리케이션용 셋업 마법사

4

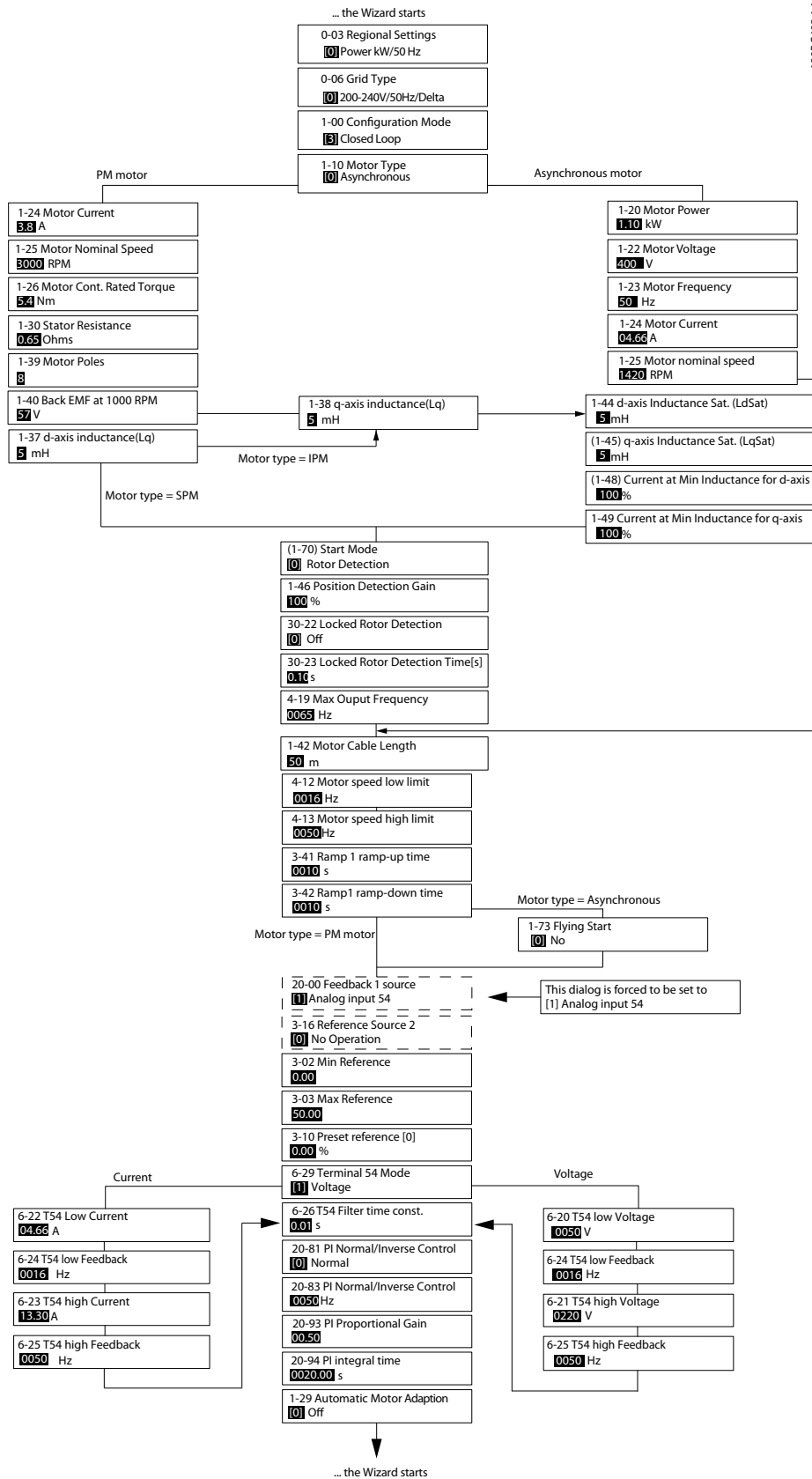


그림 4.5 폐회로 어플리케이션용 셋업 마법사

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 0-03 지역 설정	[0] 국제 표준 [1] 북미	[0] 국제 표준	-
파라미터 0-06 그리드유형	[0]-[132] 표 4.4 참조.	용량에 따라 선택	전원을 차단한 다음 AC 드라이브를 주전원 전압에 다시 연결하는 동안 다시 시작할 운전 모드를 선택합니다.
파라미터 1-00 구성 모드	[0] 개회로 [3] 폐회로	[0] 개회로	[3] 폐회로를 선택합니다.

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 1-10 모터 구조	*[0] 비동기형 [1] PM, 비플럭SPM [3] PM, 플럭 IPM	[0] 비동기형	<p>파라미터 값을 설정하면 다음과 같은 파라미터가 변경될 수 있습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 파라미터 1-01 모터 제어 방식.</li> <li>• 파라미터 1-03 토오크 특성.</li> <li>• 파라미터 1-08 모터 제어 대역폭.</li> <li>• 파라미터 1-14 댄핑 게인.</li> <li>• 파라미터 1-15 저속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-16 고속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-17 전압 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-20 모터 출력.</li> <li>• 파라미터 1-22 모터 전압.</li> <li>• 파라미터 1-23 모터 주파수.</li> <li>• 파라미터 1-24 모터 전류.</li> <li>• 파라미터 1-25 모터 정격 회전수.</li> <li>• 파라미터 1-26 모터 연속 정격 토오크.</li> <li>• 파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs).</li> <li>• 파라미터 1-33 고정자 누설 리액턴스 (X1).</li> <li>• 파라미터 1-35 주 리액턴스 (Xh).</li> <li>• 파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld).</li> <li>• 파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq).</li> <li>• 파라미터 1-39 모터 극수.</li> <li>• 파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력.</li> <li>• 파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat).</li> <li>• 파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat).</li> <li>• 파라미터 1-46 위치 감지 게인.</li> <li>• 파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-66 저속에서의 최소 전류.</li> <li>• 파라미터 1-70 기동 모드.</li> <li>• 파라미터 1-72 기동 기능.</li> <li>• 파라미터 1-73 플라이 기동.</li> <li>• 파라미터 1-80 정지 시 기능.</li> <li>• 파라미터 1-82 정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz].</li> <li>• 파라미터 1-90 모터 쉘 보호.</li> <li>• 파라미터 2-00 직류 유지/모터 예열 전류.</li> <li>• 파라미터 2-01 직류 제동 전류.</li> <li>• 파라미터 2-02 직류 제동 시간.</li> <li>• 파라미터 2-04 직류 제동 동작 속도.</li> <li>• 파라미터 2-10 제동 기능.</li> <li>• 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz].</li> <li>• 파라미터 4-19 최대 출력 주파수.</li> <li>• 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능.</li> <li>• 파라미터 14-65 속도 용량 감소 Dead time 보상.</li> </ul>
파라미터 1-20 모터 출력	0.09-110 kW	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 출력을 입력합니다.

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 1-22 모터 전압	50-1000 V	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전압을 입력합니다.
파라미터 1-23 모터 주파수	20-400 Hz	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 주파수를 입력합니다.
파라미터 1-24 모터 전류	0-10000 A	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전류를 입력합니다.
파라미터 1-25 모터 정격 회전 수	50-9999 RPM	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 회전수를 입력합니다.
파라미터 1-26 모터 연속 정격 토크	0.1-1000.0 Nm	용량에 따라 다름	이 파라미터는 <i>파라미터 1-10 모터 구조</i> 이 영구 자석 모터 모드를 활성화하는 옵션으로 설정된 경우에만 사용 가능합니다. <b>주의 사항</b> 이 파라미터를 변경하면 다른 파라미터의 설정에도 영향을 미칩니다.
파라미터 1-29 자동 모터 최적화(AMA)		꺼짐	AMA를 실행하면 모터 성능이 최적화됩니다.
파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs)	0-99.990 Ω	용량에 따라 다름	고정자 저항 값을 설정합니다.
파라미터 1-37 d축 인덕턴스 (Ld)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	d축 인덕턴스 값을 설정합니다. 영구 자석형 모터 데이터시트에서 값을 확인합니다.
파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	q축 인덕턴스 값을 설정합니다.
파라미터 1-39 모터 극수	2-100	4	모터 극 수를 입력합니다.
파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력	10-9000 V	용량에 따라 다름	1000 RPM 기준 선간 RMS 역-EMF 전압.
파라미터 1-42 모터 케이블 길이	0-100 m	50 m	모터 케이블 길이를 입력합니다.
파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Ld의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-37 d-axis Inductance (Ld)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Lq의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-46 위치 감지 게인	20-200%	100%	기동 시 위치 감지 도중에 테스트 펄스의 높이를 조정합니다.
파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	인덕턴스 포화 지점을 입력합니다.
파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	이 파라미터는 d-인덕턴스 값과 q-인덕턴스 값의 포화 곡선을 지정합니다. 이 파라미터의 20%-100%에서 인덕턴스는 <i>파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld)</i> , <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)</i> , <i>파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)</i> 및 <i>파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)</i> 로 인해 대략적으로 선형입니다.
파라미터 1-70 기동 모드	[0] 회전자 감지 [1] 과경 시간	[0] 회전자 감지	PM 모터 기동 모드를 선택합니다.
파라미터 1-73 플라이 기동	[0] 사용안함 [1] 사용함	[0] 사용안함	AC 드라이브가 회전하는 모터를 정지시키게 하려면(예: 팬 어플리케이션) [1] 사용함을 선택합니다. PM을 선택하면 이 파라미터를 사용할 수 있습니다.
파라미터 3-02 최소 지령	-4999.000-4999.000	0	최소 지령은 모든 지령을 더했을 때 산출할 수 있는 최저값입니다.
파라미터 3-03 최대 지령	-4999.000-4999.000	50	최대 지령은 모든 지령을 더했을 때 산출할 수 있는 최고값입니다.
파라미터 3-10 프리셋 지령	-100-100%	0	설정포인트를 입력합니다.
파라미터 3-41 1 가속 시간	0.05-3600.0 s	용량에 따라 다름	비동기식 모터를 선택한 경우, 0에서 정격 <i>파라미터 1-23 모터 주파수</i> 까지의 가속 시간. PM 모터를 선택한 경우, 0에서 <i>파라미터 1-25 모터 정격 회전수</i> 까지의 가속 시간.

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 3-42 1 감속 시간	0.05-3600.0 s	용량에 따라 다름	비동기식 모터를 선택한 경우, 정격 파라미터 1-23 모터 주파수에서 0까지의 감속 시간. PM 모터를 선택한 경우, 파라미터 1-25 모터 정격 회전수에서 0까지의 감속 시간.
파라미터 4-12 모터의 저속 한계 [Hz]	0.0-400.0 Hz	0.0 Hz	저속의 최소 한계를 입력합니다.
파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]	0.0-400.0 Hz	100 Hz	고속의 최대 한계를 입력합니다.
파라미터 4-19 최대 출력 주파수	0.0-400.0 Hz	100 Hz	최대 출력 주파수 값을 입력합니다. 파라미터 4-19 최대 출력 주파수가 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]보다 낮게 설정된 경우 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]가 파라미터 4-19 최대 출력 주파수와 자동으로 동일하게 설정됩니다.
파라미터 6-20 단자 54 최저 전압	0.00-10.00 V	0.07 V	최저 지령값에 해당하는 전압을 입력합니다.
파라미터 6-21 단자 54 최고 전압	0.00-10.00 V	10.00 V	최고 지령 값에 해당하는 전압을 입력합니다.
파라미터 6-22 단자 54 최저 전류	0.00-20.00 mA	4.00 mA	최저 지령 값에 해당하는 전류를 입력합니다.
파라미터 6-23 단자 54 고전류	0.00-20.00 mA	20.00 mA	최고 지령값에 해당하는 전류를 입력합니다.
파라미터 6-24 단자 54 최저 지령/피드백 값	-4999-4999	0	파라미터 6-20 단자 54 최저 전압/파라미터 6-22 단자 54 최저 전류에 설정된 전압 또는 전류에 해당하는 피드백 값을 입력합니다.
파라미터 6-25 단자 54 최고 지령/피드백 값	-4999-4999	50	파라미터 6-21 단자 54 최고 전압/파라미터 6-23 단자 54 고전류에 설정된 전압 또는 전류에 해당하는 피드백 값을 입력합니다.
파라미터 6-26 단자 54 필터 시정수	0.00-10.00 s	0.01	필터 시정수를 입력합니다.
파라미터 6-29 단자 54 모드	[0] 전류 [1] 전압	[1] 전압	단자 54를 전류 입력에 사용할지 아니면 전압 입력에 사용할지 여부를 선택합니다.
파라미터 20-81 PI 정/역 제어	[0] 정 [1] 역	[0] 정	공정 오류가 +일 때 출력 속도를 증가하도록 공정 제어를 설정하려면 [0] 정을 선택합니다. 출력 속도를 감소하도록 공정 제어를 설정하려면 [1] 역을 선택합니다.
파라미터 20-83 PI 기동 속도 [Hz]	0-200 Hz	0 Hz	PI 제어기의 기동 신호로 사용할 모터 속도를 입력합니다.
파라미터 20-93 PI 비례 이득	0.00-10.00	0.01	공정 제어기의 비례 이득을 입력합니다. 고증폭에 의해 순간 제어를 확보합니다. 하지만 증폭이 지나치게 높으면, 공정이 불안정해질 수 있습니다.
파라미터 20-94 PI Integral Time	0.1-999.0 s	999.0 s	공정 제어기의 적분 시간을 입력합니다. 적분 시간이 짧으면 더 빠르게 제어할 수 있으나 시간이 지나치게 짧으면 공정이 불안정해질 수 있습니다. 적분 시간이 너무 길면 적분 동작이 비활성화됩니다.
파라미터 30-22 회전자 구속 번호	[0] 꺼짐 [1] 켜짐	[0] 꺼짐	-
파라미터 30-23 회전자 구속 감지 시간 [s]	0.05-1.00 s	0.10 s	-

표 4.5 폐회로 어플리케이션용 셋업 마법사

모터 셋업

모터 셋업 마법사는 필요한 모터 파라미터를 통해 안내합니다.

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 0-03 지역 설정	[0] 국제 표준 [1] 북미	0	-
파라미터 0-06 그리드유형	[0]-[132] 표 4.4 참조.	용량에 따라 다름	전원을 차단한 다음 AC 드라이브를 주전원 전압에 다시 연결하는 동안 다시 시작할 운전 모드를 선택합니다.

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 1-10 모터 구조	<p>*[0] 비동기형</p> <p>[1] PM,비폴극SPM</p> <p>[3] 자석철각IPM</p>	[0] 비동기형	<p>파라미터 값을 설정하면 다음과 같은 파라미터가 변경될 수 있습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 파라미터 1-01 모터 제어 방식.</li> <li>• 파라미터 1-03 토오크 특성.</li> <li>• 파라미터 1-08 모터 제어 대역폭.</li> <li>• 파라미터 1-14 맵핑 게인.</li> <li>• 파라미터 1-15 저속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-16 고속 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-17 전압 필터 시상수</li> <li>• 파라미터 1-20 모터 출력.</li> <li>• 파라미터 1-22 모터 전압.</li> <li>• 파라미터 1-23 모터 주파수.</li> <li>• 파라미터 1-24 모터 전류.</li> <li>• 파라미터 1-25 모터 정격 회전수.</li> <li>• 파라미터 1-26 모터 연속 정격 토오크.</li> <li>• 파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs).</li> <li>• 파라미터 1-33 고정자 누설 리액턴스 (X1).</li> <li>• 파라미터 1-35 주 리액턴스 (Xh).</li> <li>• 파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld).</li> <li>• 파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq).</li> <li>• 파라미터 1-39 모터 극수.</li> <li>• 파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력.</li> <li>• 파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat).</li> <li>• 파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat).</li> <li>• 파라미터 1-46 위치 감지 게인.</li> <li>• 파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류.</li> <li>• 파라미터 1-66 저속에서의 최소 전류.</li> <li>• 파라미터 1-70 기동 모드.</li> <li>• 파라미터 1-72 기동 기능.</li> <li>• 파라미터 1-73 플라이 기동.</li> <li>• 파라미터 1-80 정지 시 기능.</li> <li>• 파라미터 1-82 정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz].</li> <li>• 파라미터 1-90 모터 쉘 보호.</li> <li>• 파라미터 2-00 직류 유지/모터 예열 전류.</li> <li>• 파라미터 2-01 직류 제동 전류.</li> <li>• 파라미터 2-02 직류 제동 시간.</li> <li>• 파라미터 2-04 직류 제동 동작 속도.</li> <li>• 파라미터 2-10 제동 기능.</li> <li>• 파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz].</li> <li>• 파라미터 4-19 최대 출력 주파수.</li> <li>• 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능.</li> <li>• 파라미터 14-65 속도 용량 감소 Dead time 보상.</li> </ul>

파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 1-20 모터 출력	0.12-110 kW/0.16-150 hp	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 출력을 입력합니다.
파라미터 1-22 모터 전압	50-1000 V	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전압을 입력합니다.
파라미터 1-23 모터 주파수	20-400 Hz	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 주파수를 입력합니다.
파라미터 1-24 모터 전류	0.01-10000.00 A	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 전류를 입력합니다.
파라미터 1-25 모터 정격 회전수	50-9999 RPM	용량에 따라 다름	모터 명판의 모터 정격 회전수를 입력합니다.
파라미터 1-26 모터 연속 정격 토크	0.1-1000.0 Nm	용량에 따라 다름	이 파라미터는 <i>파라미터 1-10</i> 모터 구조이 영구 자석 모터 모드를 활성화하는 옵션으로 설정된 경우에만 사용 가능합니다. <b>주의 사항</b> 이 파라미터를 변경하면 다른 파라미터의 설정에도 영향을 미칩니다.
파라미터 1-30 고정자 저항 (Rs)	0-99.990 Ω	용량에 따라 다름	고정자 저항 값을 설정합니다.
파라미터 1-37 d축 인덕턴스 (Ld)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	d축 인덕턴스 값을 설정합니다. 영구 자석형 모터 데이터시트에서 값을 확인합니다.
파라미터 1-38 q축 인덕턴스 (Lq)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	q축 인덕턴스 값을 설정합니다.
파라미터 1-39 모터 극수	2-100	4	모터 극 수를 입력합니다.
파라미터 1-40 1000 RPM에서의 역기전력	10-9000 V	용량에 따라 다름	1000 RPM 기준 선간 RMS 역-EMF 전압.
파라미터 1-42 모터 케이블 길이	0-100 m	50 m	모터 케이블 길이를 입력합니다.
파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Ld의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)	0.000-1000.000 mH	용량에 따라 다름	이 파라미터는 Lq의 인덕턴스 포화와 일치합니다. 이 파라미터의 값이 <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스(Lq)</i> 와 동일한 것이 이상적입니다. 모터 공급업체가 유도 곡선을 제공하는 경우 유도 값을 입력하고 이때 이 값은 정격 전류의 200%입니다.
파라미터 1-46 위치 감지 계인	20-200%	100%	기동 시 위치 감지 도중에 테스트 펄스의 높이를 조정합니다.
파라미터 1-48 d축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	인덕턴스 포화 지점을 입력합니다.
파라미터 1-49 q축의 최소 인덕턴스 기준 전류	20-200%	100%	이 파라미터는 d-인덕턴스 값과 q-인덕턴스 값의 포화 곡선을 지정합니다. 이 파라미터의 20%-100%에서 인덕턴스는 <i>파라미터 1-37 d축 인덕턴스(Ld)</i> , <i>파라미터 1-38 q축 인덕턴스(Lq)</i> , <i>파라미터 1-44 d축 인덕턴스 Sat. (LdSat)</i> 및 <i>파라미터 1-45 q축 인덕턴스 Sat. (LqSat)</i> 로 인해 대략적으로 선형입니다.
파라미터 1-70 기동 모드	[0] 회전자 감지 [1] 과전	[0] 회전자 감지	PM 모터 기동 모드를 선택합니다.
파라미터 1-73 플라이 기동	[0] 사용안함 [1] 사용함	[0] 사용안함	AC 드라이브가 회전하는 모터를 "정지"시키게 하려면 [1] 사용함을 선택합니다.
파라미터 3-41 1 가속 시간	0.05-3600.0 s	용량에 따라 다름	0에서 정격 <i>파라미터 1-23</i> 모터 주파수까지의 가속 시간.
파라미터 3-42 1 감속 시간	0.05-3600.0 s	용량에 따라 다름	정격 <i>파라미터 1-23</i> 모터 주파수에서 0까지의 감속 시간.
파라미터 4-12 모터의 저속 한계 [Hz]	0.0-400.0 Hz	0.0 Hz	저속의 최소 한계를 입력합니다.
파라미터 4-14 모터 속도 상한 [Hz]	0.0-400.0 Hz	100.0 Hz	고속의 최대 한계를 입력합니다.
파라미터 4-19 최대 출력 주파수	0.0-400.0 Hz	100.0 Hz	최대 출력 주파수 값을 입력합니다. <i>파라미터 4-19</i> 최대 출력 주파수가 <i>파라미터 4-14</i> 모터 속도 상한 [Hz]보다 낮게 설정된 경우 <i>파라미터 4-14</i> 모터 속도 상한 [Hz]가 <i>파라미터 4-19</i> 최대 출력 주파수와 자동으로 동일하게 설정됩니다.



파라미터	범위	초기 설정	사용률
파라미터 30-22 회전자 구속 번호	[0] 꺼짐 [1] 켜짐	[0] 꺼짐	-
파라미터 30-23 회전자 구속 감지 시간 [s]	0.05-1.00 s	0.10 s	-

**표 4.6 모터 셋업 마법사 설정**

**변경 완료**

변경 사항 기능은 초기 설정에서 변경된 모든 파라미터를 나열합니다.

- 목록에는 현재 수정 셋업에서 변경된 파라미터만 표시됩니다.
- 초기값에서 리셋된 파라미터는 나열되지 않습니다.
- *비어 있음* 메시지는 변경된 파라미터가 없음을 의미합니다.

**파라미터 설정 변경**

1. 단축 메뉴로 이동하려면, 표시창 내에서 표시가 단축 메뉴 위에 올 때까지 [Menu] 키를 누릅니다.
2. [▲] [▼]를 눌러 마법사, 폐회로 셋업, 모터 셋업 또는 변경 사항 중 하나를 선택합니다.
3. [OK]를 누릅니다.
4. [▲] [▼] 키를 눌러 단축 메뉴에 있는 파라미터를 탐색합니다.
5. [OK] 키를 눌러 파라미터를 선택합니다.
6. [▲] [▼]를 눌러 파라미터 설정 값을 변경합니다.
7. [OK] 키를 눌러 변경 사항을 저장합니다.
8. [Back]을 두 번 눌러 상태로 이동하거나 [Menu]를 한 번 눌러 주 메뉴로 이동합니다.

**주 메뉴 모드에서는 모든 파라미터에 접근할 수 있습니다.**

1. 표시창 내에서 표시가 주 메뉴 위에 올 때까지 [Menu] 키를 누릅니다.
2. [▲] [▼]를 눌러 파라미터 그룹을 탐색합니다.
3. [OK] 키를 눌러 파라미터 그룹을 선택합니다.
4. [▲] [▼]를 눌러 특정 그룹 내의 파라미터를 탐색합니다.
5. [OK] 키를 눌러 파라미터를 선택합니다.
6. [▲] [▼]를 눌러 파라미터 값을 설정/변경합니다.
7. [OK] 키를 눌러 변경 사항을 저장합니다.

**4.3 파라미터 목록**

0-0*	운전/표지	1-43	모터 케이블 길이 피드	3-52	2 감속 시간	6-13	단자 53	최고 전류	8-79	프로토콜 펌웨어 버전
0-0*	기본 설정	1-44	d속 인턴스 Sat. (LdSat)	3-8*	기타 가감속	6-14	단자 53	최저 지령/피드백 값	8-8*	FC 포트 진단
0-01	언어	1-45	q속 인턴스 Sat. (LqSat)	3-80	조그 가감속 시간	6-15	단자 53	최고 지령/피드백 값	8-80	버스통신 메시지 카운트
0-03	지역 설정	1-46	위치 감지 게인	3-81	순간 정지 가감속 시간	6-16	단자 53	최고 지령/피드백 값	8-81	오류 카운트
0-04	전원 온전 허용 상태	1-48	d속의 최소 인턴스 기준 전류	4-1*	한계 경고	6-19	단자 53	최고 지령/피드백 값	8-82	수신된 슬레이브 메시지 카운트
0-06	그리드유형	1-49	q속의 최소 인턴스 기준 전류	4-1*	모터 한계	6-20	단자 54	최고 지령/피드백 값	8-83	슬레이브 오류 카운트
0-07	자동 작동	1-50	부하 독립적 설정	4-10	모터 회전 방향	6-21	단자 54	최고 전압	8-84	전송된 슬레이브 메시지 카운트
0-1*	셋팅 처리	1-50	0 속도에서의 모터 자화	4-12	모터의 저속 한계 [Hz]	6-22	단자 54	최고 전류	8-85	슬레이브 타임아웃 오류 카운트
0-10	활성 셋팅	1-52	최소 속도의 일반 자화 [Hz]	4-14	모터의 고속 한계 [Hz]	6-23	단자 54	최저 전류	8-88	FC 포트 진단 리셋
0-11	다음에 링크된 설정	1-55	U/f 특성 - U	4-18	전류 한계	6-23	단자 54	최저 지령/피드백 값	8-9*	버스통신 피드백
0-12	다음에 링크된 설정	1-56	U/f 특성 - F	4-19	최대 출력 주파수	6-24	단자 54	최고 지령/피드백 값	8-94	버스통신 피드백 1
0-3*	LCP사용자키	1-6*	부하 의존적 설정	4-4*	조정 경고 2	6-25	단자 54	최고 지령/피드백 값	8-95	버스통신 피드백 2
0-30	사용자 정의 임기 단위	1-62	미끄럼 보상	4-40	주파수 낮음 경고 레벨 낮음	6-26	단자 54	최고 지령/피드백 값	13-0*	SIC 설정
0-31	사용자 정의 임기 최소값	1-63	미끄럼 보상 이상수	4-41	주파수 낮음 경고 레벨 높음	6-29	단자 54	최고 지령/피드백 값	13-0*	SIC 설정
0-32	사용자 정의 임기 최대값	1-64	공진 제거 이상수	4-50	저전류 경고	6-7*	아날로그/디지털 출력 45		13-00SL	컨트롤러 모드
0-37	표시 문자 1	1-65	공진 제거 이상수	4-50	저전류 경고	6-70	단자 45	모드	13-01	시작 이벤트
0-38	표시 문자 2	1-66	저속에서의 최소 전류	4-51	고전류 경고	6-71	단자 45	아날로그 출력	13-02	정지 이벤트
0-39	표시 문자 3	1-7*	기동 조정	4-54	저속 낮음 경고	6-72	단자 45	디지털 출력	13-03	SIC 리셋
0-40	LCP 키메트	1-70	가동 모드	4-55	저속 낮음 경고	6-73	단자 45	최소 출력 범위	13-1*	비교기
0-40	LCP의 [Hand on] 키	1-71	기동 지연	4-56	피드백 낮음 경고	6-74	단자 45	최대 출력 범위	13-10	비교기 피연산자
0-42	LCP의 [Auto on] 키	1-72	기동 가능	4-57	피드백 높음 경고	6-76	단자 45	출력 버스통신 제어	13-11	비교기 피연산자
0-44	LCP의 [Off/Reset] 키	1-73	클러킹 자동	4-58	모터 결상 시 기능	6-9*	아날로그/디지털 출력 42		13-12	비교기 값
0-5*	복사/저장	1-78*	정지 조정	4-6*	속도 바이패스	6-90	단자 42	모드	13-2*	피드백
0-50	LCP 복사	1-80	정지 시 기능	4-61	바이패스 구간 시작 속도 [Hz]	6-91	단자 42	아날로그 출력	13-20SL	컨트롤러 타이머
0-51	셋팅 복사	1-82	정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz]	4-63	바이패스 구간 끝 속도 [Hz]	6-92	단자 42	디지털 출력	13-40	논리 규칙
0-56	비밀번호	1-88	교류 제동 게인	5-0*	디지털 I/O 모드	6-93	단자 42	최소 출력 범위	13-40	논리 규칙
0-60	주 메뉴 비밀번호	1-90	모터 온도	5-00	디지털 I/O 모드	6-94	단자 42	최대 출력 범위	13-41	논리 규칙 피연산자 1
0-61	비밀번호 없이 주 메뉴 접근	1-90	모터 열보호	5-03	디지털 입력/출력 29 모드	6-96	단자 42	출력 버스통신 제어	13-42	논리 규칙 피연산자 2
1-0*	비밀번호	1-93	메시스터 소스	5-10	디지털 입력	8-*	통신 설정		13-43	논리 규칙 피연산자 2
1-0*	일반 설정	2-*	제동 설정	5-10	디지털 입력	8-0*	일반 설정		13-44	논리 규칙 피연산자 3
1-00	구동 모드	2-0*	DC 제동	5-11	단자 18	디지털 입력	8-01	제어 소스	13-5*	상태
1-01	모터 제어 방식	2-00	직류 유시/모터 예열 전류	5-12	단자 19	디지털 입력	8-02	제어워드 타임아웃 시간	13-51SL	컨트롤러 이벤트
1-03	모토크 특성	2-01	직류 제동 시간	5-13	단자 27	디지털 입력	8-03	제어워드 타임아웃 기능	13-52SL	컨트롤러 동작
1-06	시계 방향	2-02	직류 제동 동작 속도	5-3*	디지털 출력		8-30	프로토콜	14-0*	인버터 스위칭
1-08	모터 제어 대역폭	2-04	직류 제동 동작 속도	5-34	차단 지연, 디지털 출력		8-31	주수	14-01	스위칭 주파수
1-1*	모터 전역	2-06	과전압 시간	5-35	차단 지연, 디지털 출력		8-32	통신 속도	14-03	과변조
1-10	모터 구조	2-07	과전압 시간	5-40	릴레이 기능		8-33	페라티/정지 비트	14-07	Dead time 보상 수준
1-14	댈핑 게인	2-1*	제동 에너지 기능	5-41	작동 지연, 릴레이		8-35	최소 응답 지연	14-08	감쇄 이득 상수
1-15	저속 필터	2-10	제동 기능	5-42	차단 지연, 릴레이		8-36	최대 응답 지연	14-09	Dead time Bias 전류 레벨
1-16	고속 필터	2-16	교류 제동, 최대 전류	5-5*	펄스 입력		8-37	전송문자간 최대 지연	14-10	주전원 결합
1-17	전압 필터	2-17	과전압 제어	5-50	단자 29	최저 주파수	8-42	PCD 쓰기 구성	14-11	주전원 결합 전압 수준
1-2*	모터 타이머	2-19	과전압 이득	5-51	단자 29	최고 주파수	8-43	PCD 읽기 구성	14-20	리셋 모드
1-20	모터 전압	3-*	지령 가감속	5-52	단자 29	최고 지령/피드백 값	8-5*	디지털/버스	14-21	자동 계동 시간
1-22	모터 전압	3-0*	지령 한계	5-53	단자 29	최고 지령/피드백 값	8-50	코스팅 선택	14-22	작동 모드
1-23	모터 주파수	3-02	최소 지령	5-9*	버스통신 제어		8-51	순간 정지 선택	14-22	작동 모드
1-24	모터 전류	3-03	최대 지령	5-90	디지털 및 릴레이 버스통신 제어		8-52	기동 제동 선택	14-27	인버터 결합 시 동작
1-25	모터 전역	3-10	지령	6-00	외부 지령 보호 시간		8-53	기동 선택	14-28	리셋 코드
1-26	모터 연속 전역 도오크	3-11	프로그 지령	6-00	외부 지령 보호 시간		8-54	역회전 선택	14-3*	전류 한계 컨트롤러
1-29	자동 모터 최적화(AMA)	3-14	프로그 속도 [Hz]	6-01	외부 지령 보호 시간		8-55	셋업 선택	14-30	전류 한계 제어, 비례 이득
1-30	고정 저항 (Rs)	3-15	프로그 상대 지령	6-02	외부 지령 보호 시간		8-56	프리셋 지령 선택	14-31	전류 한계 제어, 적분 시간
1-33	고정 누설 리액턴스 (X1)	3-16	지령 1 소스	6-1*	아날로그 입력 53		8-70	BACnet	14-4*	에너지 최적화
1-35	주 리액턴스 (Xh)	3-17	지령 2 소스	6-10	단자 53	최저 전압	8-72	MS/TP 장치 인스턴스	14-40	가변 토오크 수준
1-37	d속 인턴스(Ld)	3-17	지령 3 소스	6-11	단자 53	최고 전압	8-73	MS/TP 최대 정보 프레임	14-41	자동 에너지 최적화
1-38	q속 인턴스(Lq)	3-4*	가감속 1	6-12	단자 53	최저 전류	8-74	"I am" 서비스	14-44	IPM의 d속 전류 최적화
1-39	모터 극수	3-41	가속 시간							
1-40	1000 RPM에서의 역기전력	3-5*	가감속 2							
1-42	모터 케이블 길이	3-51	2 가속 시간							

14-5* <b>관경</b>	16-26 펠터링된 출력 [kW]	20-91PI 와인드업 방지
14-50RPI 펠터	16-27 펠터링된 출력 [HP]	20-93PI 비례 이득
14-51 직류단 전압 보상	<b>16-3*인버터 상태</b>	20-94PI 적분 시간
14-52 센 제어	16-30 직류단 전압	<b>22-**어플리케이션 기능</b>
14-53 펌 모니터	16-34 방열판 온도	<b>22-0*기타</b>
14-55 출력 펠터	16-35 인버터 과열	22-01 출력 펠터 시간
<b>14-6*자동 용량 감소</b>	16-36 인버터 과적 전류	22-02 슬립 모드 CL 제어 모드
14-61 인버터 과부하 시 기능	16-37 인버터 최대 전류	<b>22-2*유량없음 감지</b>
14-63 최소 스위칭 주파수	16-38SL 컨트롤러 상태	22-23 유량없음 감지 기능
14-64 Dead time 보상 결합 전류 수준	<b>16-5*지령 및 피드백</b>	22-24 유량없음 감지 지연
14-65 속도 용량 감소 Dead time 보상	16-50 피드백 [단위]	<b>22-3*유량없음 감지 출력 튜닝</b>
<b>14-9*플트 세팅</b>	16-52 피드백 1 [단위]	22-30 유량없음 감지 기준 출력
14-90 플트 레벨	16-55 피드백 2 [단위]	22-31 출력 보정 상수
<b>15-**인버터 정보</b>	<b>16-6*입력 및 출력</b>	22-33 저속 [Hz]
<b>15-0*운전 데이터</b>	16-60 디지털 입력	22-34 저속 출력 [kW]
15-00 운전 시간	16-61 단자 53 설정	22-37 고속 [Hz]
15-01 구동 시간	16-62 아날로그 입력 53	22-38 고속 출력 [kW]
15-02 kWh 카운터	16-63 단자 54 설정	<b>22-4*슬립 모드</b>
15-03 전원 인가	16-64 아날로그 입력 54	22-40 최소 구동 시간
15-04 온도 조파	16-65 아날로그 출력 42 [mA]	22-41 최소 슬립 시간
15-05 과전압	16-66 디지털 출력	22-43 계가동 속도 [Hz]
15-06 kWh 카운터 리셋	16-67 펄스 입력 29 [Hz]	22-44 기상 지령/피드백 차이
15-07 구동 시간 카운터 리셋	16-71 릴레이 출력	22-45 설정포인트 부스트
<b>15-3*알람 기록</b>	16-72 카운터 A	22-46 최대 부스트 시간
15-30 알람 기록: 오류 코드	16-73 카운터 B	22-47 슬립 속도 [Hz]
15-31 내부결함사유	16-79 아날로그 출력 45 [mA]	22-48 슬립 지연 시간
<b>15-4*인버터 ID</b>	<b>16-8*필드버스 및 FC 포트</b>	22-49 계가동 지연 시간
15-40 FC 유형	16-86 FC 포트 지령 1	<b>22-6*벨트 파손 감지</b>
15-41 전원 부	<b>16-9*전단 정보</b>	22-60 벨트 파손시 동작설정
15-42 전압	16-90 알람 위드 2	22-61 벨트 파손 감지 토오크
15-43 소스트웨어 버전	16-91 알람 위드 2	22-62 벨트 파손 감지 지연
15-44 주모터 유형코드	16-92 경고 위드 2	<b>22-8*유량 보강</b>
15-45 릴레이 유형 코드 문자열	16-93 경고 위드 2	22-80 유량 보강
15-46 드라이브 주부 번호	16-94 확장형 상태 위드	22-81 2차-선형 곡선 근사값
15-48 LCP ID 번호	16-95 확장형 상태 위드 2	22-82 작업 포인트 계산
15-49 소프트웨어 ID 컨트롤카드	<b>18-**정보 및 임기</b>	22-84 유량없음 시 속도 [Hz]
15-50 소프트웨어 ID 전원 카드	<b>18-1*화재 모드 기록</b>	22-86 설정포인트에서의 속도 [Hz]
15-51 인버터 일련 번호	18-10 화재 모드 기록:이벤트	22-87 유량없음 속도 시 임력
15-53 전원 카드 일련 번호	<b>18-5*지령 및 피드백</b>	22-88 정격 속도 시 임력
15-59 파일 이름	<b>18-50 센서리스 임기 [단위]</b>	22-89 설정포인트에서의 유량
<b>16-**레이터 임기</b>	<b>20-**인버터 페 회로</b>	22-90 정격 속도 시 유량
<b>16-0*일한 상태</b>	20-0*피드백	<b>24-0*화재 모드</b>
16-00 제어 위드	20-00 피드백 1 소스	24-00 FM 기능
16-01 지령 [단위]	20-01 피드백 1 변환	24-01 화재 모드 구성
16-02 지령 [%]	20-03 피드백 2 소스	24-05 FM 프리셋 지령
16-03 상태 위드	20-04 피드백 2 변환	24-06 화재 모드 지령 소스
16-05 설계 제어변수 값 [%]	20-12 지령/피드백 단위	24-07 화재 모드 피드백 소스
16-09 사용자 정의 임기	<b>20-2*FB/설정포인트</b>	24-09 FM 알람 처리
<b>16-1*모터 상태</b>	20-20 피드백 기능	<b>24-1*인버터 바이패스</b>
16-10 출력 [kW]	20-21 설정포인트 1	24-10 인버터 바이패스 기능
16-11 출력 [HP]	<b>20-6*센서리스 정보</b>	24-11 인버터 바이패스 지연 시간
16-12 모터 전압	20-60 센서리스 단위	<b>30-**특수 기능</b>
16-13 주파수	20-69 센서리스 정보	<b>30-2*고급 기동 조정</b>
16-14 모터 전류	<b>20-8*PI 기본 설정</b>	30-22 회전자 구성 보호
16-15 주파수 [%]	20-81PI 정/역 제어	30-23 회전자 구성 감지 시간 [s]
16-16 토크 [Nm]	20-83PI 기동 속도 [Hz]	
16-17 속도 [RPM]	20-84 지령값 도달 대역폭	
16-18 모터 과열	<b>20-9*PI 제어기</b>	
16-22 토오크 [%]		

## 5 경고 및 알람

5

결함 번호	알람/경고 비트 번호	결함 텍스트	경고	알람	트립 잠김	문제 발생 원인
2	16	외부지령 결함	X	X	-	단자 53 또는 54의 신호가 파라미터 6-10 단자 53 최저 전압, 파라미터 6-12 단자 53 최저 전류, 파라미터 6-20 단자 54 최저 전압 또는 파라미터 6-22 단자 54 최저 전류에서 설정된 값의 50%보다 낮은 경우입니다. 파라미터 그룹 6-0* 아날로그I/O모드 또한 참조하십시오.
4	14	공급전원 결상	X	X	X	전원 공급 측에 결상이 발생하거나 전압 불균형이 심한 경우입니다. 공급 전압을 점검합니다. 파라미터 14-12 주전원 불균형 반응(를) 참조하십시오.
7	11	직류 과전압	X	X	-	DC 링크 전압이 한계를 초과한 경우입니다.
8	10	직류전압 부족	X	X	-	DC 링크 전압이 저전압 경고 한계보다 낮은 경우입니다.
9	9	인버터 과부하	X	X	-	100% 이상의 부하가 장시간 지속된 경우입니다.
10	8	모터 ETR 초과	X	X	-	100% 이상의 부하가 장시간 지속되어 모터가 과열된 경우입니다. 파라미터 1-90 모터 쉼 보호(를) 참조하십시오.
11	7	모터th.초과	X	X	-	써미스터가 고장이거나 써미스터 연결 케이블에 이상이 있는 경우입니다. 파라미터 1-90 모터 쉼 보호(를) 참조하십시오.
13	5	과전류	X	X	X	인버터의 피크 전류 한계를 초과한 경우입니다.
14	2	접지 결함	-	X	X	출력단에서 그라운드로 방전이 발생했습니다.
16	12	단락	-	X	X	모터 자체나 모터 단자에 단락이 발생한 경우입니다.
17	4	제어 워드 TO	X	X	-	AC 드라이브의 통신이 끊긴 경우입니다. 파라미터 그룹 8-0* 일반 설정을 참조하십시오.
24	50	외부 팬	X	X	-	방열판 냉각 팬이 작동하지 않습니다(400 V, 30-90 kW 제품에만 해당).
30	19	U상 결상	-	X	X	모터 U상이 결상된 경우입니다. 위상을 확인합니다. 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능(를) 참조하십시오.
31	20	V상 결상	-	X	X	모터 V상이 결상된 경우입니다. 위상을 확인합니다. 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능(를) 참조하십시오.
32	21	W상 결상	-	X	X	모터 W상이 결상된 경우입니다. 위상을 확인합니다. 파라미터 4-58 모터 결상 시 기능(를) 참조하십시오.
38	17	내부 결함	-	X	X	가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
44	28	접지 결함	-	X	X	출력 위상에서 접지까지 방전된 경우입니다. 가능하면 파라미터 15-31 내부결함사유의 값을 사용합니다.
46	33	제어 전압 결함	-	X	X	제어 전압이 낮습니다. 가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
47	23	24V 공급 낮음	X	X	X	24 V DC 공급이 과부하 상태일 수 있습니다.
50		AMA 교정 결함	-	X	-	가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
51	15	AMA Unom,Inom	-	X	-	모터 전압, 모터 전류 및 모터 출력이 잘못 설정된 경우입니다. 설정 내용을 확인합니다.
52	-	AMA Inom 낮음	-	X	-	모터 전류가 너무 낮은 경우입니다. 설정 내용을 확인합니다.
53	-	AMA 모터 큼	-	X	-	AMA를 수행하기에 모터가 너무 큰 경우입니다.
54	-	AMA 모터 작음	-	X	-	AMA를 수행하기에 모터가 너무 작은 경우입니다.
55	-	AMAp.초과	-	X	-	모터에 대해 설정된 파라미터 값이 허용 범위를 초과한 경우입니다.
56	-	AMA 간섭	-	X	-	사용자에 의해 AMA가 중단된 경우입니다.
57	-	AMA 타임아웃	-	X	-	AMA가 완성될 때까지 AMA를 계속해서 재시도합니다. <b>주의 사항</b> 이 때, 반복해서 계속 시도하면 모터에 열이 발생하여 저항 R <sub>s</sub> 와 R <sub>r</sub> 의 값이 증가될 수 있습니다. 하지만, 대부분의 경우 이는 중요한 사항이 아닙니다.

결함 번호	알람/경고 비트 번호	결함 텍스트	경고	알람	트립 잠김	문제 발생 원인
58	-	AMA 내부 결함	X	X	-	가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
59	25	전류 한계	X	-	-	모터 전류가 <i>파라미터 4-18 전류 한계</i> 에서 설정된 값보다 높습니다.
60	44	외부 인터록	-	X	-	외부 인터록이 활성화되었습니다. 정상 운전으로 전환하려면, 외부 인터록용으로 프로그래밍된 단자에 24VDC를 공급하고 (직렬 통신, 디지털 입/출력 또는 LCP의 [Reset] 키를 통해) AC 드라이브를 리셋해야 합니다.
66	26	방열판 저온	X	-	-	이 경고는 IGBT 모듈의 온도 센서를 기준으로 합니다(400 V, 30-90 kW (40-125 hp) 및 600 V 제품에 해당).
69	1	전원 카드 온도	X	X	X	전원 카드의 온도 센서가 상한 또는 하한을 넘었습니다.
70	36	잘못된 FC구성	-	X	X	제어카드 및 전원 카드가 일치하지 않습니다.
79	-	잘못된PS구성	X	X	-	내부 결함. 가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
80	29	인버터초기화	-	X	-	모든 파라미터 설정이 초기 설정으로 초기화되는 경우입니다.
87	47	자동 직류 제동	X	-	-	AC 드라이브가 자동 직류 제동 상태입니다.
95	40	벨트 파손	X	X	-	부하가 없는 상황에 맞게 설정된 토오크 수준보다 토오크가 낮으며 이는 벨트 파손을 의미합니다. <i>파라미터 그룹 22-6* 벨트 파손 감지</i> 를 참조하십시오.
126	-	모터 회전	-	X	-	역-EMF 고전압입니다. PM 모터의 회전자를 정지합니다.
200	-	화재 모드	X	-	-	화재 모드가 활성화되었습니다.
202	-	F모드제한초과	X	-	-	화재 모드가 하나 이상의 보증 무효 알람을 야기했습니다.
250	-	새 예비 부품	-	X	X	전원 또는 스위치 모드 전원 공급장치가 교체되었습니다(400 V, 30-90 kW (40-125 hp) 및 600 V 제품에 해당). 가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.
251	-	새 유형 코드	-	X	X	AC 드라이브에 새 유형 코드가 할당되었습니다(400 V, 30-90 kW (40-125 hp) 및 600 V 제품에 해당). 가까운 덴포스 공급업체에 문의하여 주십시오.

표 5.1 경고 및 알람

## 6 사양

### 6.1 주전원 공급

#### 6.1.1 3x200-240 V AC

AC 드라이브	PK2 5	PK3 7	PK7 5	P1K 5	P2K 2	P3K7	P5K 5	P7K5	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K
적용가능 축동력 [kW]	0.25	0.37	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5	22.0	30.0	37.0	45.0
적용가능 축동력 [HP]	0.33	0.5	1.0	2.0	3.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0	30.0	40.0	50.0	60.0
외함 보호 등급 IP20	H1	H1	H1	H1	H2	H3	H4	H4	H5	H6	H6	H7	H7	H8	H8
단자(주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	95 (0)	120 (4/0)
<b>출력 전류</b>															
<b>40 °C (104 °F) 주위 온도</b>															
지속적 (3x200-240 V) [A]	1.5	2.2	4.2	6.8	9.6	15.2	22.0	28.0	42.0	59.4	74.8	88.0	115.0	143.0	170.0
단속적 (3x200-240 V) [A]	1.7	2.4	4.6	7.5	10.6	16.7	24.2	30.8	46.2	65.3	82.3	96.8	126.5	157.3	187.0
<b>최대 입력 전류</b>															
지속적 (3x200-240 V) [A]	1.1	1.6	2.8	5.6	8.6/ 7.2	14.1/ 12.0	21.0/ 18.0	28.3/ 24.0	41.0/ 38.2	52.7	65.0	76.0	103.7	127.9	153.0
단속적 (3x200-240 V) [A]	1.2	1.8	3.1	6.2	9.5/ 7.9	15.5/ 13.2	23.1/ 19.8	31.1/ 26.4	45.1/ 42.0	58.0	71.5	83.7	114.1	140.7	168.3
최대 주전원 퓨즈	장을 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기(를) 참조하십시오.														
추정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	12/ 14	15/ 18	21/ 26	48/ 60	80/ 102	97/ 120	182/ 204	229/ 268	369/ 386	512	697	879	1149	1390	1500
중량 외함 보호 등급 IP20 [kg (lb)]	2.0 (4.4)	2.0 (4.4)	2.0 (4.4)	2.1 (4.6)	3.4 (7.5)	4.5 (9.9)	7.9 (17.4)	7.9 (17.4)	9.5 (20.9)	24.5 (54)	24.5 (54)	36.0 (79.4)	36.0 (79.4)	51.0 (112.4)	51.0 (112.4)
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	97.0/ 96.5	97.3/ 96.8	98.0/ 97.6	97.6/ 97.0	97.1/ 96.3	97.9/ 97.4	97.3/ 97.0	98.5/ 97.1	97.2/ 97.1	97.0	97.1	96.8	97.1	97.1	97.3
<b>출력 전류</b>															
<b>50 °C (122 °F) 주위 온도</b>															
지속적 (3x200-240 V) [A]	1.5	1.9	3.5	6.8	9.6	13.0	19.8	23.0	33.0	41.6	52.4	61.6	80.5	100.1	119
단속적 (3x200-240 V) [A]	1.7	2.1	3.9	7.5	10.6	14.3	21.8	25.3	36.3	45.8	57.6	67.8	88.6	110.1	130.9

표 6.1 3x200-240 V AC, 0.25-45 kW (0.33-60 hp)

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 정격 전류에서 측정된 효율. 에너지 효율 클래스는 장을 6.4.12 주위 조건을 참조하십시오.. 부분 부하 손실은 다음 참조. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

6.1.2 3x380-480 V AC

AC 드라이브	PK37	PK75	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5	P11K	P15K
적용가능 축동력 [kW]	0.37	0.75	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	11.0	15.0
적용가능 축동력 [HP]	0.5	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0
외함 보호 등급 IP20	H1	H1	H1	H2	H2	H2	H3	H3	H4	H4
단차(주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)
<b>출력 전류 - 40 °C (104 °F) 주위 온도</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	1.2	2.2	3.7	5.3	7.2	9.0	12.0	15.5	23.0	31.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	1.3	2.4	4.1	5.8	7.9	9.9	13.2	17.1	25.3	34.0
지속적 (3x441-480 V) [A]	1.1	2.1	3.4	4.8	6.3	8.2	11.0	14.0	21.0	27.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	1.2	2.3	3.7	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4	23.1	29.7
<b>최대 입력 전류</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	1.2	2.1	3.5	4.7	6.3	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9
단속적 (3x380-440 V) [A]	1.3	2.3	3.9	5.2	6.9	9.1	12.3	16.6	24.3	32.9
지속적 (3x441-480 V) [A]	1.0	1.8	2.9	3.9	5.3	6.8	9.4	12.6	18.4	24.7
단속적 (3x441-480 V) [A]	1.1	2.0	3.2	4.3	5.8	7.5	10.3	13.9	20.2	27.2
최대 주전원 퓨즈	장을 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기 참조.									
주정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	13/15	16/21	46/57	46/58	66/83	95/118	104/131	159/198	248/274	353/379
중량 외함 보호 등급 IP20 [kg (lb)]	2.0 (4.4)	2.0 (4.4)	2.1 (4.6)	3.3 (7.3)	3.3 (7.3)	3.4 (7.5)	4.3 (9.5)	4.5 (9.9)	7.9 (17.4)	7.9 (17.4)
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	97.8/97.3	98.0/97.6	97.7/97.2	98.3/97.9	98.2/97.8	98.0/97.6	98.4/98.0	98.2/97.8	98.1/97.9	98.0/97.8
<b>출력 전류 - 50 °C (122 °F) 주위 온도</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	1.04	1.93	3.7	4.85	6.3	8.4	10.9	14.0	20.9	28.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	1.1	2.1	4.07	5.4	6.9	9.2	12.0	15.4	23.0	30.8
지속적 (3x441-480 V) [A]	1.0	1.8	3.4	4.4	5.5	7.5	10.0	12.6	19.1	24.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	1.1	2.0	3.7	4.8	6.1	8.3	11.0	13.9	21.0	26.4

표 6.2 3x380-480 V AC, 0.37-15 kW (0.5-20 hp), 외함 사이즈 H1-H4

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 일반: 정격 조건.

최고 사례: 높은 입력 전압, 낮은 스위칭 주파수와 같은 최적 조건이 적용됩니다.

AC 드라이브	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
적용가능 축동력 [kW]	18.5	22.0	30.0	37.0	45.0	55.0	75.0	90.0
적용가능 축동력 [HP]	25.0	30.0	40.0	50.0	60.0	70.0	100.0	125.0
외함 보호 등급 IP20	H5	H5	H6	H6	H6	H7	H7	H8
단자 (주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	16 (6)	16 (6)	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	95 (0)	120 (250MCM)
<b>출력 전류 - 40 °C (104 °F) 주위 온도</b>								
지속적 (3x380-440 V)[A]	37.0	42.5	61.0	73.0	90.0	106.0	147.0	177.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	40.7	46.8	67.1	80.3	99.0	116.0	161.0	194.0
지속적 (3x441-480 V) [A]	34.0	40.0	52.0	65.0	80.0	105.0	130.0	160.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	37.4	44.0	57.2	71.5	88.0	115.0	143.0	176.0
<b>최대 입력 전류</b>								
지속적 (3x380-440 V) [A]	35.2	41.5	57.0	70.0	84.0	103.0	140.0	166.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	38.7	45.7	62.7	77.0	92.4	113.0	154.0	182.0
지속적 (3x441-480 V) [A]	29.3	34.6	49.2	60.6	72.5	88.6	120.9	142.7
단속적 (3x441-480 V) [A]	32.2	38.1	54.1	66.7	79.8	97.5	132.9	157.0
최대 주전원 퓨즈	장을 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기 참조.							
추정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	412/456	475/523	733	922	1067	1133	1733	2141
중량 외함 보호 등급 IP20 [kg (lb)]	9.5 (20.9)	9.5 (20.9)	24.5 (54)	24.5 (54)	24.5 (54)	36.0 (79.4)	36.0 (79.4)	51.0 (112.4)
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	98.1/97.9	98.1/97.9	97.8	97.7	98	98.2	97.8	97.9
<b>출력 전류 - 50 °C (122 °F) 주위 온도</b>								
지속적 (3x380-440 V) [A]	34.1	38.0	48.8	58.4	72.0	74.2	102.9	123.9
단속적 (3x380-440 V) [A]	37.5	41.8	53.7	64.2	79.2	81.6	113.2	136.3
지속적 (3x441-480 V) [A]	31.3	35.0	41.6	52.0	64.0	73.5	91.0	112.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	34.4	38.5	45.8	57.2	70.4	80.9	100.1	123.2

표 6.3 3x380-480 V AC, 18.5-90 kW (25-125 hp), 외함 사이즈 H5-H8

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 정격 전류에서 측정된 효율. 에너지 효율 클래스는 장을 6.4.12 주위 조건을 참조하십시오.. 부분 부하 손실은 다음 참조. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).



AC 드라이브	PK75	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K
적용가능 축동력 [kW]	0.75	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	11	15	18.5
적용가능 축동력 [HP]	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	7.5	10.0	15	20	25
외함 보호 등급 IP54	I2	I2	I2	I2	I2	I3	I3	I4	I4	I4
단자(주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	16 (6)	16 (6)	16 (6)
<b>출력 전류</b>										
<b>40 °C (104 °F) 주위 온도</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	2.2	3.7	5.3	7.2	9.0	12.0	15.5	23.0	31.0	37.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	2.4	4.1	5.8	7.9	9.9	13.2	17.1	25.3	34.0	40.7
지속적 (3x441-480 V) [A]	2.1	3.4	4.8	6.3	8.2	11.0	14.0	21.0	27.0	34.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	2.3	3.7	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4	23.1	29.7	37.4
<b>최대 입력 전류</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	2.1	3.5	4.7	6.3	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9	35.2
단속적 (3x380-440 V) [A]	2.3	3.9	5.2	6.9	9.1	12.3	16.6	24.3	32.9	38.7
지속적 (3x441-480 V) [A]	1.8	2.9	3.9	5.3	6.8	9.4	12.6	18.4	24.7	29.3
단속적 (3x441-480 V) [A]	2.0	3.2	4.3	5.8	7.5	10.3	13.9	20.2	27.2	32.2
최대 주전원 퓨즈	장을 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기(를) 참조하십시오.									
추정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	21/ 16	46/ 57	46/ 58	66/ 83	95/ 118	104/ 131	159/ 198	248/ 274	353/ 379	412/ 456
중량 외함 보호 등급 IP54 [kg (lb)]	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	7.2 (15.9)	7.2 (15.9)	13.8 (30.4)	13.8 (30.4)	13.8 (30.4)
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	98.0/ 97.6	97.7/ 97.2	98.3/ 97.9	98.2/ 97.8	98.0/ 97.6	98.4/ 98.0	98.2/ 97.8	98.1/ 97.9	98.0/ 97.8	98.1/ 97.9
<b>출력 전류 - 50 °C (122 °F) 주위 온도</b>										
지속적 (3x380-440 V) [A]	1.93	3.7	4.85	6.3	7.5	10.9	14.0	20.9	28.0	33.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	2.1	4.07	5.4	6.9	9.2	12.0	15.4	23.0	30.8	36.3
지속적 (3x441-480 V) [A]	1.8	3.4	4.4	5.5	6.8	10.0	12.6	19.1	24.0	30.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	2.0	3.7	4.8	6.1	8.3	11.0	13.9	21.0	26.4	33.0

표 6.4 3x380-480 V AC, 0.75-18.5 kW (1-25 hp), 외함 사이즈 I2-I4

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 정격 전류에서 측정된 효율. 에너지 효율 클래스는 장을 6.4.12 주위 조건을 참조하십시오.. 부분 부하 손실은 다음 참조. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

AC 드라이브	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
적용가능 축동력 [kW]	22.0	30.0	37.0	45.0	55.0	75.0	90.0
적용가능 축동력 [HP]	30.0	40.0	50.0	60.0	70.0	100.0	125.0
외함 보호 등급 IP54	I6	I6	I6	I7	I7	I8	I8
단자(주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	95 (3/0)	120 (4/0)
<b>출력 전류</b>							
<b>40 °C (104 °F) 주위 온도</b>							
지속적 (3x380-440 V) [A]	44.0	61.0	73.0	90.0	106.0	147.0	177.0
단속적 (3x380-440 V) [A]	48.4	67.1	80.3	99.0	116.6	161.7	194.7
지속적 (3x441-480 V) [A]	40.0	52.0	65.0	80.0	105.0	130.0	160.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	44.0	57.2	71.5	88.0	115.5	143.0	176.0
<b>최대 입력 전류</b>							
지속적 (3x380-440 V) [A]	41.8	57.0	70.3	84.2	102.9	140.3	165.6
단속적 (3x380-440 V) [A]	46.0	62.7	77.4	92.6	113.1	154.3	182.2
지속적 (3x441-480 V) [A]	36.0	49.2	60.6	72.5	88.6	120.9	142.7
단속적 (3x441-480 V) [A]	39.6	54.1	66.7	79.8	97.5	132.9	157.0
<b>최대 주전원 퓨즈</b>							
추정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	496	734	995	840	1099	1520	1781
중량 외함 보호 등급 IP54 [kg (lb)]	27 (59.5)	27 (59.5)	27 (59.5)	45 (99.2)	45 (99.2)	65 (143.3)	65 (143.3)
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	98.0	97.8	97.6	98.3	98.2	98.1	98.3
<b>출력 전류 - 50 °C (122 °F) 주위 온도</b>							
지속적 (3x380-440 V) [A]	35.2	48.8	58.4	63.0	74.2	102.9	123.9
단속적 (3x380-440 V) [A]	38.7	53.9	64.2	69.3	81.6	113.2	136.3
지속적 (3x441-480 V) [A]	32.0	41.6	52.0	56.0	73.5	91.0	112.0
단속적 (3x441-480 V) [A]	35.2	45.8	57.2	61.6	80.9	100.1	123.2

표 6.5 3x380-480 V AC, 22-90 kW (30-125 hp), 외함 사이즈 I6-I8

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 정격 전류에서 측정된 효율. 에너지 효율 클래스는 장을 6.4.12 주위 조건을 참조하십시오.. 부분 부하 손실은 다음 참조. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

6.1.3 3x525-600 V AC

AC 드라이브	P2K2	P3K0	P3K7	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
적용가능 축동력 [kW]	2.2	3.0	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5	22.0	30.0	37	45.0	55.0	75.0	90.0
적용가능 축동력 [HP]	3.0	4.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0	30.0	40.0	50.0	60.0	70.0	100.0	125.0
외함 보호 등급 IP20	H9	H9	H9	H9	H9	H10	H10	H6	H6	H6	H7	H7	H7	H8	H8
단차(주전원, 모터)의 최대 케이블 용량 [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	4 (10)	10 (8)	10 (8)	35 (2)	35 (2)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	50 (1)	95 (0)	120 (4/0)
<b>출력 전류 - 40 °C (104 °F) 주위 온도</b>															
지속적 (3x525-550 V) [A]	4.1	5.2	6.4	9.5	11.5	19.0	23.0	28.0	36.0	43.0	54.0	65.0	87.0	105.0	137.0
단속적 (3x525-550 V) [A]	4.5	5.7	7.0	10.5	12.7	20.9	25.3	30.8	39.6	47.3	59.4	71.5	95.7	115.5	150.7
지속적 (3x551-600 V) [A]	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0	18.0	22.0	27.0	34.0	41.0	52.0	62.0	83.0	100.0	131.0
단속적 (3x551-600 V) [A]	4.3	5.4	6.7	9.9	12.1	19.8	24.2	29.7	37.4	45.1	57.2	68.2	91.3	110.0	144.1
<b>최대 입력 전류</b>															
지속적 (3x525-550 V) [A]	3.7	5.1	5.0	8.7	11.9	16.5	22.5	27.0	33.1	45.1	54.7	66.5	81.3	109.0	130.9
단속적 (3x525-550 V) [A]	4.1	5.6	6.5	9.6	13.1	18.2	24.8	29.7	36.4	49.6	60.1	73.1	89.4	119.9	143.9
지속적 (3x551-600 V) [A]	3.5	4.8	5.6	8.3	11.4	15.7	21.4	25.7	31.5	42.9	52.0	63.3	77.4	103.8	124.5
단속적 (3x551-600 V) [A]	3.9	5.3	6.2	9.2	12.5	17.3	23.6	28.3	34.6	47.2	57.2	69.6	85.1	114.2	137.0
최대 주전원 퓨즈	장을 3.2.3 퓨즈 및 회로 차단기(를) 참조하십시오.														
주정 전력 손실 [W], 최고 사례/일반 <sup>1)</sup>	65	90	110	132	180	216	294	385	458	542	597	727	1092	1380	1658
중량 외함 보호 등급 IP54 [kg (lb)]	6.6 (14.6)	6.6 (14.6)	6.6 (14.6)	6.6 (14.6)	6.6 (14.6)	11.5 (25.3)	11.5 (25.3)	24.5 (54)	24.5 (54)	24.5 (54)	36.0 (79.3)	36.0 (79.3)	51.0 (112.4)	51.0 (112.4)	
효율 [%], 최고 사례/일반 <sup>2)</sup>	97.9	97	97.9	98.1	98.1	98.4	98.4	98.4	98.4	98.5	98.5	98.7	98.5	98.5	98.5
<b>출력 전류 - 50 °C (122 °F) 주위 온도</b>															
지속적 (3x525-550 V) [A]	2.9	3.6	4.5	6.7	8.1	13.3	16.1	19.6	25.2	30.1	37.8	45.5	60.9	73.5	95.9
단속적 (3x525-550 V) [A]	3.2	4.0	4.9	7.4	8.9	14.6	17.7	21.6	27.7	33.1	41.6	50.0	67.0	80.9	105.5
지속적 (3x551-600 V) [A]	2.7	3.4	4.3	6.3	7.7	12.6	15.4	18.9	23.8	28.7	36.4	43.3	58.1	70.0	91.7
단속적 (3x551-600 V) [A]	3.0	3.7	4.7	6.9	8.5	13.9	16.9	20.8	26.2	31.6	40.0	47.7	63.9	77.0	100.9

표 6.6 3x525-600 V AC, 2.2-90 kW (3-125 hp), 외함 사이즈 H6-H10

1) AC 드라이브 냉각 치수에 적용합니다. 스위칭 주파수가 초기 설정보다 커지면 전력 손실이 증가할 수 있습니다. LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. EN 50598-2에 따른 전력 손실 데이터는 다음을 참조하십시오. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

2) 정격 전류에서 측정된 효율. 에너지 효율 클래스는 장을 6.4.12 주위 조건을 참조하십시오.. 부분 부하 손실은 다음 참조. [drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/](http://drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/).

## 6.2 EMC 방사 시험 결과

다음은 AC 드라이브, 차폐된 제어 케이블, 가변 저항기 및 제어 박스, 모터 차폐 케이블을 사용한 시스템의 시험 결과입니다.

RFI 필터 유형	방사 실시 최대 차폐 케이블 길이 [m (ft)]						복사 방사			
	공업지역						클래스 A 그룹 1 공업지역		클래스 B 주택, 상업 및 경공업 지역	
EN 55011	클래스 A 그룹 2 공업지역		클래스 A 그룹 1 공업지역		클래스 B 주택, 상업 및 경공업 지역		클래스 A 그룹 1 공업지역		클래스 B 주택, 상업 및 경공업 지역	
EN/IEC 61800-3	부문 C3 2차 환경 산업		부문 C2 1차 환경 가정 및 사무실		부문 C1 1차 환경 가정 및 사무실		부문 C2 1차 환경 가정 및 사무실		부문 C1 1차 환경 가정 및 사무실	
	외부 필터 제외	외부 필터 포함	외부 필터 제외	외부 필터 포함	외부 필터 제외	외부 필터 포함	외부 필터 제외	외부 필터 포함	외부 필터 제외	외부 필터 포함
<b>H4 RFI 필터(EN55011 A1, EN/IEC61800-3 C2)</b>										
0.25-11 kW (0.34-15 hp) 3x200-240 V IP20	-	-	25 (82)	50 (164)	-	20 (66)	예	예	-	아니오
0.37-22 kW (0.5-30 hp) 3x380-480 V IP20	-	-	25 (82)	50 (164)	-	20 (66)	예	예	-	아니오
<b>H2 RFI 필터(EN 55011 A2, EN/IEC 61800-3 C3)</b>										
15-45 kW (20-60 hp) 3x200-240 V IP20	25 (82)	-	-	-	-	-	아니오	-	아니오	-
30-90 kW (40-120 hp) 3x380-480 V IP20	25 (82)	-	-	-	-	-	아니오	-	아니오	-
0.75-18.5 kW (1-25 hp) 3x380-480 V IP54	25 (82)	-	-	-	-	-	예	-	-	-
22-90 kW (30-120 hp) 3x380-480 V IP54	25 (82)	-	-	-	-	-	아니오	-	아니오	-
<b>H3 RFI 필터 (EN55011 A1/B, EN/IEC 61800-3 C2/C1)</b>										
15-45 kW (20-60 hp) 3x200-240 V IP20	-	-	50 (164)	-	20 (66)	-	예	-	아니오	-
30-90 kW (40-120 hp) 3x380-480 V IP20	-	-	50 (164)	-	20 (66)	-	예	-	아니오	-
0.75-18.5 kW (1-25 hp) 3x380-480 V IP54	-	-	25 (82)	-	10 (33)	-	예	-	-	-
22-90 kW (30-120 hp) 3x380-480 V IP54	-	-	25 (82)	-	10 (33)	-	예	-	아니오	-

표 6.7 EMC 방사 시험 결과

### 6.3 특수 조건

#### 6.3.1 주위 온도 및 스위칭 주파수에 따른 용량 감소

24시간 이상 측정된 주위 온도는 AC 드라이브에 지정된 최대 주위 온도보다 최소 5 °C (41 °F) 이상 낮아야 합니다. AC 드라이브가 높은 주위 온도에서 작동하면 연속 출력 전류를 줄입니다. 용량 감소 곡선은 VLT® HVAC Basic Drive FC 101 *설계 지침서*를 참조하십시오.

#### 6.3.2 저기압 및 높은 고도에 따른 용량 감소

저기압 상태에서는 공기의 냉각 능력이 떨어집니다. 고도가 2000 m (6562 ft) 이상인 곳에 설치할 경우에는 PELV에 대해 덴포스에 문의하십시오. 고도가 1000 m (3281 ft) 미만인 곳에서는 용량을 감소할 필요가 없습니다. 고도 1000 m (3281 ft) 이상에서는 주위 온도 또는 최대 출력 전류를 줄입니다. 고도 1000 m (3281 ft) 이상부터 100 m (328 ft)당 1%씩 출력을 감소시키거나 200 m (656 ft)당 1 °C (33.8 °F)씩 최대 주위 온도를 낮춥니다.

### 6.4 일반 기술 자료

#### 보호 기능

- 과부하에 대한 전자 모터 쉘 보호.
- 방열판의 온도 감시 기능은 온도 초과 시 AC 드라이브를 트립합니다.
- AC 드라이브는 모터 단자 U, V, W 간의 단락으로부터 보호됩니다.
- 모터 결상이 발생하면 AC 드라이브가 트립되고 알람이 발생합니다.
- 주전원 결상이 발생하면 AC 드라이브가 트립되거나 경고가 발생합니다(부하에 따라 다름).
- 직류단 전압을 감시하여 전압이 너무 높거나 너무 낮으면 AC 드라이브가 트립됩니다.
- AC 드라이브의 모터 단자 U, V, W는 접지 결함으로부터 보호됩니다.

#### 6.4.1 주전원 공급 (L1, L2, L3)

공급 전압	200-240 V ±10%
공급 전압	380-480 V ±10%
공급 전압	525-600 V ±10%
공급 주파수	50/60 Hz
주전원 상간 일시 불균형 최대 허용값	정격 공급 전압의 3.0%
실제 역률 (λ)	정격 부하 시 정격 ≥0.9
단일성 근접 변위 역률 (코사인φ)	(>0.98)
입력 전원 L1, L2, L3의 차단/공급 (전원 인가) 외함 사이즈 H1-H5, I2, I3, I4	최대 1회/30초
입력 전원 L1, L2, L3의 차단/공급 (전원 인가) 외함 사이즈 H6-H10, I6-I8	최대 1회/분
EN 60664-1에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

이 제품은 100,000 A<sub>rms</sub> 대칭 암페어, 240/480V(최대)보다 작은 용량의 회로에서 사용하기에 적합합니다.

#### 6.4.2 모터 출력 (U, V, W)

출력 전압	공급 전압의 0-100%
출력 주파수	0-400 Hz
출력 전원 차단/공급	무제한
가감속 시간	0.05-3600 s

#### 6.4.3 케이블 길이 및 단면적

차폐/보호된 모터 케이블의 최대 길이(EMC 규정에 맞게 설치)	장을 6.2.1 EMC 방사 시험 결과장을 6.2 EMC 방사 시험 결과 참조
모터 케이블의 최대 길이, 비차폐/비보호	50 m (164 ft)
최대 단면적(모터, 주전원) <sup>1)</sup>	

외함 사이즈 H1-H3, I2, I3, I4의 필터 피드백을 위한 직류 단자의 단면적	4 mm <sup>2</sup> /11 AWG
외함 사이즈 H4-H5의 필터 피드백을 위한 직류 단자의 단면적	16 mm <sup>2</sup> /6 AWG
제어 단자(단단한 선)의 최대 단면적	2.5 mm <sup>2</sup> /14 AWG
제어 단자(유연한 케이블)의 최대 단면적	2.5 mm <sup>2</sup> /14 AWG
제어 단자의 최소 단면적	0.05 mm <sup>2</sup> /30 AWG

1) 자세한 정보는 장을 6.1.2 3x380-480 V AC 참조.

#### 6.4.4 디지털 입력

프로그래밍 가능한 디지털 입력 개수	4
단자 번호	18, 19, 27, 29
논리	PNP 또는 NPN
전압 수준	0-24 V DC
전압 수준, 논리 0 PNP	<5 V DC
전압 수준, 논리 1 PNP	>10 V DC
전압 수준, 논리 0 NPN	>19 V DC
전압 수준, 논리 1 NPN	<14 V DC
최대 입력 전압	28 V DC
입력 저항, R <sub>i</sub>	약 4 kΩ
디지털 입력 29(써미스터 입력)	결함: >2.9 kΩ 및 무결함: <800 Ω
디지털 입력 29(펄스 입력)	최대 주파수 32 kHz 푸시 풀 구동 및 5 kHz (O.C.)

#### 6.4.5 아날로그 입력

아날로그 입력 개수	2
단자 번호	53, 54
단자 53 모드	파라미터 16-61 단자 53 설정: 1 = 전압, 0 = 전류
단자 54 모드	파라미터 16-63 단자 54 설정: 1 = 전압, 0 = 전류
전압 수준	0-10 V
입력 저항, R <sub>i</sub>	약 10 kΩ
최대 전압	20 V
전류 범위	0/4-20 mA (범위 조정 가능)
입력 저항, R <sub>i</sub>	<500 Ω
최대 전류	29mA
아날로그 입력의 분해능	10비트

#### 6.4.6 아날로그 출력

프로그래밍 가능한 아날로그 출력 개수	2
단자 번호	42, 45 <sup>1)</sup>
아날로그 출력의 전류 범위	0/4-20mA
아날로그 출력일 때 공통(common)으로의 최대 부하	500 Ω
아날로그 출력일 때 최대 전압	17 V
아날로그 출력의 정밀도	최대 오차: 전체 측정범위 중 0.4%
아날로그 출력의 분해능	10비트

1) 단자 42 및 45 또한 디지털 출력으로 프로그래밍할 수 있습니다.

#### 6.4.7 디지털 출력

디지털 출력 개수	4
단자 27 및 29	
단자 번호	27, 29 <sup>1)</sup>
디지털 출력의 전압 범위	0-24V

최대 출력 전류 (싱크 및 소스)	40 mA
<b>단자 42 및 45</b>	
단자 번호	42, 45 <sup>2)</sup>
디지털 출력의 전압 범위	17 V
디지털 출력의 최대 출력 전류	20mA
디지털 출력의 최대 부하	1 kΩ

- 1) 단자 27과 29도 입력 단자로 프로그래밍이 가능합니다.
  - 2) 단자 42 및 45 또한 아날로그 출력으로 프로그래밍할 수 있습니다.
- 디지털 출력은 공급 전압으로부터 갈바닉 절연(PELV)되어 있으며, 다른 높은 전압을 사용하는 단자와도 절연되어 있습니다.

### 6.4.8 제어카드, RS485 직렬 통신

단자 번호	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
단자 번호	61 (단자 68과 69의 공통)

### 6.4.9 제어카드, 24V DC 출력

단자 번호	12
최대 부하	80mA

### 6.4.10 릴레이 출력

프로그래밍 가능한 릴레이 출력	2
릴레이 01 및 02 (외함 사이즈 H1-H5 및 I2-I4)	01-03 (NC), 01-02 (NO), 04-06 (NC), 04-05 (NO)
단자 01-02/04-05 (NO)의 최대 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	250 V AC, 3 A
단자 01-02/04-05 (NO)의 최대 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	250V AC, 0.2A
단자 01-02/04-05 (NO)의 최대 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	30V DC, 2A
단자 01-02/04-05 (NO)의 최대 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 01-03/04-06 (NC)의 최대 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	250 V AC, 3 A
단자 01-03/04-06 (NC)의 최대 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	250V AC, 0.2A
단자 01-03/04-06 (NC)의 최대 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	30V DC, 2A
01-03 (NC), 01-02 (NO)의 최소 단자 부하	24V DC 10mA, 24V AC 20mA
EN 60664-1에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

1) IEC 60947 4부 및 5부. 릴레이의 내구성은 부하 유형, 스위칭 전류, 주위 온도, 구동 조건, 작업 프로파일 등에 따라 다릅니다. 릴레이에 유도부하를 연결할 때는 제어장치 회로를 장착하는 것이 좋습니다.

프로그래밍 가능한 릴레이 출력	
릴레이 01 단자 번호 (외함 사이즈 H9)	01-03 (NC), 01-02 (NO)
단자 01-03 (NC), 01-02 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	240V AC, 2A
최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 01-02 (NO), 01-03 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	60V DC, 1A
최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
릴레이 01 및 02 단자 번호 (외함 사이즈 H6, H7, H8, H9 (릴레이 2만), H10 및 I6-I8)	01-03 (NC), 01-02 (NO), 04-06 (NC), 04-05 (NO)
단자 04-05 (NO)의 최대 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하) <sup>2)3)</sup>	400V AC, 2A
단자 04-05 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 04-05 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	80V DC, 2A
단자 04-05 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 04-06 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	240V AC, 2A
단자 04-06 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 04-06 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	50V DC, 2A
단자 04-06 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A

01-03 (NC), 01-02 (NO), 04-06 (NC), 04-05 (NO)의 최소 단자 부하 24V DC 10mA, 24V AC 20mA  
 EN 60664-1에 따른 환경 기준 과전압 부문 III/오염 정도 2

- 1) IEC 60947 4부 및 5부. 릴레이의 내구성은 부하 유형, 스위칭 전류, 주위 온도, 구동 조건, 작업 프로파일 등에 따라 다릅니다. 릴레이에 유도부하를 연결할 때는 제어장치 회로를 장착하는 것이 좋습니다.
- 2) 과전압 부문 II.
- 3) UL 어플리케이션 300 V AC 2 A.

### 6.4.11 제어 카드, 10 V DC 출력

단자 번호	50
출력 전압	10.5V ±0.5V
최대 부하	25 mA

### 6.4.12 주위 조건

외함 보호 등급	IP20, IP54 (야외 설치용이 아님)
사용 가능한 외함 키트	IP21, TYPE 1
진동 시험	1.0 g
최대 상대 습도	운전하는 동안 5-95%(IEC 60721-3-3); 클래스 3K3 (비응축)
극한 환경 (IEC 60721-3-3), 코팅(표준) 외함 사이즈 H1-H5	클래스 3C3
극한 환경 (IEC 60721-3-3), 비코팅 외함 사이즈 H6-H10	클래스 3C2
극한 환경 (IEC 60721-3-3), 코팅(옵션) 외함 사이즈 H6-H10	클래스 3C3
극한 환경 (IEC 60721-3-3), 비코팅 외함 사이즈 I2-I8	클래스 3C2
IEC 60068-2-43 H2S에 따른 시험 방식 (10일)	
주위 온도 <sup>1)</sup>	장을 6.1.2 3x380-480 V AC의 40/50 °C (104/122 °F) 기준 최대 출력 전류 참조.
최소 주위 온도(최대 운전 상태일 때)	0 °C (32 °F)
최소 주위 온도(효율 감소 시), 외함 사이즈 H1-H5 및 I2-I4	-20 °C (-4 °F)
최소 주위 온도(효율 감소 시), 외함 사이즈 H6-H10 및 I6-I8	-10 °C (14 °F)
보관/운반 시 온도	-30 ~ +65/70 °C (-22 ~ +149/158°F)
최대 해발 고도(용량 감소 없음)	1000 m (3281 ft)
최대 해발 고도(용량 감소)	3000 m (9843 ft)
고도가 높은 경우에는 장을 6.3.2 저기압 및 높은 고도에 따른 용량 감소를 참조하십시오.	
안전 표준	EN/IEC 61800-5-1, UL 508C
EMC 표준 규격, 방사	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3
	EN 61800-3, EN 61000-3-12, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN
EMC 표준 규격, 방지	61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6
에너지 효율 클래스 <sup>2)</sup>	IE2

- 1) 다음에 대해서는 설계지침서의 특수 조건 참조.
  - 주위 온도가 높은 경우의 용량 감소.
  - 고도가 높은 경우의 용량 감소.
- 2) EN 50598-2에 따른 판단 기준:
  - 정격 부하.
  - 90% 정격 주파수.
  - 스위칭 주파수 공장 설정값.
  - 스위칭 방식 공장 설정값.



인덱스

L		보	
L1, L2, L3.....	51	보호.....	19, 51
LCP.....	25	부	
U		부하 공유.....	5
UL 준수.....	19	설	
검		설치.....	21
검색 키.....	25	써	
경		써멀 보호.....	4
경고 및 알람 목록.....	42	안	
고		안전.....	6
고전압.....	5	에	
공		에너지 효율.....	44, 46, 47, 48, 49
공인 기사.....	5	에너지 효율 클래스.....	54
과		옆	
과전류 보호.....	19	옆면끼리 나란히 붙여서 설치.....	7
누		운	
누설 전류.....	6	운전 키.....	25
단		의	
단면적.....	51	의도하지 않은 기동.....	5
단자		입	
50.....	54	입력	
메		디지털 입력.....	52
메뉴 키.....	25	아날로그 입력.....	52
모		전	
모터		전기적인 설치.....	11
과부하 보호.....	51	제	
출력 (U, V, W).....	51	제어카드	
모터에 연결.....	13	RS485 직렬 통신.....	53
방		10V DC 출력.....	54
방전 시간.....	5	24V DC 출력.....	53
배		주	
배선 약도.....	24	주위 조건.....	54
		주전원 공급 (L1, L2, L3).....	51
		주전원 공급 3x200-240 V AC.....	44
		주전원 공급 3x380-480 V AC.....	45
		주전원 공급 3x525-600 V AC.....	49

추

추가 리소스..... 3

출

출력

  디지털 출력..... 52

  아날로그 출력..... 52

케

케이블

  길이..... 51

폐

폐기물 처리 지침..... 4

표

표시 램프..... 25

표시창..... 25

퓨

퓨즈..... 19

프

프로그래밍

  MCT-10 셋업 소프트웨어를 이용한 프로그래밍..... 25

  프로그래밍..... 25

회

회로 차단기..... 19

효

효율..... 45





.....  
Danfoss는 카탈로그, 브로셔 및 기타 인쇄 자료의 오류에 대해 그 책임을 일체 지지 않습니다. Danfoss는 사전 통지 없이 제품을 변경할 수 있는 권리를 보유합니다. 이 권리는 동의할  
거친 사양에 변경이 없이도 제품에 변경이 생길 수 있다는 점에서 이미 판매 중인 제품에도 적용됩니다. 이 자료에 실린 모든 상표는 해당 회사의 재산입니다. Danfoss와 Danfoss 로고  
는 Danfoss A/S의 상표입니다. All rights reserved.  
.....

Danfoss A/S  
Ulsnaes 1  
DK-6300 Graasten  
vlt-drives.danfoss.com

