



Käyttöopas

VLT[®] AutomationDrive FC 302

315–710 kW, koteloitukoko E



Sisällysluettelo

1 Johdanto	3
1.1 Käyttöoppaan tarkoitus	3
1.2 Lisäresurssit	3
1.3 Ohje- ja ohjelmistoversio	3
1.4 Hyväksynät ja sertifioinnit	3
1.5 Hävittäminen	3
2 Turvallisuus	4
2.1 Turvallisuussymbolit	4
2.2 Pätevä henkilöstö	4
2.3 Turvallisuusvarotoimet	4
3 Tuotekatsaus	6
3.1 Käyttötarkoitus	6
3.2 Tehoalueet, painot ja mitat	6
3.3 E1h-/E2h-kotelointien sisänäkymä	7
3.4 E3h-/E4h-kotelointien sisänäkymä	8
3.5 Ohjaushylly	9
3.6 Paikallisohjauspaneeli (LCP)	10
4 Mekaaninen asennus	12
4.1 Toimitetut tuotteet	12
4.2 Tarvittavat työkalut	12
4.3 Varastointi	12
4.4 Käyttöympäristö	13
4.5 Asennus- ja jäähdytysvaatimukset	14
4.6 Yksikön nostaminen	14
4.7 Mekaaninen asennus, E1h/E2h	15
4.8 Mekaaninen asennus, E3h/E4h	17
5 Sähköasennus	20
5.1 Turvallisuusohjeet	20
5.2 EMC-direktiivin mukainen asennus	20
5.3 Kytkenäkaavio	23
5.4 Moottorin kytkeminen	24
5.5 Verkon vaihtovirran kytkeminen	26
5.6 Kytkeminen maadoitukseen	28
5.7 Liittimien mitat	30
5.8 Ohjauskaapelit	40
5.9 Ennen käynnistystä tehtävät tarkistukset	45

6 Käyttöönotto	46
6.1 Turvallisuusohjeet	46
6.2 Virran kytkeminen	46
6.3 LCP:n valikko	47
6.4 Taajuusmuuttajan ohjelmointi	47
6.5 Testaaminen ennen järjestelmän käynnistystä	51
6.6 Järjestelmän käynnistys	51
6.7 Parametrin asetukset	52
7 Johdotuskokoonpanon esimerkkejä	54
7.1 Avoimen piirin nopeudenohjauksen johdotus	54
7.2 Käynnistykseen/pysäytyksen johdotus	55
7.3 Ulkoisen hälytyksen kuittauksen johdotus	57
7.4 Moottorin termistorin johdotus	57
7.5 Regeneroinnin johdotus	57
8 Huolto, diagnostiikka ja vianmääritys	58
8.1 Ylläpito ja huolto	58
8.2 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli	58
8.3 Tilaviestit	59
8.4 Varoitus- ja hälytystyypit	61
8.5 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä	62
8.6 Vianmääritys	71
9 Tekniset tiedot	74
9.1 Sähkö tiedot	74
9.2 Verkkojännite	78
9.3 Moottorilähtö ja moottorin tiedot	78
9.4 Ympäristön olosuhteet	79
9.5 Kaapelien tekniset tiedot	79
9.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot	79
9.7 Sulakkeet	82
9.8 Koteloinnin mitat	84
9.9 Koteloinnin ilmavirta	100
9.10 Kiinnittimien kiristysmomentit	101
10 Liite	102
10.1 Lyhenteet ja merkintätavat	102
10.2 Kansainväliset/pohjoisamerikkalaiset parametrien oletusasetukset	103
10.3 Parametrivalikon rakenne	103
Hakemisto	109

1 Johdanto

1.1 Käyttöoppaan tarkoitus

Tässä käyttöohjeessa on tietoja E-kotelointikoon (E1h, E2h, E3h ja E4h) VLT®-taajuusmuuttajien turvallisesta asentamisesta ja käyttöönotosta.

Käyttöopas on tarkoitettu pätevän henkilöstön käyttöön. Taajuusmuuttajan turvallisen ja ammattimaisen käytön varmistamiseksi tämä käyttöopas on luettava ja sen ohjeita on noudatettava. Kiinnitä erityisesti huomiota turvallisuusohjeisiin ja yleisiin varoituksiin. Säilytä tämä käyttöopas taajuusmuuttajan lähellä.

VLT® on rekisteröity tavaramerkki.

1.2 Lisäresurssit

Saatavana on lisäresursseja, joiden avulla on helpompi ymmärtää E1h–E4h-taajuusmuuttajan edistyneitä toimintoja ja ohjelmointia.

- VLT® AutomationDriveFC 301FC 302 *Ohjelmointi-oppaassa* on lisätietoja parametrien käyttämisestä ja paljon automaatiosovellusesimerkkejä.
- VLT® AutomationDriveFC 300 90–1200 kW *Suunnitteluoppaassa* on yksityiskohtaisia tietoja automaatiosovellusten moottorien ohjausjärjestelmien suunnittelun mahdollisuuksista ja toiminnoista.
- *Safe Torque Off -käyttöohjeessa* on Safe Torque Off -toiminnon tarkat tekniset tiedot, edellytykset ja asennusohjeet.

Täydentäviä julkaisuja ja käyttöohjeita antaa Danfoss. Lue lisää osoitteesta drives.danfoss.com/knowledge-center/technical-documentation/

1.3 Ohje- ja ohjelmistoversio

Tätä käyttöohjetta tarkistetaan ja päivitetään säännöllisesti. Kaikki parannusehdotukset ovat tervetulleita. *Taulukko 1.1* näyttää asiakirjaversioiden ja vastaavien ohjelmistoversioiden.

Ohjeversio	Huomautuksia	Ohjelmistoversio
MG38A1xx	Ensimmäinen julkaisu	7.51

Taulukko 1.1 Ohje- ja ohjelmistoversio

1.4 Hyväksynät ja sertifiointit



Taulukko 1.2 Hyväksynät ja sertifiointit

Saatavilla on useita hyväksyntöjä ja sertifiointeja. Ota yhteyttä Danfoss-toimistoon tai kumppaniin. T7-jännitteen (525–690 V) taajuusmuuttajat on UL-sertifioitu ainoastaan 525–600 V jännitealueelle.

Taajuusmuuttaja täyttää termistä muistin pysyvyyttä koskevat UL 61800-5-1 -vaatimukset. Katso lisätietoja tuotekohtaisen *suunnitteluoppaan* kohdasta *Moottorin lämpösuojaus*.

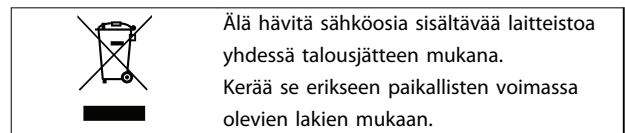
HUOMAUTUS!

LÄHTÖTAAJUUTTA KOSKEVAT RAJOITUKSET
Ohjelmistoversiosta 6.72 alkaen taajuusmuuttajan lähtötaajuus on rajoitettu 590 Hz:iin vientirajoitussäädösten vuoksi. Ohjelmistoversioissa 6x.xx on myös rajoitettu lähtötaajuutta 590 Hz:iin, eikä näitä versioita voi päivittää ylös tai alas.

1.4.1 ADN-vaatimustenmukaisuus

Lisätietoa vaarallisten aineiden vesiliikennekuljetuksia koskevan eurooppalaisen sopimuksen mukaisesti (ADN) on Suunnitteluoppaan kohdassa *ADN-sopimuksen mukainen asennus*.

1.5 Hävittäminen



2

2 Turvallisuus

2.1 Turvallisuussymbolit

Tässä oppaassa käytetään seuraavia symboleja:

VAROITUS

Ilmoittaa mahdollisesti vaarallisesta tilanteesta, joka saattaa johtaa kuolemaan tai vakavaan loukkaantumiseen.

HUOMIO

Ilmoittaa mahdollisesti vaarallisesta tilanteesta, joka voisi johtaa lievään tai kohtalaiseen loukkaantumiseen. Sitä voidaan käyttää myös varoituksena käytännöistä, jotka eivät ole turvallisia.

HUOMAUTUS!

Ilmoittaa tärkeitä tietoja, mukaan lukien tilanteet, jotka voivat aiheuttaa vahinkoja laitteille tai omaisuudelle.

2.2 Pätevä henkilöstö

Oikea ja luotettava kuljetus, varastointi, asennus, käyttö ja ylläpito ovat ongelmattoman ja turvallisen käytön edellytyksiä. Ainoastaan pätevä henkilöstö saa asentaa tämän laitteiston ja käyttää sitä.

Päteväksi henkilöstöksi katsotaan koulutettu henkilöstö, joka on valtuutettu asentamaan, ottamaan käyttöön ja ylläpitämään laitteistoja, järjestelmiä ja piirejä niitä koskevien lakien ja määräysten mukaisesti. Lisäksi henkilöstön on tunnettava tässä asiakirjassa kuvatut ohjeet ja turvallisuustoimet.

2.3 Turvallisuusvarotoimet

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön, kuorman jakoon tai kestopagneettimoottoreihin. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä ei teetetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Ainoastaan pätevä henkilöstö saa tehdä taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä.

VAROITUS

TAHATON KÄYNNISTYS

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon, moottori voi käynnistyä milloin tahansa. Tahaton käynnistys ohjelmoinnin, huollon tai korjaustöiden aikana saattaa aiheuttaa kuoleman, vakavan loukkaantumisen tai aineellisia vahinkoja. Moottori voi käynnistyä ulkoisella kytkimellä, kenttäväyläkomennolla, tulon ohjearvoviestillä LCP:stä tai LOP:stä, kauko-ohjauksella käyttämällä MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmistoa tai vikatilauksen kuittauksen jälkeen.

Moottorin tahattoman käynnistymisen estäminen:

- Paina LCP:n [Off/Reset]-näppäintä ennen parametrien ohjelmointia.
- Katkaise taajuusmuuttajan syöttöjännite.
- Johdota ja kokoa taajuusmuuttaja, moottori ja kaikki käytettävät laitteet täysin ennen taajuusmuuttajan kytkemistä verkon vaihtovirtaan, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon.

VAROITUS

PURKAUSAIKA

Taajuusmuuttajassa on tasajännitevälipiirin kondensattoreita, joihin voi jäädä varaus, vaikka taajuusmuuttajaan ei tule virtaa. Suurjännitteitä voi esiintyä silloinkin, kun LED-varoitusvalot eivät pala. Jos virran katkaisun jälkeen ei odoteta 40 minuuttia ennen huoltoa tai korjausta, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Sammuta moottori.
- Irrota verkon vaihtovirtasyöttö ja tasajännitevälipiirin etäsyötöt, mukaan lukien akkuvarmistukset, UPS ja tasajännitevälipiirilii-tännät muihin taajuusmuuttajiin.
- Irrota tai lukitse moottori.
- Odota 40 minuuttia, jotta kondensattorit ehtivät purkautua kokonaan.
- Varmista ennen huolto- ja korjaustöiden tekemistä sopivalla jännitteenmittauslaiteella, että kondensattorit ovat täysin purkautuneet.

VAROITUS**VUOTOVIRTAVAARA**

Vuotovirta on yli 3.5 mA. Ellei taajuusmuuttajaa maadoiteta oikein, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Varmista, että valtuutettu sähköasentaja on maadoittanut laitteiston oikein.

VAROITUS**LAITTEESTA JOHTUVA VAARA**

Pyörivien akselien ja sähkölaitteiden koskettaminen saattaa aiheuttaa kuoleman tai vakavan loukkaantumisen.

- Varmista, että ainoastaan koulutetut ja pätevät henkilöt tekevät asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä.
- Varmista, että sähkötyöt ovat kansallisten ja paikallisten sähkömääräysten mukaisia.
- Noudata tämän käyttöoppaan ohjeita.

HUOMIO**KUUMIA PINTOJA**

Taajuusmuuttajassa on metallikomponentteja, jotka ovat kuumia vielä taajuusmuuttajan virran katkaisemisen jälkeen. Jos taajuusmuuttajan korkean lämpötilan symbolia (keltainen kolmio) ei huomioida, seurauksena voi olla vakavia palovammoja.

- Huomaa, että sisäiset komponentit, kuten kokoojakiskot, voivat olla erittäin kuumia vielä taajuusmuuttajan virran katkaisemisen jälkeen.
- Korkean lämpötilan symbolilla (keltainen kolmio) merkityt ulkopinnat ovat kuumia, kun taajuusmuuttaja on käytössä, sekä välittömästi virran katkaisemisen jälkeen.

VAROITUS**SISÄISEN VIAN AIHEUTTAMA VAARA**

Tietyissä olosuhteissa sisäinen vika voi aiheuttaa komponentin räjähtämisen. Jos kotelointia ei pidetä suljettuna ja oikein kiinnitettynä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Älä käytä taajuusmuuttajaa, kun sen ovi on auki tai paneelit irrotettu.
- Varmista, että kotelointi on käytön aikana suljettu ja kiinnitetty oikein.

HUOMAUTUS!**VERKKOVIRTASUOJAUKSEN TURVAOPTIO**

Koteloinneille, joiden suojausluokka on IP21/IP54 (Type 1/Type 12) on saatavana verkkosuojausoptio. Verkkovirtasuojana on Lexan-suoja, joka on asennettu koteloinnin sisään suojaamaan virtaliittimien tahattomalta koskettamiselta BGV A2, VBG 4 -standardien mukaisesti.

3 Tuotekatsaus

3

3.1 Käyttötarkoitus

Taajuusmuuttaja on elektroninen moottorin ohjain, joka muuntaa verkon vaihtovirran vaihtelevaksi vaihtovirran aallonmuoto-lähdöksi. Lähdön taajuutta ja jännitettä säädellään moottorin nopeuden tai momentin säätämiseksi. Taajuusmuuttaja on suunniteltu seuraaviin käyttötarkoituksiin:

- säätämään moottorin pyörintänopeutta vasteena järjestelmän takaisinkytkentään tai ulkoisista ohjaimista tuleviin etäkomentoihin
- valvomaan järjestelmän ja moottorin tilaa
- tuottamaan moottorin ylikuormitussuojan.

Taajuusmuuttajaa saa käyttää teollisuus- ja kaupallisissa ympäristöissä paikallisten lakien ja standardien mukaisesti. Kokoonpanosta riippuen taajuusmuuttajaa voidaan käyttää yksittäisissä sovelluksissa tai se voi muodostaa osan suuremmasta järjestelmästä tai asennuksesta.

HUOMAUTUS!

Asuinympäristössä tämä tuote saattaa aiheuttaa radiohäiriöitä, jolloin niiden vaimentaminen saattaa edellyttää lisätoimenpiteitä.

Ennakoitavissa oleva väärä käyttö

Älä käytä taajuusmuuttajaa sovelluksissa, jotka eivät ole määritettyjen käyttöolosuhteiden ja -ympäristöjen mukaisia. Varmista, että kohdassa *kappale 9 Tekniset tiedot* määritetyt olosuhteet täyttyvät.

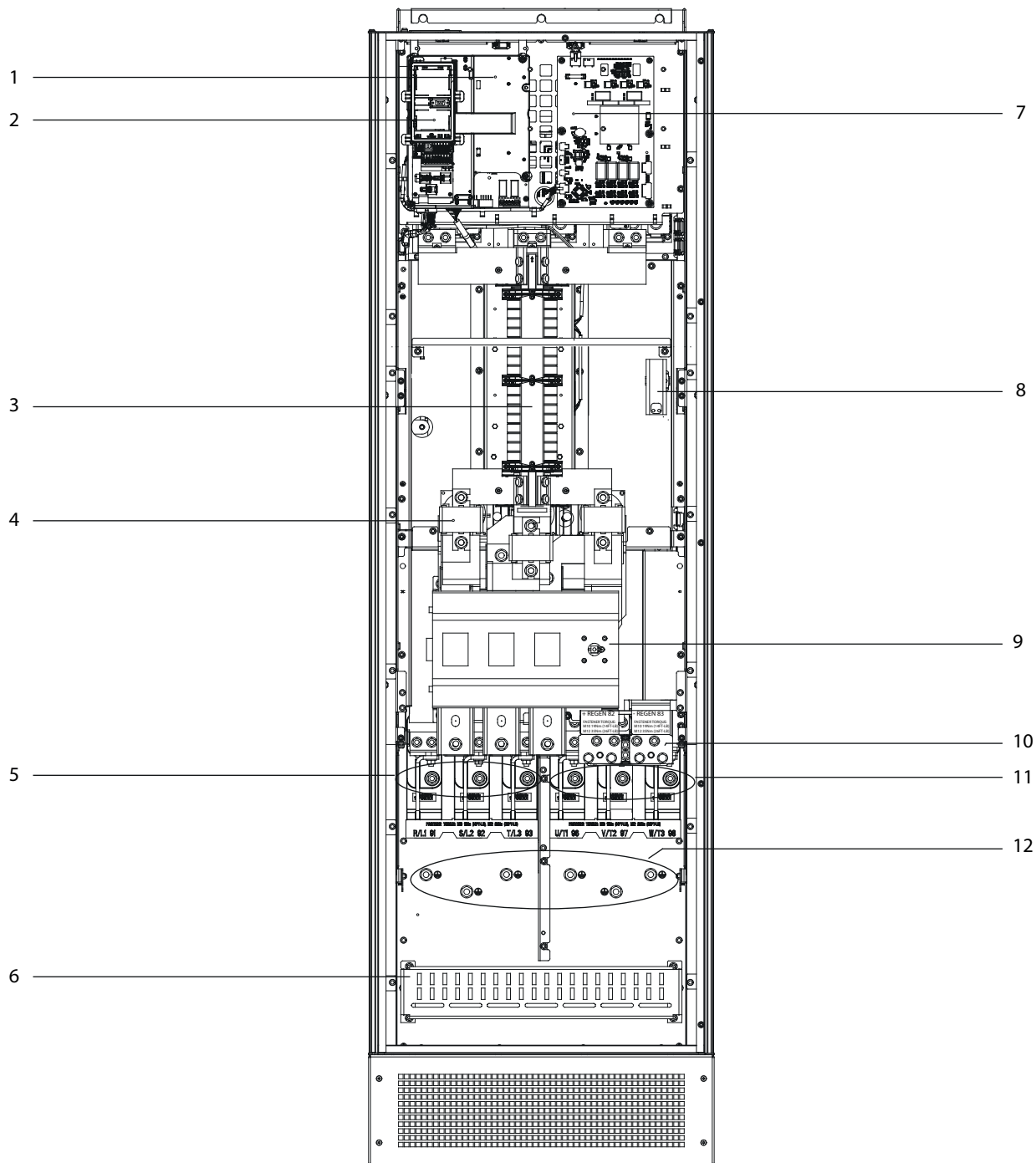
3.2 Tehoalueet, painot ja mitat

Taulukko 3.1 sisältää vakiokokoonpanojen mitat. Katso valinnaisten kokoonpanojen mitat kohdasta *kappale 9.8 Koteloinnin mitat*.

Kotelointikoko	E1h	E2h	E3h	E4h
Nimellisteho 380–500 V jännitteellä [kW (hv)]	315–400 (450–550)	450–500 (600–650)	315–400 (450–550)	450–500 (600–650)
Nimellisteho 525–690 V jännitteellä [kW (hv)]	355–560 (400–600)	630–710 (650–950)	355–560 (400–600)	630–710 (650–950)
Koteloinnin suojausluokitus	IP21/Type 1 IP54/Type 12	IP21/Type 1 IP54/Type 12	IP20/ Alusta	IP 20/ Alusta
Laitteen mitat				
Korkeus [mm (tuumaa)]	2 043 (80.4)	2 043 (80.4)	1 578 (62.1)	1 578 (62.1)
Leveys [mm (tuumaa)]	602 (23.7)	698 (27.5)	506 (19.9)	604 (23.89)
Syvyys [mm (tuumaa)]	513 (20.2)	513 (20.2)	482 (19.0)	482 (19.0)
Paino [kg (lb)]	295 (650)	318 (700)	272 (600)	295 (650)
Kuljetusmitat				
Korkeus [mm (tuumaa)]	768 (30.2)	768 (30.2)	746 (29.4)	746 (29.4)
Leveys [mm (tuumaa)]	2 191 (86.3)	2 191 (86.3)	1 759 (69.3)	1 759 (69.3)
Syvyys [mm (tuumaa)]	870 (34.3)	870 (34.3)	794 (31.3)	794 (31.3)
Paino [kg (lb)]	–	–	–	–

Taulukko 3.1 Kotelointien tehoalueet ja mitat

3.3 E1h-/E2h-kotelointien sisänäkymä



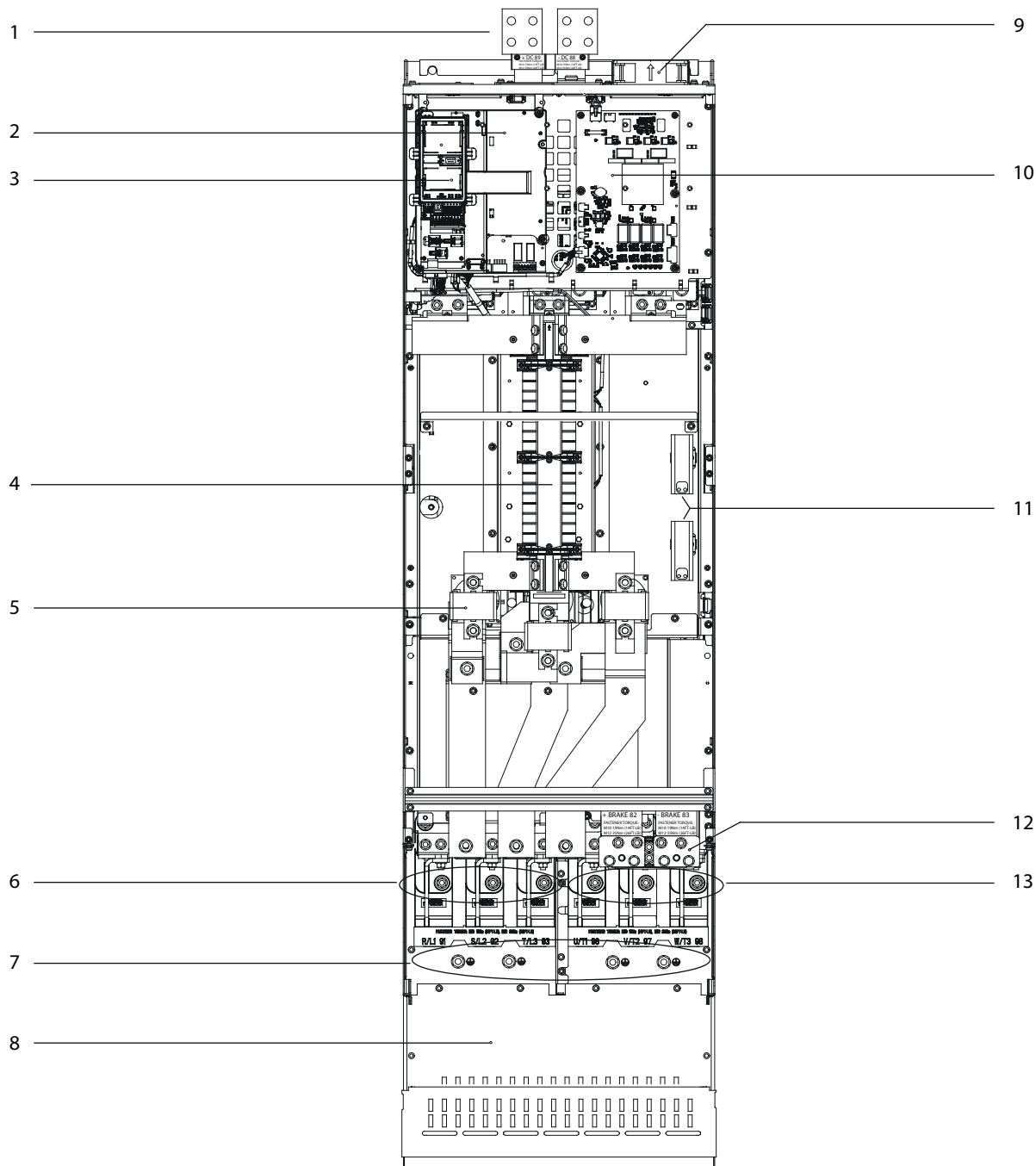
130BF206.11

3

1	Ohjaushylly (katso Kuva 3.3)	7	Puhaltimen tehokortti
2	Paikallisohjauspaneelin (LCP) teline	8	Tilalämmitin (valinnainen)
3	RFI-suodatin (valinnainen)	9	Verkkovirtakatkaisin (valinnainen)
4	Pääsulakkeet (UL-vaatimusten mukaisuuden edellytys, muuten valinnainen)	10	Jarru-/regenerointiliittimet (valinnainen)
5	Verkkoliittimet	11	Moottorin liittimet
6	RFI-suojauksen pääte	12	Maadoitusliittimet

Kuva 3.1 E1h-koteloinnin sisänäkymä (E2h-kotelointi on samanlainen)

3.4 E3h-/E4h-kotelointien sisänäkymä

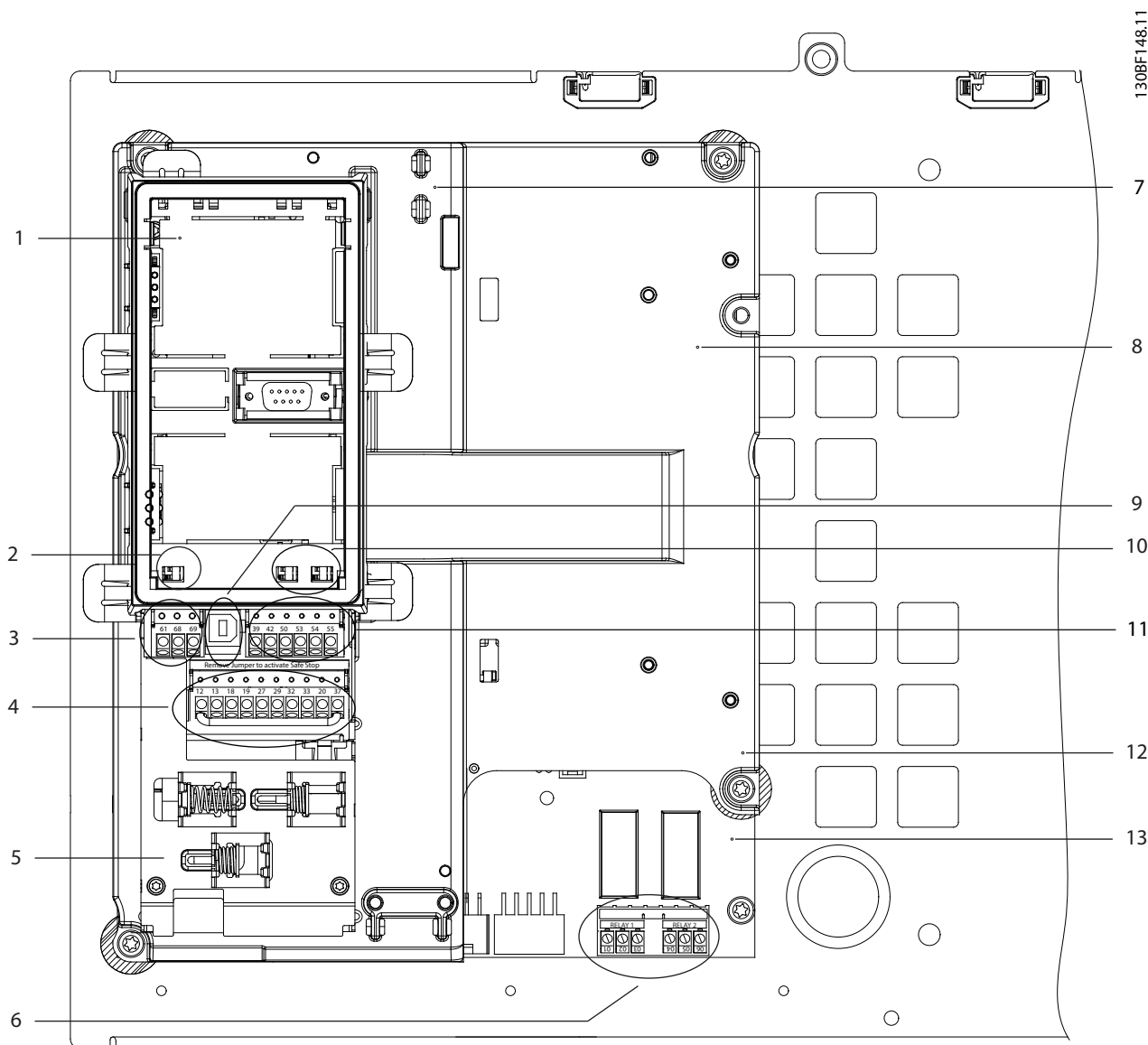


1308F211.11

1	Kuorman jako-/regenerointiliittimet (valinnainen)	8	RFI-suojauksen päätte (valinnainen, mutta vakiovaruste, jos RFI-suodatin on tilattu)
2	Ohjaushylly (katso Kuva 3.3)	9	Puhaltimet (käytetään koteloinnin etuosan jäähdyttämiseen)
3	Paikallisohjauspaneelin (LCP) teline	10	Puhaltimen tehokortti
4	RFI-suodatin (valinnainen)	11	Tilalämmitin (valinnainen)
5	Pääsulakkeet (valinnainen)	12	Jarruliittimet (valinnainen)
6	Verkkoliittimet	13	Moottorin liittimet
7	Maadoitusliittimet	-	-

Kuva 3.2 E3h-koteloinnin sisänäkymä (E4h-kotelointi on samanlainen)

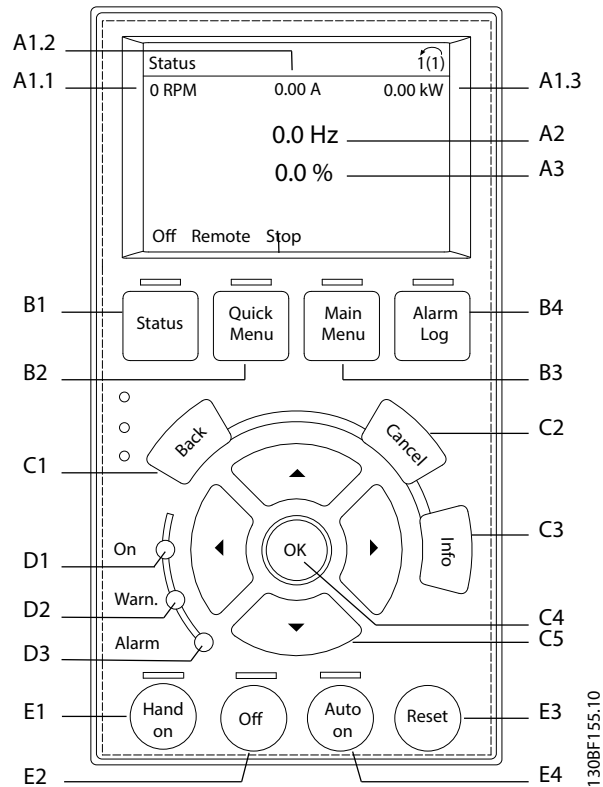
3.5 Ohjaushylly



1	LCP:n teline (LCP ei kuvattu)	8	Ohjaushylly
2	Väyläliittimen katkaisin (katso kappale 5.8.5 RS485-sarjaliikenteen määrittäminen)	9	USB-portti
3	Sarjaliikenteen liittimet (katso Taulukko 5.1)	10	Analogiatuloliittimet A53/A54 (katso kappale 5.8.10 Jännite-/virtatulosignaalin valitseminen)
4	Digitaalitulo- ja lähtöliittimet (katso Taulukko 5.2)	11	Analogiatulo-/lähtöliittimen (katso Taulukko 5.3)
5	Kaapeli/EMC-puristimet	12	Jarruvastuksen liittimet, 104–106 (tehokortissa ohjaushyllyn alapuolella)
6	Rele 1 ja rele 2 (katso Kuva 5.19)	13	Tehokortti (ohjaushyllyn alapuolella)
7	Ohjauskortti (LCP:n ja ohjausliittimien alapuolella)	–	–

Kuva 3.3 Ohjaushyllyn näkymä

3.6 Paikallishjoisuuspaneeli (LCP)



Kuva 3.4 Graafinen paikallishjoisuuspaneeli (LCP)

A. Näyttöalue

Jokaiseen näytön lukemaan on liitetty parametri. Katso Taulukko 3.2. LCP:ssä näkyviä tietoja voi muokata sovelluskohtaisesti. Katso kohta *kappale 6.3.1.2 Q1 Oma valikko*.

Selitys	Parametrin numero	Oletusasetus
A1.1	0-20	Nopeus [RPM]
A1.2	0-21	Moottorin virta [A]
A1.3	0-22	Teho [kW]
A2	0-23	Taajuus [Hz]
A3	0-24	Viite [%]

Taulukko 3.2 LCP:n näyttöalue

B. Valikkonäppäimet

Valikkonäppäimiä käytetään valikon parametrien määrittämiseen, tilanäyttötilojen selaamiseen normaalin käytön aikana sekä vikalokitietojen tarkasteluun.

Selitys	Painike	Toiminta
B1	Status	Näyttää toimintatiedot.
B2	Quick Menu	Voit käyttää alkuasetusten parametrien ohjeita. Sisältää myös yksityiskohtaiset sovellusvaiheet. Katso kohta <i>kappale 6.3.1.1 Pika-asetusvalikkotila</i> .

Selitys	Painike	Toiminta
B3	Main Menu	Voit käyttää kaikkia parametreja. Katso <i>kappale 6.3.1.7 Päävalikkotila</i> .
B4	Alarm Log	Näyttää aktiivisten hälytysten luettelon ja 10 uusinta hälytystä.

Taulukko 3.3 LCP:n valikkonäppäimet

C. Navigointipainikkeet

Navigointipainikkeilla ohjelmoidaan toimintoja ja liikutetaan näyttökohdistinta. Lisäksi navigointinäppäimillä voi säädellä nopeutta paikallisessa käytössä (käsikäytössä). Näytön kirkkautta voi säätää [Status]- ja [▲]/[▼]-painikkeilla.

Selitys	Painike	Toiminta
C1	Back	Palauttaa edelliseen vaiheeseen tai luetteloon valikkorakenteessa.
C2	Cancel	Peruu viimeksi tekemäsi muutoksen tai antamasi komennon, kunhan näyttötäila ei ole vaihdettu.
C3	Info	Näyttää näytössä näkyvän toiminnon määritelmän.
C4	OK	Käyttää parametriryhmiä tai ottaa valinnan käyttöön.
C5	▲ ▼ ◀ ▶	Liikkuu valikkokohtien välillä.

Taulukko 3.4 LCP:n navigointipainikkeet

D. Merkkivalot

Merkkivaloja käytetään taajuusmuuttajan tilan ilmaise-
miseen ja varoitus- tai vikatilojen ilmoittamiseen
visuaalisesti.

Selitys	Merkkiv alo	Merkkiva lo	Toiminta
D1	On	Vihreä	Syttyy, kun taajuusmuuttaja saa tehoa verkkojännitteestä tai 24 V:n ulkoisesta virtalähteestä.
D2	Warn.	Keltainen	Syttyy, kun aktiivisia varoitustiloja on. Näyttöalueelle tulee ongelman ilmaiseva teksti.
D3	Hälytys	Punainen	Syttyy vikatilanteen ollessa aktiivinen. Näyttöalueelle tulee ongelman ilmaiseva teksti.

Taulukko 3.5 LCP:n merkkivalot

E. Toimintopainikkeet ja nollaus

Toimintopainikkeet ovat paikallisohjauspaneelin alaosassa.

Selitys	Painike	Toiminta
E1	[Hand On]	Käynnistää taajuusmuuttajan paikallisohjauksella. Ohjaustulosta tai sarjaliikenteestä peräisin oleva ulkoinen pysäytyssignaali ohittaa paikallisen [Hand On] -ohjauksen.
E2	Off	Sammuttaa moottorin, mutta ei katkaise tehonsyöttöä taajuusmuuttajalle.
E3	Auto On	Asettaa järjestelmän etäkäyttötilaan, jossa se voi vastata ulkoiseen ohjausliittimistä tai sarjaliikenteestä saapuvaan käynnistyskomentoon.
E4	Reset	Nollaa taajuusmuuttajan manuaalisesti vian korjaamisen jälkeen.

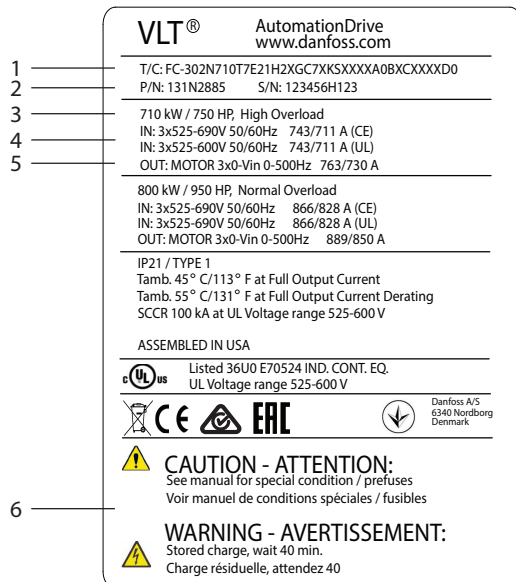
Taulukko 3.6 LCP:n toimintopainikkeet ja nollaus

4 Mekaaninen asennus

4.1 Toimitetut tuotteet

Toimitetut tuotteet voivat vaihdella tuotteen kokoonpanon mukaan.

- Varmista, että toimitetut tuotteet ja tyyppikilven tiedot vastaavat tilausvahvistusta.
- Tarkista pakkaus ja taajuusmuuttaja visuaalisesti kuljetuksen aikaisen asiattoman käsittelyn aiheuttamien vahinkojen varalta. Tee mahdolliset korvausvaatimukset kuljetusyhtiölle. Säilytä vaurioituneet osat selvitystä varten.



1	Tyyppikoodi
2	Osanumero ja sarjanumero
3	Tehoalue
4	Syöttöjännite, virta ja taajuus (pienellä/suurella jännitteellä)
5	Lähtöjännite, virta ja taajuus (pienellä/suurella jännitteellä)
6	Purkaus aika

Kuva 4.1 Tuotteen tyyppikilpi E2h-kotelointia varten (esimerkki)

HUOMAUTUS!

Tyyppikilven irrottaminen taajuusmuuttajasta voi aiheuttaa takuun raukeamisen.

4.2 Tarvittavat työkalut

Vastaanotto/pakkauksesta purkaminen

- I-palkki ja koukut, joiden nimelliskantavuus on riittävä taajuusmuuttajan painolle. Katso *kappale 3.2 Tehoalueet, painot ja mitat*.
- Nosturi tai muu nostolaite laitteen asettamiseen paikalleen.

Asennus

- Pora, jossa on 10 tai 12 mm terät.
- Rullamitta.
- Erikokoisia Phillips- tai tasakärkisiä ruuvitalttoja.
- Kiintoavain ja tarvittavat metrijärjestelmän hylsyt (7–17 mm)
- Kiintoavaimen jatkot.
- Torx-terät (T25 ja T50)
- Reikämeisti pellin läpi vedettäviä kaapeliputkia ja kaapeliläpivientejä varten.
- I-palkki ja koukut taajuusmuuttajan nostamista varten. Katso *kappale 3.2 Tehoalueet, painot ja mitat*.
- Nosturi tai muu nostolaite taajuusmuuttajan asettamiseen jalustalle ja paikalleen

4.3 Varastointi

Säilytä taajuusmuuttaja kuivassa paikassa. Säilytä laitteisto suljetussa pakkauksessaan asennukseen asti. Katso suositeltu ympäristön lämpötila kohdista *kappale 9.4 Ympäristön olosuhteet*.

Ajoittaista latausta (kondensaattorin varaamista) ei tarvitse tehdä, jos säilytys kestää enintään 12 kuukautta.

4.4 Käyttöympäristö

Ympäristöissä, joissa on nesteitä, hiukkasia tai korroosiota aiheuttavia kaasuja, on varmistettava, että laitteen IP-/tyyppiluokitus vastaavat asennusympäristöä. Katso ympäristön olosuhteita koskevat määritykset kohdasta *kappale 9.4 Ympäristön olosuhteet*.

HUOMAUTUS!

KONDENSAATIO

Kosteus voi kondensoitua myös sähkökomponentteihin ja aiheuttaa oikosulkuja. Vältä asennusta alueille, joilla esiintyy pakkasta. Asenna lisävarusteena saatava tilalämmitin, jos taajuusmuuttaja on ympäristön ilmaa kylmempi. Valmiustilassa käyttäminen pienentää kondensaation riskiä niin kauan kuin tehonhäviö estää kosteuden muodostumisen piireihin.

HUOMAUTUS!

ÄÄRIMMÄISET YMPÄRISTÖN OLOSUHTEET

Kuumat tai kylmät olosuhteet heikentävät laitteen suorituskykyä ja lyhentävät sen käyttöikää.

- Älä käytä ympäristöissä, joissa lämpötila on yli 55 °C (131 °F).
- Taajuusmuuttaja voi toimia alhaisimmillaan -10 °C:n (14 °F) lämpötilassa. Asianmukainen toiminta nimelliskuormituksella taataan kuitenkin ainoastaan 0 °C:n (32 °F) lämpötilaan asti.
- Kaappiin tai asennuspaikkaan vaaditaan lisäilmanvaihtoa, jos lämpötila on ympäristön lämpötilan rajoja korkeampi.

4.4.1 Kaasut

Syövyttävät kaasut, kuten rikkivety, kloori tai ammoniakki voivat vahingoittaa sähköisiä ja mekaanisia komponentteja. Laitteessa käytetään lakkapinnoitettuja piirilevyjä syövyttävien kaasujen vaikutuksen vähentämiseksi. Katso pinnoiteluokkien määritykset ja nimellisarvot kohdasta *kappale 9.4 Ympäristön olosuhteet*.

4.4.2 Pöly

Ota seuraavat seikat huomioon, kun taajuusmuuttaja asennetaan pölyisiin ympäristöihin:

Säännöllinen huolto

Pöly toimii eristekerroksena, kun se kerääntyy elektronisille komponenteille. Tämä kerros heikentää komponenttien jäähdytyskapasiteettia ja komponentit kuumenevat. Kuumempi ympäristö lyhentää elektronisten komponenttien käyttöikää.

Estä pölyn kerääntyminen jäähdytysriville ja puhaltimille. Katso tarkempia huolto- ja ylläpitotietoja kohdasta *kappale 8 Huolto, diagnostiikka ja vianmääritys*.

Jäähdytyspuhaltimet

Puhaltimet tuottavat taajuusmuuttajaa jäähdyttävää ilmavirtaa. Kun puhaltimet altistuvat pölyisille ympäristöille, pöly voi vahingoittaa puhaltimen laakereita ja aiheuttaa puhaltimen ennenaikaisen vioittumisen. Pöly voi myös kerääntyä puhaltimen siiville, jolloin aiheutuu epätasapainoa, joka estää puhallinta jäähdyttämästä laitetta oikein.

4.4.3 Mahdollisesti räjähdysvaaralliset tilat

VAROITUS

RÄJÄHDYSVAARALLINEN TILA

Älä asenna taajuusmuuttajaa mahdollisesti räjähdysvaaralliseen tilaan. Asenna taajuusmuuttaja kaappiin tämän alueen ulkopuolelle. Tämän ohjeen noudattamatta jättäminen suurentaa kuoleman tai vakavan loukkaantumisen riskiä.

Mahdollisesti räjähdysvaarallisissa tiloissa käytettävien järjestelmien on täytettävä tietyt ehdot. EU-direktiivi 94/9/EY (ATEX 95) luokittelee elektronisten laitteiden käytön mahdollisesti räjähdysvaarallisissa tiloissa.

- Luokka d määrittää, että kipinän syntyessä se jää suojatulle alueelle.
- Luokka e kieltää kipinöiden syntymisen.

Moottorit, joissa on luokan d suojaus

Ei vaadi hyväksyntää. Erikoisjohdotus ja -kotelointi vaaditaan.

Moottorit, joissa on luokan e suojaus

Yhdessä ATEX-hyväksytyt PTC-valvontalaitteen, kuten VLT® PTC-termistorikortti MCB 112:n kanssa asennus ei vaadi hyväksytyt tarkastuslaitoksen tekemää yksittäishyväksyntää.

Moottorit, joissa on luokan d/e suojaus

Varsinaisella moottorilla on luokan e syttymissuojausluokitus, kun taas moottorikaapelit ja liitäntäympäristö ovat luokan d mukaisia. Käytä taajuusmuuttajan lähdössä siniaaltosuodatinta korkean huippujännitteen alentamiseen.

Käytä seuraavia, kun taajuusmuuttajaa käytetään mahdollisesti räjähdysvaarallisissa tilassa:

- Moottorit, joissa on luokan d tai e suojaus.
- PTC-lämpötila-anturi moottorin lämpötilan valvomiseksi.
- Lyhyet moottorikaapelit.
- Siniaaltolähtösuodattimet, kun ei käytetä suojattuja moottorikaapeleita.

HUOMAUTUS!**MOOTTORIN TERMISTORIN ANTURIN VALVONTA**

VLT® AutomationDrive -laitteissa, joissa on VLT® PTC-termistorikortti MCB 112 -optio, on räjähdysvaarallisten tilojen PTB-sertifiointi.

4.5 Asennus- ja jäähdytysvaatimukset**HUOMAUTUS!**

Virheellinen asennus voi aiheuttaa ylikuumenemista ja heikentää suorituskykyä.

Asennusvaatimukset

- Sijoita laite mahdollisimman lähelle moottoria. Katso moottorikaapelin enimmäispituus kohdasta *kappale 9.5 Kaapelien tekniset tiedot*.
- Varmista laitteen vakaus asentamalla se kiinteälle pinnalle.
- E3h- ja E4h-koteloinnit voi asentaa:
 - Pystysuoraan paneelin taustalevyllä (tyypillinen asennus).
 - Pystysuoraan ylösalaisin paneelin taustalevyllä.¹⁾
 - Vaakasuoraan selkäpuoli alas paneelin taustalevyn päälle.¹⁾
 - Vaakasuoraan kyljelleen, kiinnitetty paneelin lattiaan.¹⁾
- Varmista, että asennuspaikka on tarpeeksi luja kestääkseen laitteen painon.
- Varmista, että laitteen ympärillä on riittävästi tilaa jäähdytystä varten. Katso kohta *kappale 9.9 Koteloinnin ilmavirta*.
- Varmista riittävä tila oven avaamista varten.
- Varmista kaapelin läpivienti pohjasta.

1) Jos asennuksesi on epätyypillinen, ota yhteys tehtäseen.

Jäähdytysvaatimukset

- Varmista, että laitteen ylä- ja alapuolella on ilmaväli tuuletusta varten. Pienin ilmaväli: 225 mm (9").
- Järjestä riittävä ilmavirtaus. Katso *Taulukko 4.1*.
- Redusointi lämpötilojen vuoksi on huomioitava, kun lämpötila on 45°C (113 °F) ja 50 °C (122 °F) ja korkeus 1000 m (3300 jalkaa) merenpinnan yläpuolella. Lisätietoja on *Suunnitteluoppaassa*.

Taajuusmuuttajassa käytetään taustakanavan jäähdytysjärjestelmää, joka poistaa jäähdytysriivan jäähdytysilmaa. Jäähdytysriivan jäähdytysilma kuljettaa noin 90 % lämmöstä pois taajuusmuuttajan takakanavan kautta. Takakanavan ilma voidaan johtaa paneelista tai huoneesta seuraavasti:

- **Putkijäähdytys**
Takakanavan jäähdytysarjoja on saatavana jäähdytysriivan jäähdytysilman johtamiseksi pois paneelista, kun IP20-/alusta-taajuusmuuttajat asennetaan Rittal-kotelointiin. Näiden sarjojen käyttö vähentää lämpöä paneelissa, jolloin voidaan käyttää pienempiä ovipuhaltimia.
- **Takaseinän jäähdytys**
Ylä- ja alasuojuksen asentaminen laitteeseen mahdollistaa takakanavan jäähdytysilman poistamisen huoneesta.

HUOMAUTUS!

E3h- ja E4h-koteloinneille (IP20/alusta) vaaditaan kotelointiin vähintään 1 ovipuhallin poistamaan lämpö, joka ei jää taajuusmuuttajan takakanavaan. Se poistaa myös kaiken muun hukkalämmön muista taajuusmuuttajan sisäpuolen komponenteista. Laske oikean puhallinkoon valitsemiseksi vaadittava kokonaisilmavirtaus.

Tarvittava ilmavirtaus jäähdytys-elementin kautta on varmistettava.

Runko	Ovipuhallin/yläpuhallin [m³/h (cfm)]	Jäähdytysriivan puhallin [m³/h (cfm)]
E1h	510 (300)	994 (585)
E2h	552 (325)	1053–1206 (620–710)
E3h	595 (350)	994 (585)
E4h	629 (370)	1053–1206 (620–710)

Taulukko 4.1 Ilmavirtaus

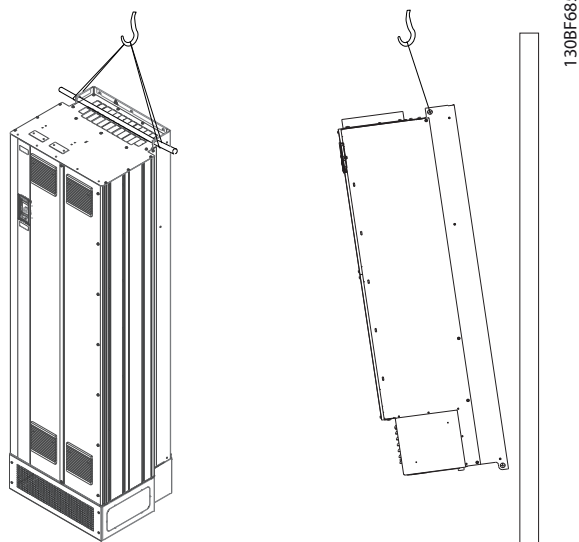
4.6 Yksikön nostaminen

Käytä taajuusmuuttajan nostamiseen aina siihen tarkoitettuja nostokorvakkeita. Käytä tankoa taajuusmuuttajan nostoaukkujen vääntymisen välttämiseen.

VAROITUS**KUOLEMAN TAI LOUKKAANTUMISEN VAARA**

Noudata paikallisia painavien taakkojen nostamista koskevia määräyksiä. Jos suosituksia ja paikallisia turvallisuusmääräyksiä ei noudateta, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Varmista, että nostolaitteet ovat hyvässä käyttökunnossa.
- Katso eri kotelointityyppien painot kohdasta *kappale 3.2 Tehoalueet, painot ja mitat*.
- Tangon maksimihalkaisija: 20 mm (0,8 in).
- Kulma taajuusmuuttajan yläosasta nostokaapeliin: vähintään 60°.



Kuva 4.2 Suositeltava nostotapa

4.7 Mekaaninen asennus, E1h/E2h

E1h- ja E2h-koteloitinkoko on tarkoitettu ainoastaan lattiasennukseen ja se toimitetaan jalustan ja läpivientilevyn kanssa. Jalusta ja läpivientilevy on asennettava sopivaan asennukseen.

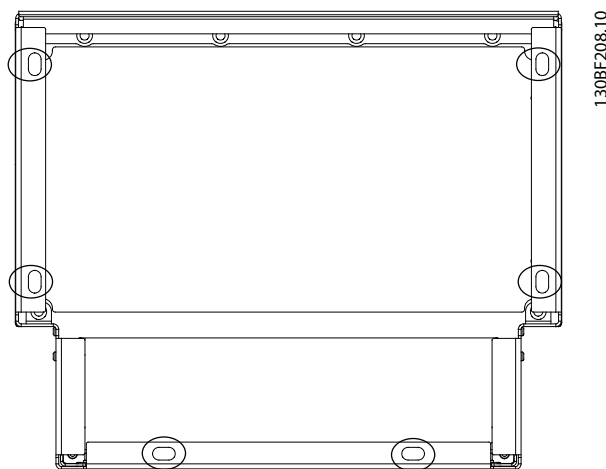
Jalustan korkeus on 200 mm (7,9 tuumaa) ja sen etuosassa on aukko taajuusmuuttajan tehokomponenttien jäähdytykseen tarvittavaa ilmavirtaa varten.

Taajuusmuuttajan läpivientilevy on tarpeen riittävän jäähdytysilman tuomiseksi taajuusmuuttajan ohjaukskomponenteille ovipuhaltimen kautta ja IP21/Type 1- tai IP54/Type 12 -suojaustasojen säilyttämiseksi.

4.7.1 Jalustan kiinnittäminen lattiaan

Jalusta on kiinnitettävä lattiaan 6 pultilla ennen koteloinnin asentamista.

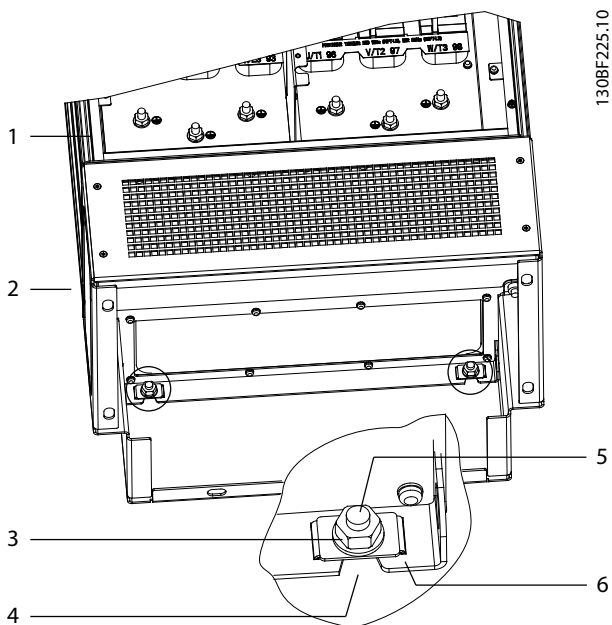
1. Määritä laitteen oikea paikka. Ota huomioon käyttöolosuhteet ja pääsy kaapeleille.
2. Irrota jalustan etupaneeli päästäksesi käsiksi asennusreikiin.
3. Aseta jalusta lattialle ja kiinnitä se 6 pultilla asennusreikien läpi. Katso ympyröidyt alueet kohdassa *Kuva 4.3*.



Kuva 4.3 Jalustan kiinnityspisteet lattiaan

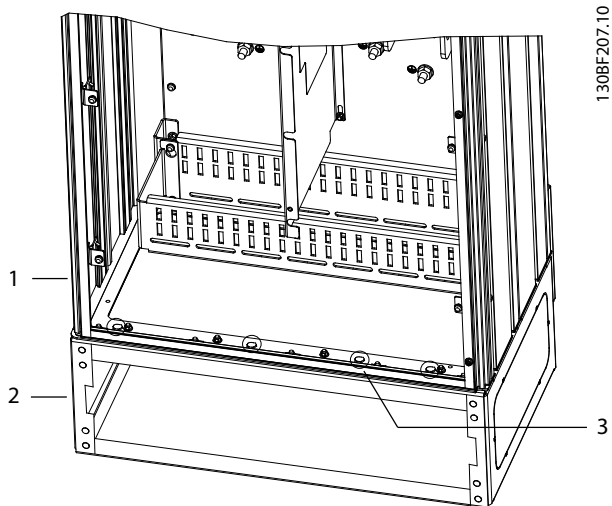
4.7.2 E1h-/E2h-laitteen kiinnittäminen jalustaan

1. Nosta taajuusmuuttaja ja aseta se jalustalle. Jalustan takaosassa on 2 pulttia, jotka liukuvat 2 koteloinnin takana olevaan pitkänomaiseen reikään. Sijoita taajuusmuuttaja säätämällä pultteja ylös tai alas. Kiinnitä löysästi 2 M10 mutterilla ja lukituskiinnikkeillä. Katso *Kuva 4.4*.
2. Varmista, että yläpuolella on 225 mm (9 tuumaa) tilaa ilman poistoa varten.
3. Varmista, että ilmanotto laitteen etuosassa alhaalla on esteetön.
4. Kiinnitä kotelointi jalustan yläosaan 6 M10 x 30 -kiinnittimellä. Katso kohta *Kuva 4.5*. Kierrä kukin pultti löyhästi paikalleen, kunnes kaikki pultit on asennettu.
5. Kiinnitä pultit kunnolla ja kiristä ne 19 Nm (169 in-lb) tiukkuuteen.
6. Kiristä 2 koteloinnin takana olevaa M10-mutteria 19 Nm (169 in-lb) tiukkuuteen.



1	Kotelointi	4	Koteloinnin urareikä
2	Jalusta	5	Pultti jalustan takaosassa
3	M10-mutteri	6	Lukituskannatin

Kuva 4.4 Jalustan takaosan kiinnityspisteet kotelointiin



1	Kotelointi	3	M10 x 30 -kiinnittimet (takakulman pultteja ei näytetä)
2	Jalusta	-	-

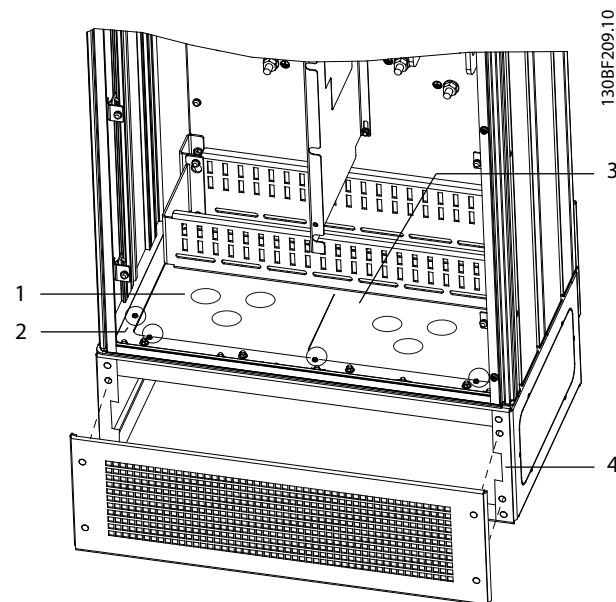
Kuva 4.5 Jalustan kiinnityspisteet kotelointiin

4.7.3 Kaapelien aukkojen tekeminen

Läpivientilevy on metallilevy, jonka ulkoreunassa on pinnapultteja. Läpivientilevyssä on kaapelien läpivienti- ja päättämiskohdat ja se on asennettava IP21/IP54 (Type 1/ Type 12) -suojausluokituksen säilyttämiseksi. Levy asetetaan taajuusmuuttajan koteloinnin ja jalustan väliin. Levyn voi asentaa pinnapulttien suunnasta riippuen koteloinnin tai jalustan sisäpuolelta. Katso läpivientilevyn mitat kohdasta *kappale 9.8.1 E1h ulkomitat*.

Katso myöhemmät vaiheet kohdasta *Kuva 4.6*.

1. Tee reikämeistillä kaapelien reiät läpivientilevyyn.
2. Asenna läpivientilevy jollakin seuraavista menetelmistä:
 - 2a Työnnä läpivientilevy jalustan läpi liu'uttamalla läpivientilevy jalustan etuosassa olevan uran (4) läpi.
 - 2b Työnnä läpivientilevy koteloinnin läpi kääntämällä läpivientilevyä vinoon, kunnes sen voi liu'uttaa uritettujen kannattimien alle.
3. Kohdista läpivientilevyn pinnapultit jalustan reikiin ja kiinnitä 10 M5-mutterilla (2).
4. Kiristä mutterit 2.3 Nm (20 in-lb) tiukkuuteen.



1	Kaapelin tuloaukko	4	Ura jalustan pohjassa
2	M5-mutteri	5	Etukansi/-säleikkö
3	Läpivientilevy	-	-

Kuva 4.6 Läpivientilevyn asentaminen

4.8 Mekaaninen asennus, E3h/E4h

E3h- ja E4h-kotelointikoot on tarkoitettu asennettaviksi seinälle tai asennuspaneelille koteloinnin sisään. Kotelointiin asennetaan muovinen läpivientilevy. Se on suunniteltu estämään tahaton pääsy liittimille IP20/suojatussa alustalaitteessa.

HUOMAUTUS!

Regenerointi-/kuormituksenjako-optio

Koteloinnin päällä olevien paljaiden liittimien vuoksi regenerointi-/kuormituksenjako-optiolla varustettujen laitteiden suojaluokka on IP00.

4.8.1 E3h-/E4h-koteloinnin kiinnittäminen asennuslevyyn tai seinään.

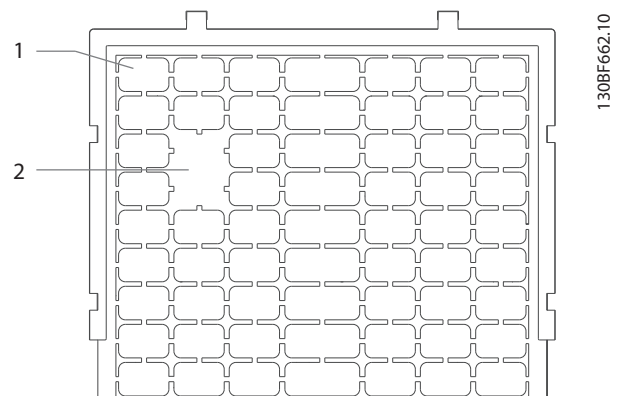
1. Poraa kotelointikoon mukaiset asennusreiät. Katso *kappale 9.8 Koteloinnin mitat*.
2. Kiinnitä taajuusmuuttajan koteloinnin yläosa asennuslevyyn tai seinään.
3. Kiinnitä taajuusmuuttajan koteloinnin alaosa asennuslevyyn tai seinään.

4.8.2 Kaapelien aukkojen tekeminen

Läpivientilevy peittää taajuusmuuttajan koteloinnin alaosan ja se on asennettava IP20/Alusta-suojaluokituksen säilyttämiseksi. Läpivientilevy muodostuu muovinelioista, jotka voi leikata mahdollistamaan kaapelien veto liittimille. Katso *Kuva 4.7*.

1. Irrota pohjapaneeli ja liitinsuoja. Katso *Kuva 4.8*.
 - 1a Irrota pohjapaneeli irrottamalla 4 T25-ruuvia.
 - 1b Irrota 5 T20-ruuvia, jotka kiinnittävät taajuusmuuttajan pohjan liitinsuojan yläosaan ja vedä sitten liitinsuoja suoraan pois.
2. Määritä moottori-, verkkovirta- ja maadoituskaapelien koko ja sijainti. Merkitse niiden sijainti ja koot muistiin.

3. Tee kaapelien mittojen ja sijaintien perusteella aukot muoviseen läpivientilevyyn leikkaamalla tarvittavat neliöt.
4. Vedä muovinen läpivientilevy (7) liitinsuojan pohjakiskoille.
5. Kallista liitinsuojan etuosaa alaspäin, kunnes kiinnittimien kärjet (8) ovat uritettujen taajuusmuuttajan kannattimien (6) päällä.
6. Varmista, että liitinsuojan sivupaneeli ovat kiskon ohjaimen (5) ulkopuolella.
7. Työnnä liitinsuojaa, kunnes se on uritettua taajuusmuuttajan kannatinta vasten.
8. Kallista liitinsuojan etuosaa ylöspäin, kunnes taajuusmuuttajan pohjassa oleva kiinnittimen reikä on samassa linjassa liittimen avaimenreiän aukon (9) kanssa. Kiinnitä 2 T25-ruuvilla ja kiristä 2.3 Nm (20 in-lb) tiukkuuteen.
9. Kiinnitä pohjapaneeli 3 T25-ruuvilla ja kiristä 2.3 Nm (20 in-lb) tiukkuuteen.

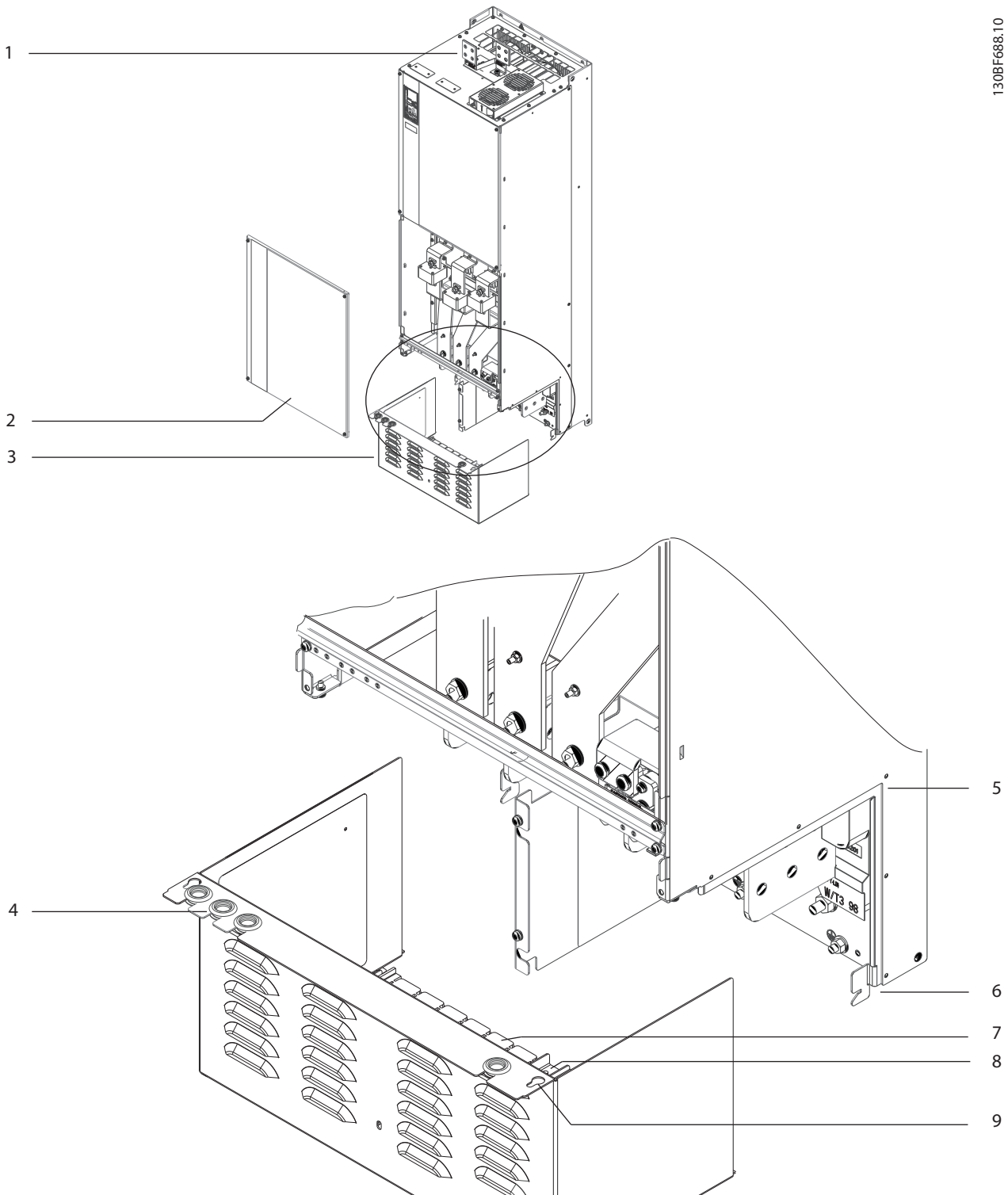


1	Muovinen nelikulmio
2	Neliöt poistettu kaapelien käyttämistä varten

Kuva 4.7 Muovinen läpivientilevy

4

130BF688.10

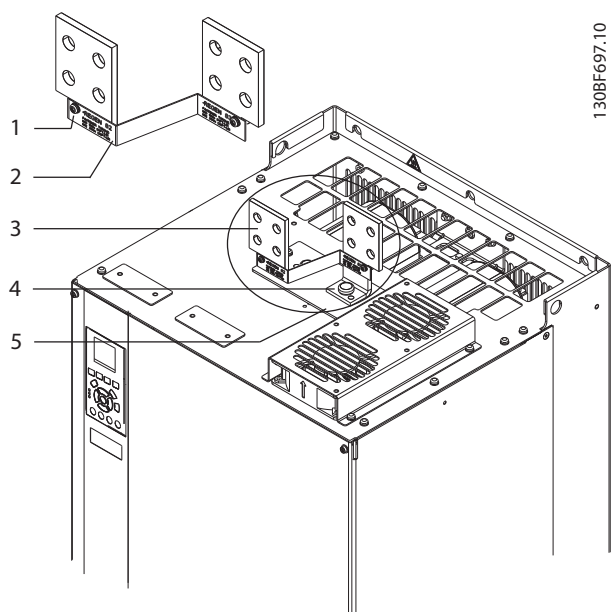


1	Kuorman jako-/regenerointiliittimet (valinnainen)	6	Uritettu taajuusmuuttajan kannatin
2	Pohjapaneeli	7	Muovinen läpivientilevy (asennettu)
3	Liitinsuoja	8	Kiinnittimen kärki
4	Läpivientitiivisteen reikä ohjauskaapeleita varten	9	Avaimenreiän aukko
5	Kisko-ohjain	-	-

Kuva 4.8 Läpivientilevyn ja liitinsuojan kokoaminen

4.8.3 Kuormituksenjako-/regenerointiliittimien asentaminen

Kuormituksenjaon-/regeneroinnin liittimiä, jotka sijaitsevat taajuusmuuttajan yläosassa, ei asenneta tehtaalla niiden kuljetuksessa vahingoittumisen välttämiseksi. Katso myöhemmät vaiheet kohdasta *Kuva 4.9*.



1	Tarran kiinnitin, M4
2	Tarra
3	Kuormituksenjako-/regenerointiliitin
4	Liittimen kiinnitin, M10
5	Liitinlevy, jossa on 2 aukkoa

Kuva 4.9 Kuormituksenjako-/regenerointiliittimet

- Poista liitinlevy, 2 liitintä, tarra ja kiinnittimet taajuusmuuttajan mukana toimitetusta varustelaukusta.
- Irrota liitin kuormituksenjaon/regeneroinnin aukosta taajuusmuuttajan yläosassa. Siirrä kaksi M5-kiinnitintä sivuun myöhempää uudelleenkäyttöä varten.
- Irrota muovinen taustamateriaali ja asenna liitinlevy kuormituksenjaon/regeneroinnin aukon päälle. Kiinnitä 2 M5-kiinnittimellä ja kiristä 2.3 Nm (20 in-lb) tiukkuuteen.
- Asenna kumpikin liitin liitinlevyyn yhdellä M10 kiinnittimellä liitintä kohti. Kiristä 19 Nm (169 in-lb) tiukkuuteen.
- Asenna tarra kiinnitinten eteen kohdassa *Kuva 4.9* kuvatulla tavalla. Kiinnitä 2 M4-ruuvilla ja kiristä 1.2 Nm (10 in-lb) tiukkuuteen.

5 Sähköasennus

5.1 Turvallisuusohjeet

Katso *kappale 2 Turvallisuus*, yleiset turvaohjeet.

VAROITUS

INDUSOITUNUT JÄNNITE

Yhdessä kuljetetuista eri taajuusmuuttajien moottorin lähtökaapeleista indusoitunut jännite voi ladata laitteiston kondensaattoreita silloinkin, kun laitteistosta on katkaistu virta ja se on lukittu. Jos moottorin lähtökaapeleita ei ole kuljetettu erillään tai ei käytetä suojattua kaapelia, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Vedä moottorikaapelit erikseen tai
- Käytä suojattuja kaapeleita.
- Lukitse kaikki taajuusmuuttajat samanaikaisesti.

VAROITUS

SÄHKÖISKUVAARA

Taajuusmuuttaja voi aiheuttaa maadoitusjohtimeen tasavirran, minkä seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Kun sähköiskusuojaukseen käytetään vikavirtarelettä (RCD), vain B-tyypin RCD:tä saa käyttää syöttöpuolella.

Suosituksen noudattamatta jättäminen tarkoittaa, että RCD ei suojaa tarkoitetulla tavalla.

Ylivirtasuojaus

- Sovelluksissa, joissa on useita moottoreita, vaaditaan taajuusmuuttajan ja moottorin väliin muita suojalaitteita, kuten oikosulkusuojaus tai moottorin lämpösuojaus.
- Oikosulku- ja ylivirtasuojaukselta varten on syötössä oltava sulakkeet. Jos sulakkeita ei ole asennettu tehtaalla, asentajan on hankittava ne. Katso sulakkeiden suurimmat nimellistehot kohdasta *kappale 9.7 Sulakkeet*.

Johdintyyppi ja nimellisteho

- Kaikkien kaapelointien on oltava poikkipinta-alaa ja ympäristön lämpötilaa koskevien paikallisten ja kansallisten vaatimusten mukaisia.
- Tehokytkennän johdinsuositus: Kuparilanka, nimelliskestävyys vähintään 75 °C (167 °F).

Katso suositellut johdinkoot ja tyypit kohdasta *kappale 9.5.1 Kaapelien tekniset tiedot*.

HUOMIO

AINEELLISIA VAHINKOJA!

Moottorin ylikuormitussuojaus ei sisälly oletusasetuksiin. Lisää tämä toiminto asettamalla kohdan *parametri 1-90 Moottorin lämpösuojaus* arvoksi [ETR-laukaisu] tai [ETR-varoitus]. Koskee Pohjois-Amerikan markkinoita: ETR-toiminto antaa NEC:n mukaisen luokan 20 moottorin ylikuormitussuojan. Jos parametrin *parametri 1-90 Moottorin lämpösuojaus* arvoksi ei aseteta [ETR-laukaisu] tai [ETR-varoitus], moottorin ylikuormitussuojasta ei ole ja moottorin ylikuumentuessa voi aiheutua aineellisia vahinkoja.

5.2 EMC-direktiivin mukainen asennus

Varmista asennuksen EMC-direktiivin mukaisuus noudattamalla ohjeita kohdassa:

- *Kappale 5.3 Kytkenäkaavio.*
- *Kappale 5.4 Moottorin kytkeminen.*
- *Kappale 5.6 Kytkeminen maadoitukseen.*
- *Kappale 5.8 Ohjauskaapelit.*

HUOMAUTUS!

KIERRETYT SUOJAUKSEN PÄÄT (SIANSAPAROT)

Kierrettyt suojausten päät kasvattavat suojausten impedanssia suuremmilla taajuuksilla, mikä heikentää suojausten tehoa ja kasvattaa vuotovirtaa. Vältä kierrettyjä suojausten päitä käyttämällä integroitua suojausten puristimia.

- Kytke suojaus kotelointiin kummastakin päästään releiden, ohjauskaapeleiden, signaaliliittymän, kenttäväylän tai jarrun kanssa käyttämistä varten. Jos maadoitusreitillä on korkea impedanssi, siinä on kohinaa tai siinä on virtaa, estä maavirtasilmu- koiden muodostuminen katkaisemalla suojausten liittämistä toisesta päästä.
- Johda virrat takaisin laitteeseen metallisen asennuslevyn avulla. Varmista hyvin sähköä johtava kosketus asennuslevystä kiinnitysruuvien kautta runkoon.
- Käytä moottorilähtökaapeleille suojattuja kaapeleita. Voit vaihtoehtoisesti käyttää suojaamattomia moottorikaapeleita metalliputkessa.

HUOMAUTUS!

SUOJATUT KAAPELIT

Jos ei käytetä suojattuja kaapeleita tai metallisia kaapeli-putkia, laite ja sen asennus eivät ole radiotaajuuksisia (RF) päästöjä koskevien säädösten mukaisia.

- Varmista, että moottori- ja jarrukaapelit ovat mahdollisimman lyhyitä, jotta koko järjestelmän häiriötaso saataisiin mahdollisimman alhaiseksi.
- Vältä pienen viestitason ohjauskaapeleiden vetämistä lähelle moottori- ja jarrukaapeleita.
- Noudata tiedonsiirto- ja komento-/ohjauslinjojen osalta kyseisten tietoliikenneprotokollien standardeja. Esimerkiksi USB:tä varten on käytettävä suojattuja kaapeleita, mutta RS485/Ethernet voi käyttää suojattuja tai suojaamattomia UTP-kaapeleita.
- Varmista, että kaikki ohjausliittimien liitännät ovat PELV-vaatimusten mukaisia.

HUOMAUTUS!

EMC-HÄIRIÖT

Käytä moottori- ja ohjauskaapeleille suojattuja kaapeleita ja erota syöttökaapelit, moottorikaapelit ja ohjauskaapelit toisistaan. Jos tehoa, moottoria ja ohjauskytkentöjä ei eroteta toisistaan, seurauksena voi olla laitteiden tahaton tai heikentynyt toiminta. Virta-, moottori- ja ohjauskaapelien välissä on oltava vähintään 200 mm (7,9 tuumaa).

HUOMAUTUS!

ASENNUS KORKEALLE PAIKALLE

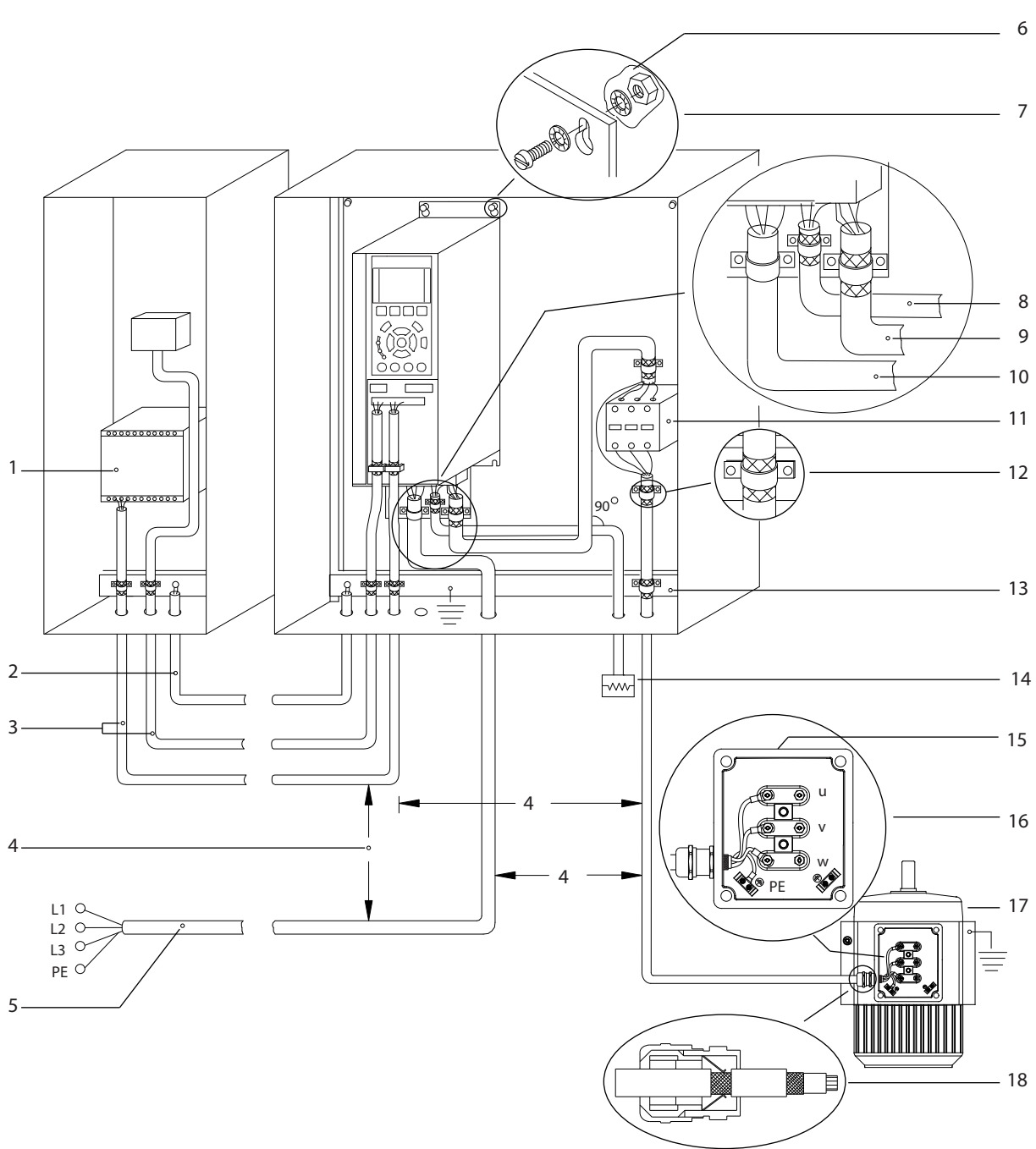
Ylijännitteen riski on olemassa. Komponenttien ja kriittisten osien välinen erotus saattaa olla riittämätön eikä se ehkä ole PELV-vaatimusten mukainen. Pienennä ylijänniteriskiä käyttämällä ulkoisia suojakaapeleita tai galvaanista erotusta.

Jos asennuspaikka on yli 2 000 metrin (6 500 jalkaa) korkeudessa, pyydä Danfoss-yhtiöltä lisätietoja PELV-vaatimuksen noudattamisesta.

HUOMAUTUS!

PELV-VAATIMUSTEN MUKAISUUS

Estä sähköiskut käyttämällä Protective Extra Low Voltage, erityisen pieni suojajännite (PELV) -sähkösyöttöä ja noudattamalla paikallisia ja kansallisia PELV-määräyksiä.

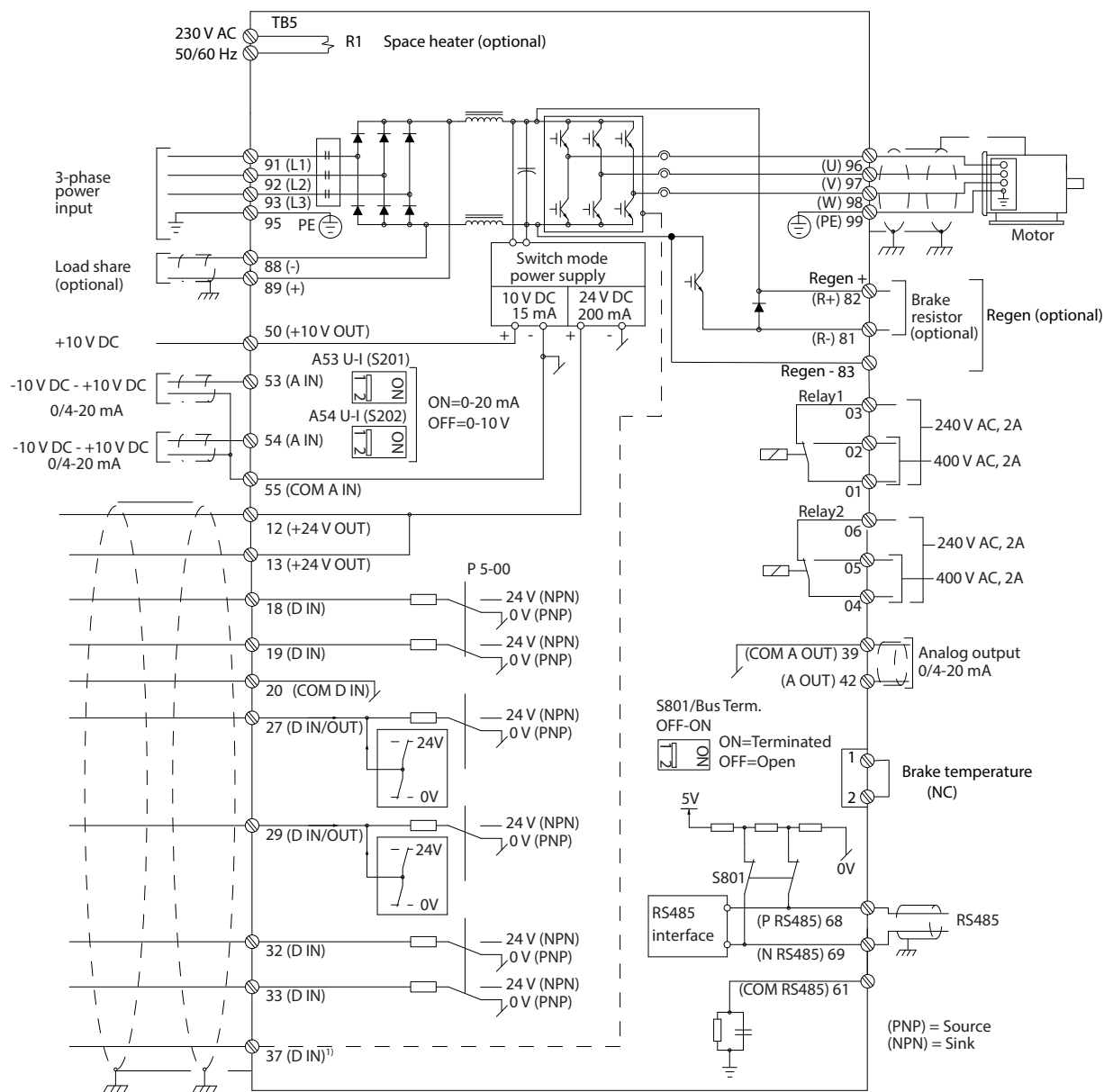


1.30BF228.10

1	PLC	10	Syöttökaapeli (suojaamaton)
2	Vähintään 16 mm ² tasauskaapeli	11	Lähtökontaktori ja niin edelleen
3	Ohjauksikaapelit	12	Kuorittu kaapeli eristys
4	Vähintään 200 mm ohjauksikaapelien, moottorikaapelien ja syöttökaapelien välillä	13	Yhteinen maadoituksen kokoojakisko Noudata kaapin maadoituksessa paikallisia ja kansallisia määräyksiä.
5	Verkköjännite	14	Jarruvastus
6	Paljas (maalaamaton) pinta	15	Metallinen rasia
7	Tähtialuslevyt	16	KytKentä moottoriin
8	Jarrukaapeli (suojattu)	17	Moottori
9	Moottorikaapeli (suojattu)	18	EMC-kaapeliäpivienti

Kuva 5.1 EMC-direktiivin mukaisen asennuksen esimerkki

5.3 Kytkentäkaavio



130BFI11:1

5

Kuva 5.2 Peruskytkennän kaavio

A = analoginen, D = digitaalinen

1) Liitintä 37 (valinnainen) käytetään Safe Torque Off -toimintoon. Katso Safe Torque Off -toiminnon asennusohjeet Safe Torque Off -käyttöoppaasta.

5.4 Moottorin kytkeminen

VAROITUS

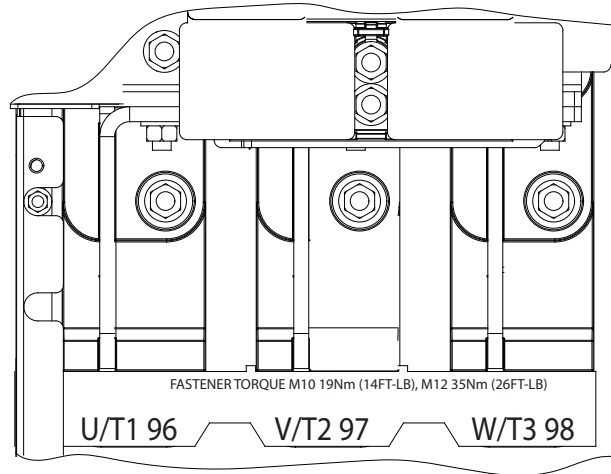
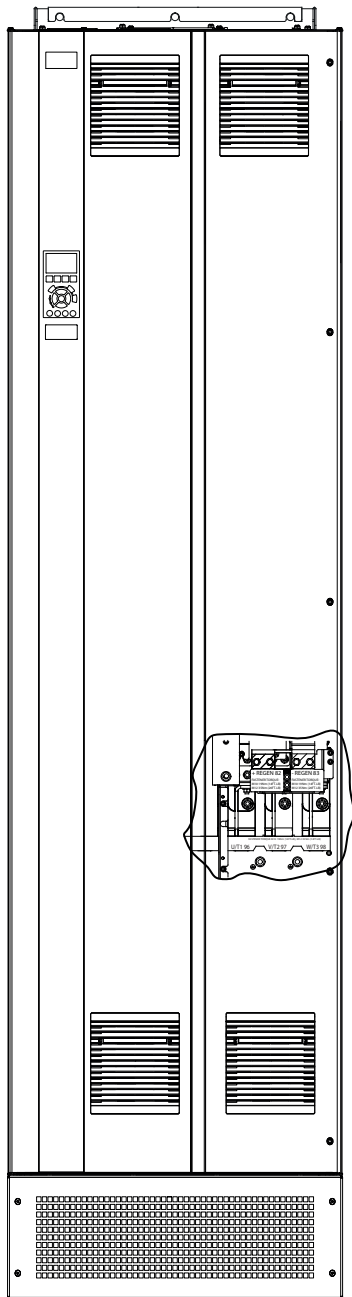
INDUSOITUNUT JÄNNITE

Lähellä kulkevista moottorikaapeleista indusoitunut jännite voi ladata laitteiston kondensaattoreita silloinkin, kun laitteistosta on katkaistu virta ja se on lukittu. Jos moottorin lähtökaapeleita ei ole kuljetettu erillään tai ei käytetä suojattua kaapelia, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Noudata kaapelikokoja koskevia paikallisia ja kansallisia sähkömääräyksiä. Katso johdinten suurimmat koot kohdasta *kappale 9.1 Sähkötiedot*.
- Noudata moottorin valmistajan kytkentävaatimuksia.
- Moottorikytkentöjen talttaukset tai huoltopaneelit ovat IP21/IP54- (Type 1/Type 12) -laitteiden jalustassa.
- Älä kytke käynnistys- tai navanvaihtolaitetta (esimerkiksi Dahlander-moottoria tai asynkronista liukurengas-moottoria) taajuusmuuttajan ja moottorin väliin.

Toimet

1. Kuori osa ulkokaapelin eristeestä.
2. Muodosta mekaaninen kiinnitys ja sähköinen kontakti kaapelin suojuksen ja maadoituksen välille asettamalla kuorittu kaapeli kaapelinpitimen alle.
3. Kytke maadoituskaapeli lähimpään maadoitusliittimeen kohdassa *kappale 5.6 Kytkeminen maadoitukseen* olevien maadoitusohjeiden mukaisesti.
4. Kytke moottorin 3-vaihejohtimet liittimiin 96 (U), 97 (V) ja 98 (W), katso *Kuva 5.3*.
5. Kiristä liittimet kohdan *kappale 9.10.1 Kiinnittimien kiristysmomentit* ohjeiden mukaisesti.



5

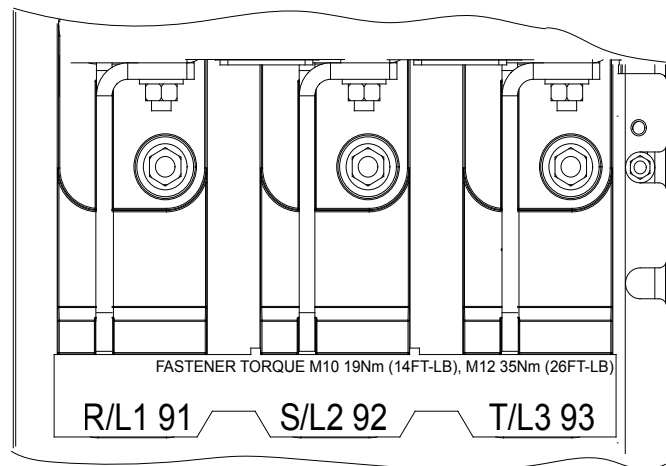
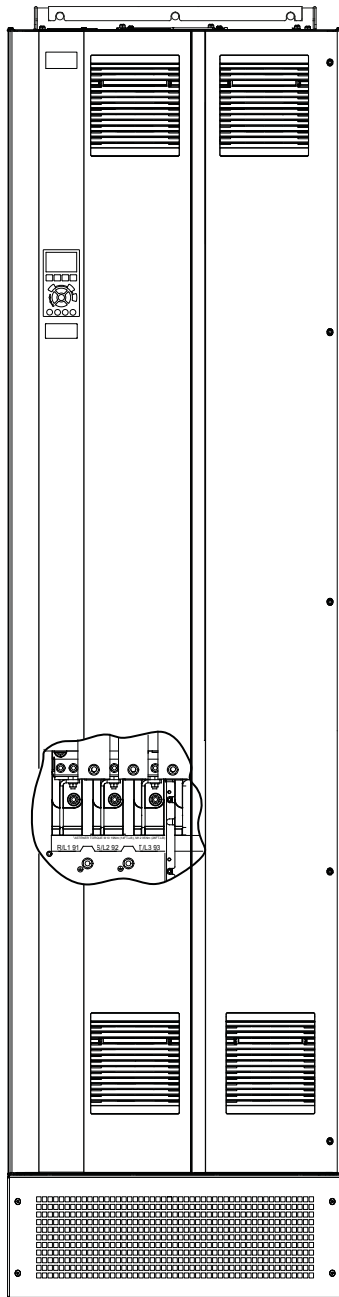
Kuva 5.3 Vaihtovirtamoottorin liittimet (kuvasa E1h) Katso liittimien yksityiskohtainen kuva kohdasta *kappale 5.7 Liittimien mitat*.

5.5 Verkon vaihtovirran kytkeminen

- Valitse johdinten koko taajuusmuuttajan tulovirran mukaan. Katso johdinten suurimmat koot kohdasta *kappale 9.1 Sähkötiedot*.
- Noudata kaapelikokoja koskevia paikallisia ja kansallisia sähkömääräyksiä.

Toimet

1. Kuori osa ulkokaapelin eristeestä.
2. Muodosta mekaaninen kiinnitys ja sähköinen kontakti kaapelin suojuksen ja maadoituksen välille asettamalla kuorittu kaapeli kaapelinpitimen alle.
3. Kytke maadoituskaapeli lähimpään maadoitusliittimeen kohdassa *kappale 5.6 Kytkeminen maadoitukseen* olevien maadoitusohjeiden mukaisesti.
4. Kytke 3-vaiheiset tulovaihtovirtajohdot liittimiin R, S ja Tulo (katso *Kuva 5.4*).
5. Syötettäessä eristetystä verkosta (IT-järjestelmä tai kelluva delta) tai TT/TN-S-syötöstä maadoitetulla lenkillä (maadoitettu delta) varmista, että parametrin *parametri 14-50 RFI-suod.* arvoksi on asetettu [0] Ei käytössä tasajännitevälipiirin vahingoittumisen välttämiseksi ja maakapasitanssin vähentämiseksi.
6. Kiristä liittimet kohdan *kappale 9.10.1 Kiinnittimien kiristysmomentit* ohjeiden mukaisesti.



5

Kuva 5.4 Verkon vaihtovirran liittimet (kuvassa E1h) Katso liittimien yksityiskohtainen kuva kohdasta *kappale 5.7 Liittimien mitat*.

5.6 Kytkeminen maadoitukseen

VAROITUS

VUOTOVIRTAVAARA

Vuotovirta on yli 3.5 mA. Ellei taajuusmuuttajaa maadoiteta oikein, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Varmista, että valtuutettu sähköasentaja on maadoittanut laitteiston oikein.

Sähköturvallisuuden vuoksi

- Maadoita taajuusmuuttaja voimassa olevien standardien ja ohjeiden mukaisesti.
- Käytä syöttöteholle, moottoriteholle ja ohjauskaapeleille omaa maadoitusjohdinta.
- Älä maadoita taajuusmuuttajaa liittämällä sitä toiseen ketjutustyyliin
- Käytä mahdollisimman lyhyitä maajohtimia.
- Noudata moottorin valmistajan kytkevävaatimuksia.
- Kaapelin vähimmäispoikkileikkaus: 10 mm² (6 AWG) (tai 2 erikseen päätettyä nimelliskokoista maadoitusjohdinta).
- Kiristä liittimet kohdan *kappale 9.10.1 Kiinnittimien kiristysmomentit* ohjeiden mukaisesti.

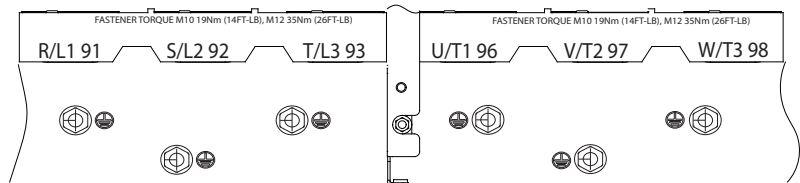
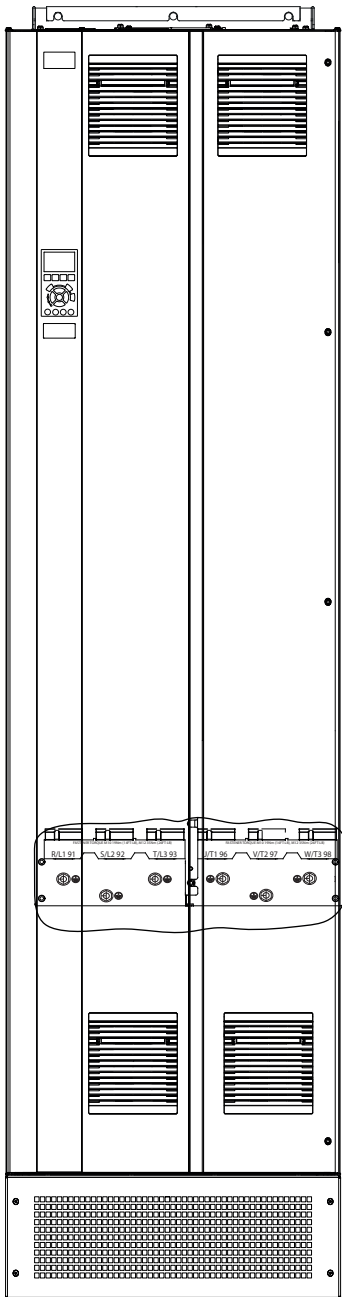
EMC-direktiivin mukainen asennus

- Muodosta sähköinen kontakti kaapelisuojan ja taajuusmuuttajan koteloinnin väliin käyttämällä metallisia kaapeliläpivientejä tai laitteessa olevia puristimia.
- Vähennä pursketransienttia käyttämällä monikuituista johdinta.
- Älä käytä kierrettyjä suojausten päitä

HUOMAUTUS!

POTENTIAALIN TASAUS

Jos taajuusmuuttajan ja järjestelmän maadoituspotentiaalit eroavat toisistaan, järjestelmässä on pursketransientin riski. Asenna tasaavat kaapelit järjestelmän komponenttien välille. Suositeltu kaapelin poikkileikkaus: 16 mm² (5 AWG).

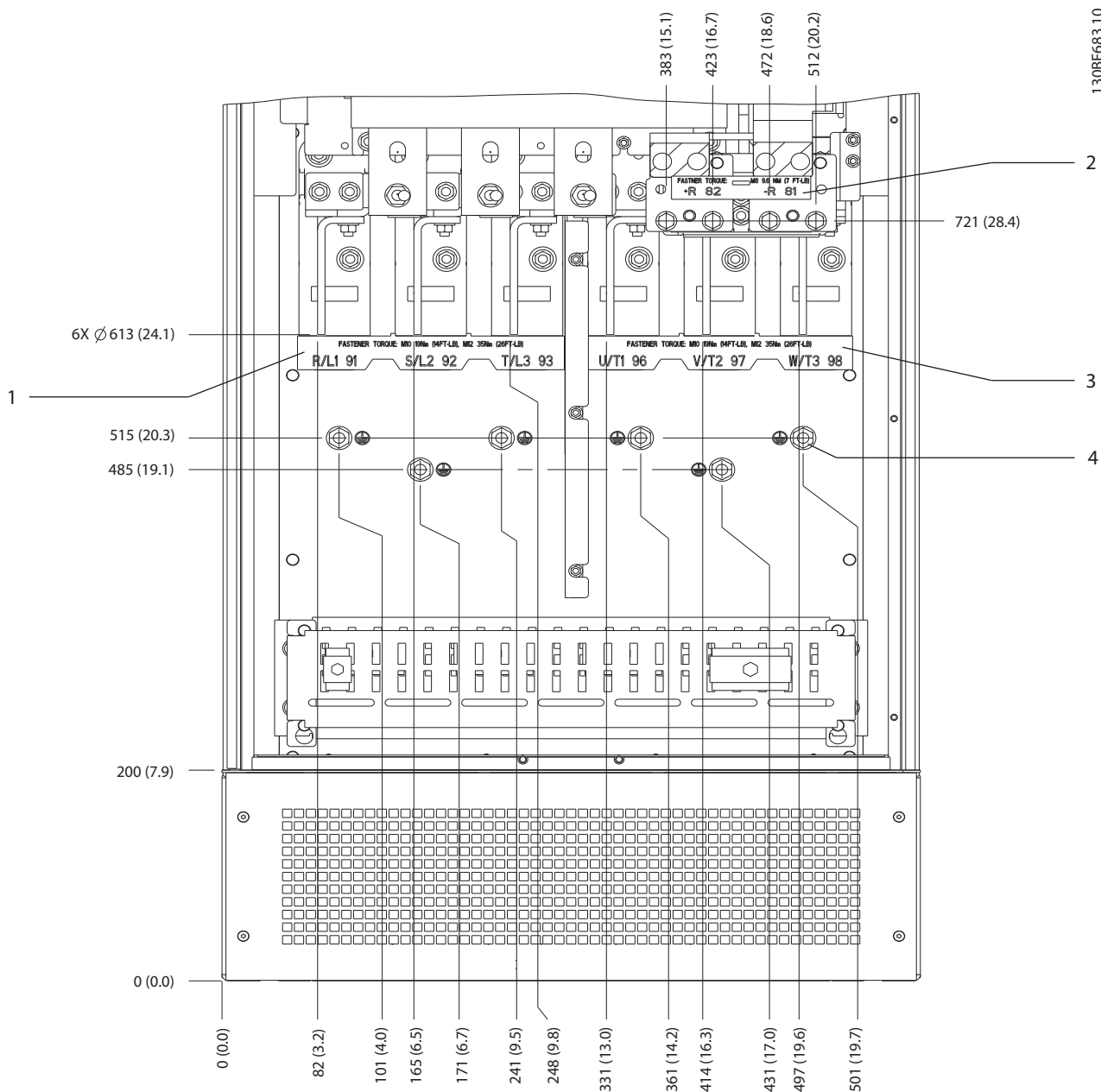


Kuva 5.5 Maadoitusliittimet (kuvassa E1h) Katso liittimien yksityiskohtainen kuva kohdasta *kappale 5.7 Liittimien mitat*.

5.7 Liittimien mitat

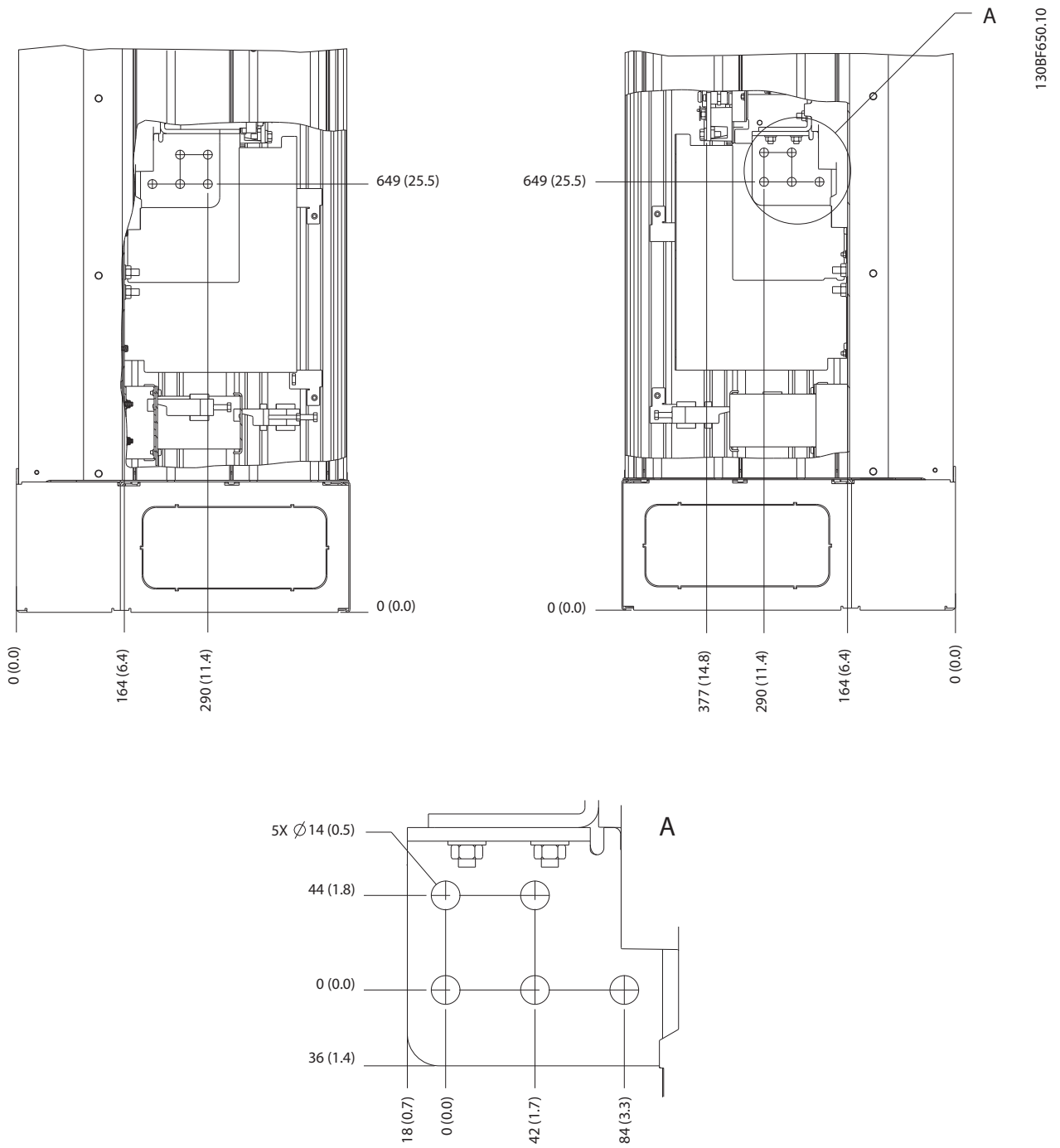
5.7.1 Liittimien mitat, E1h

5



1	Verkkoliittimet	3	Moottorin liittimet
2	Jarru- tai regenerointiliittimet	4	Maadoitusliittimet, M10-mutteri

Kuva 5.6 Liittimien mitat, E1h (näkömä edestä)

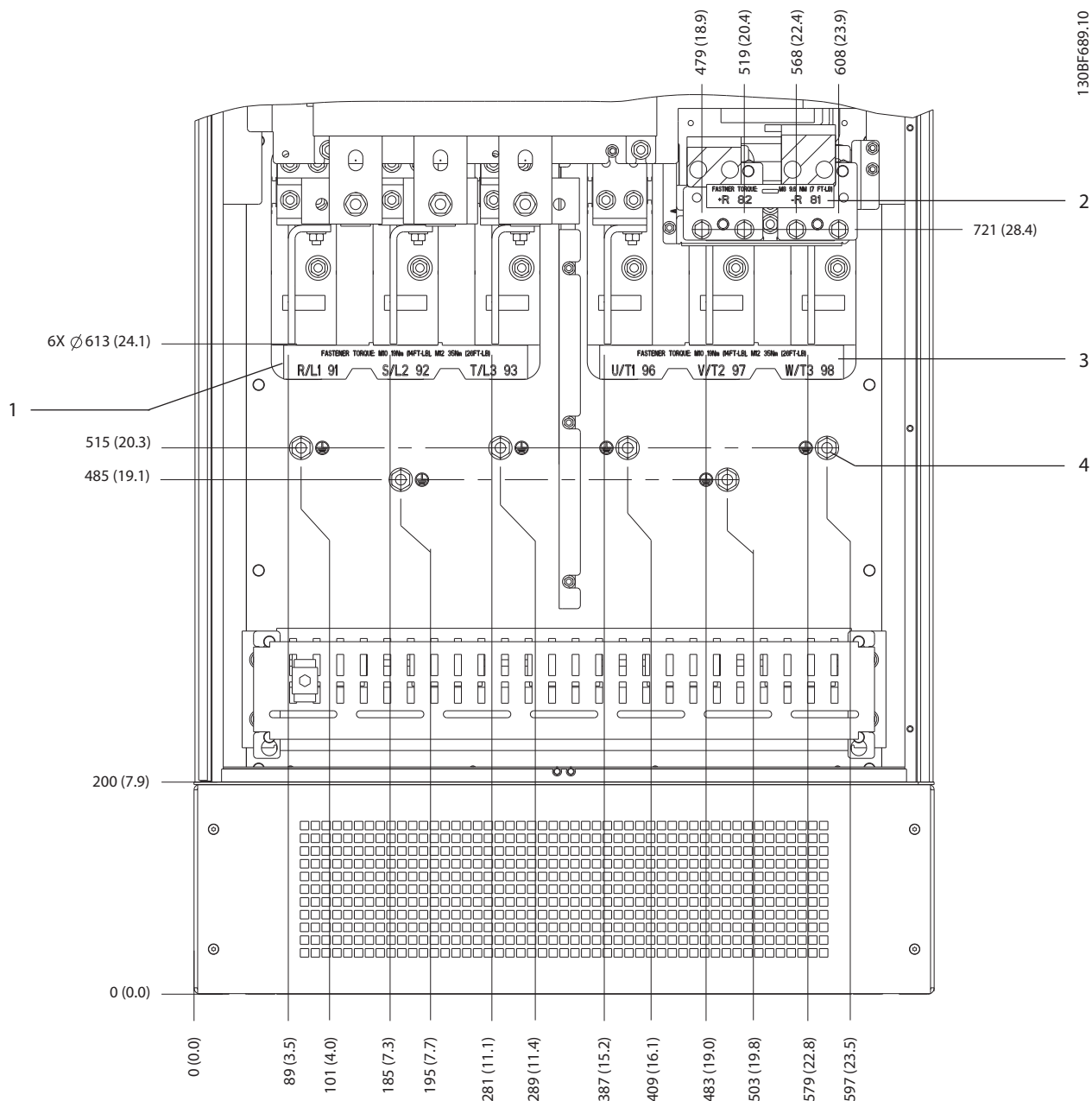


5

Kuva 5.7 Liittimien mitat, E1h (näkömät sivulta)

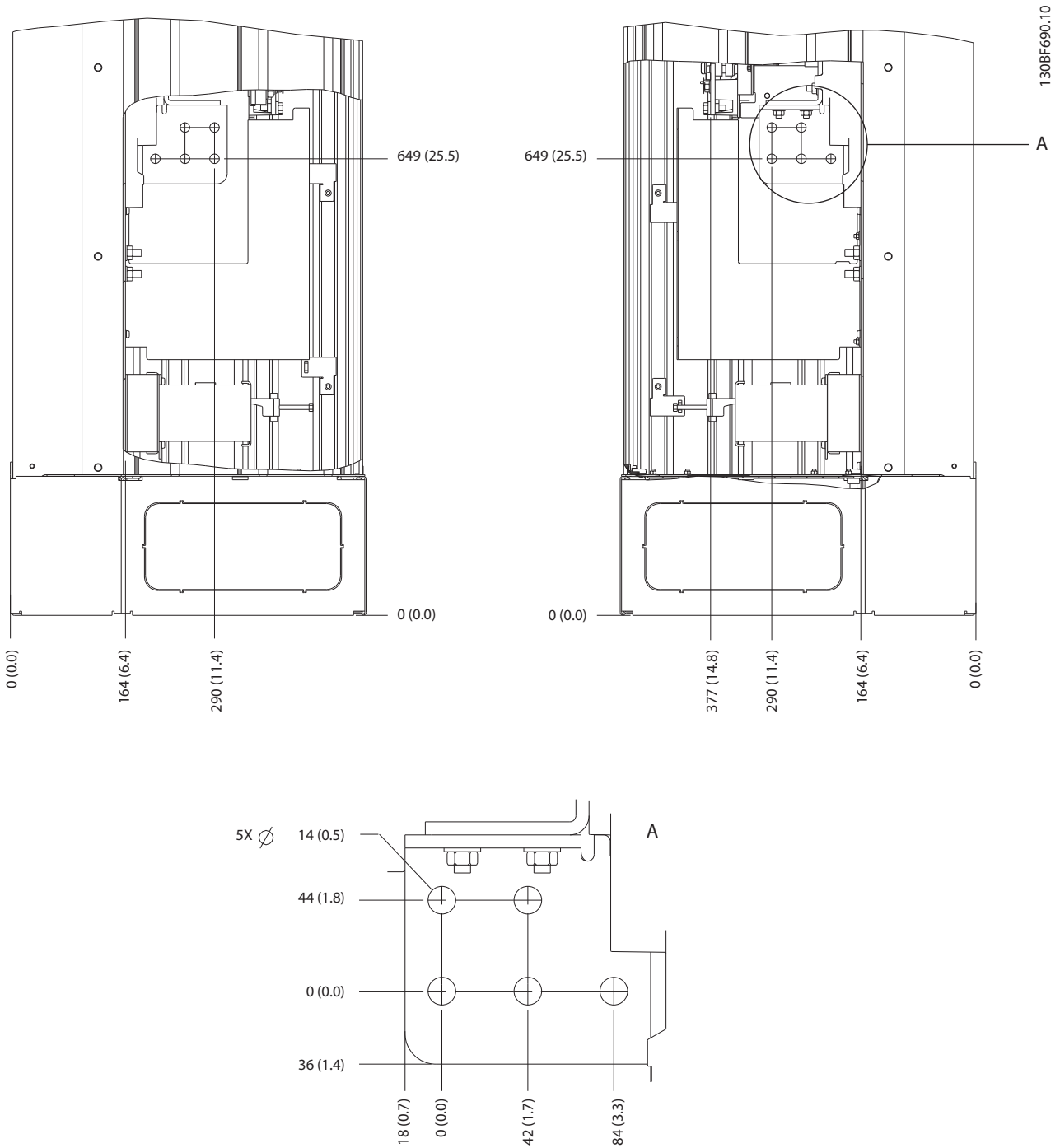
5.7.2 Syöttö, moottori ja maadoitus, E2h

5



1	Verkkoliittimet	3	Moottorin liittimet
2	Jarru- tai regenerointiliittimet	4	Maadoitusliittimet, M10-mutteri

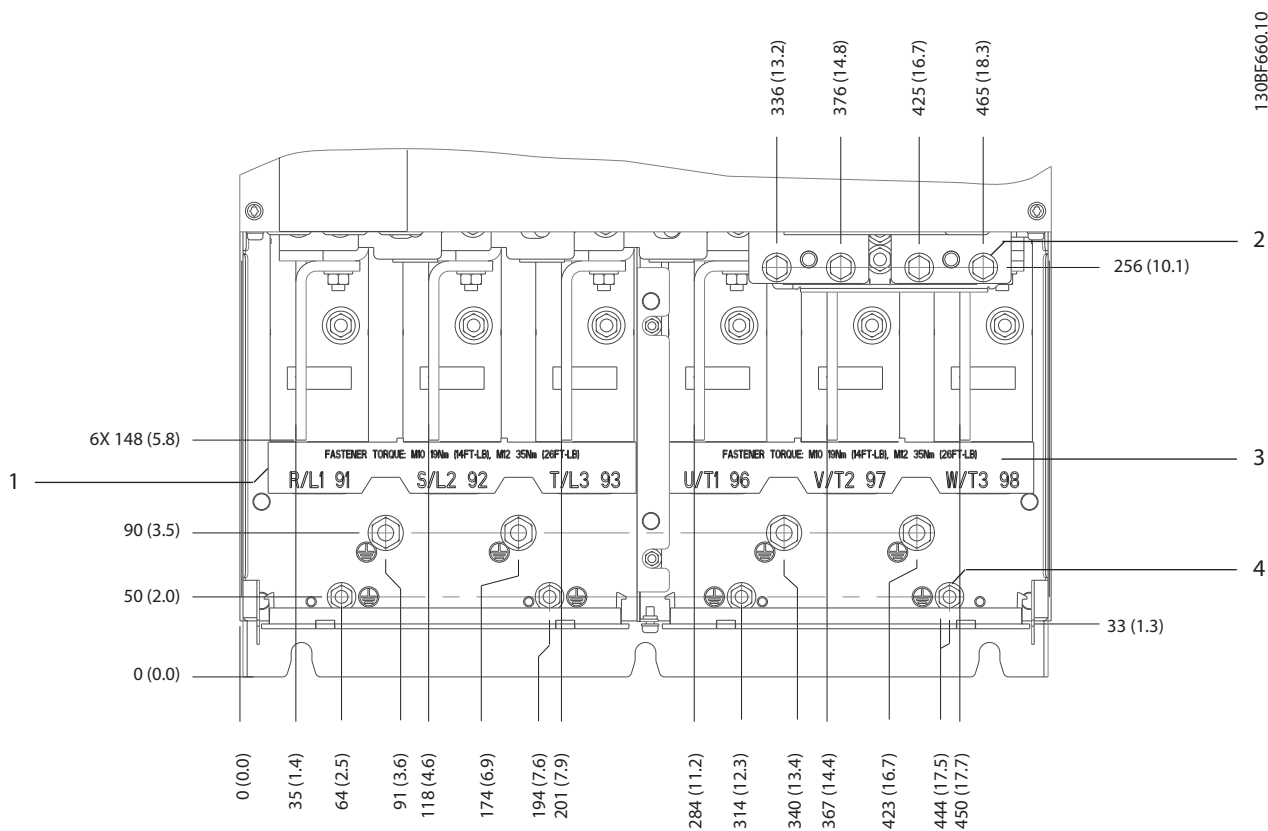
Kuva 5.8 Liittimien mitat, E2h (näkömä edestä)



Kuva 5.9 Liittimien mitat, E2h (näkyvät sivulta)

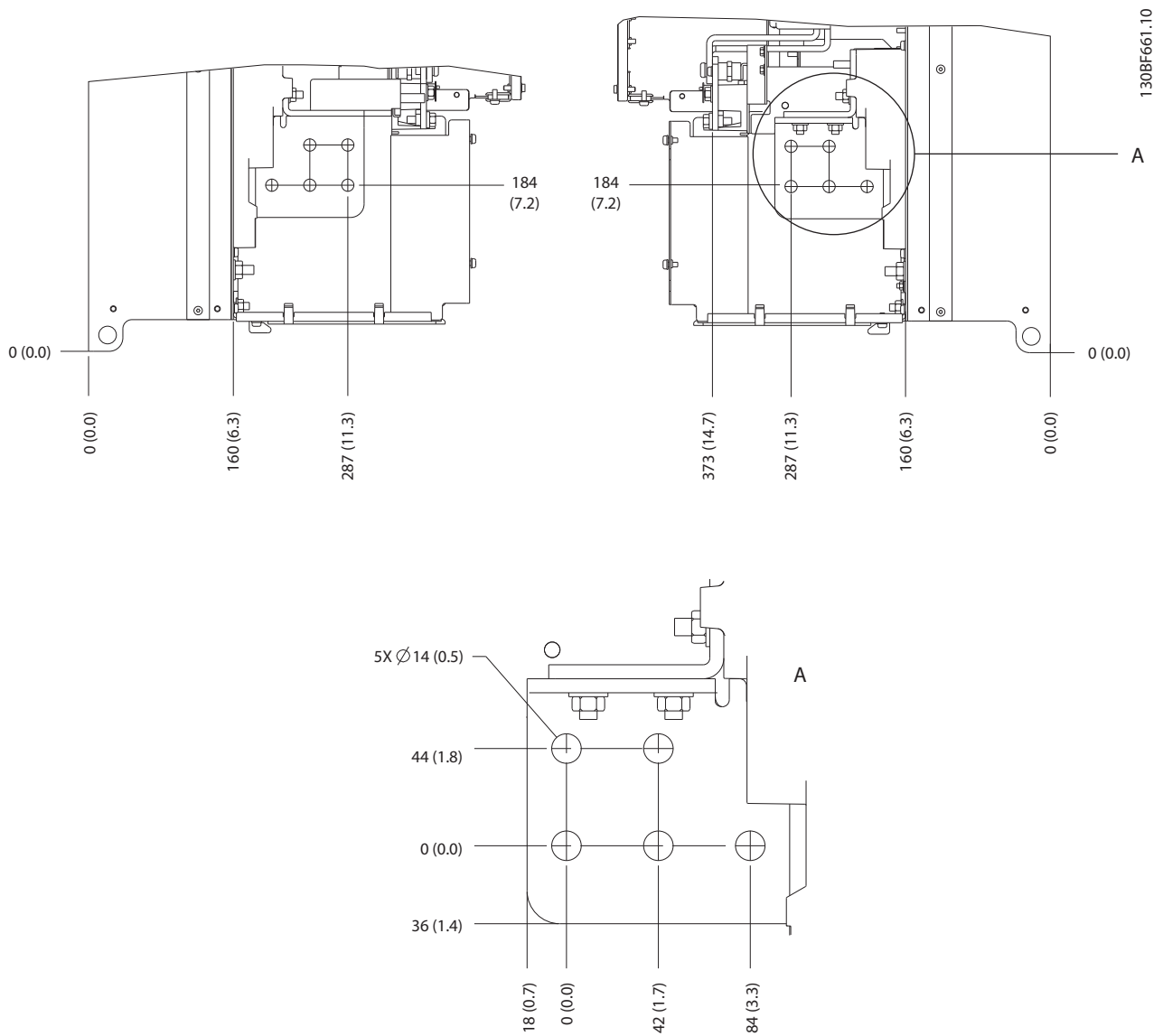
5.7.3 Syöttö, moottori ja maadoitus, E3H

5



1	Verkkoliittimet	3	Moottorin liittimet
2	Jarru- tai regenerointiliittimet	4	Maadoitusliittimet, M8- ja M10-mutterit

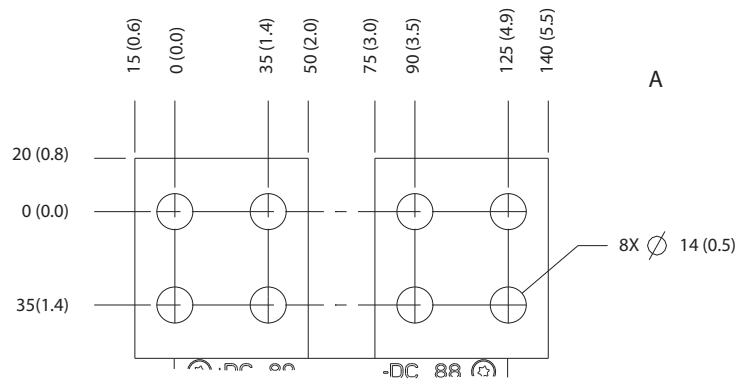
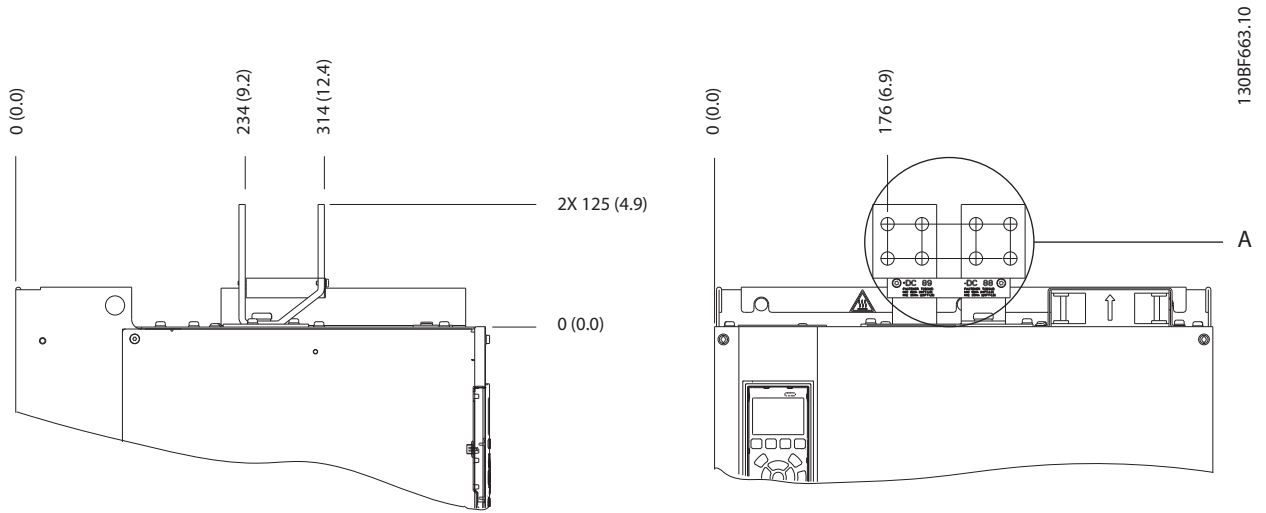
Kuva 5.10 Liittimien mitat, E3h (näkyvä edestä)



5

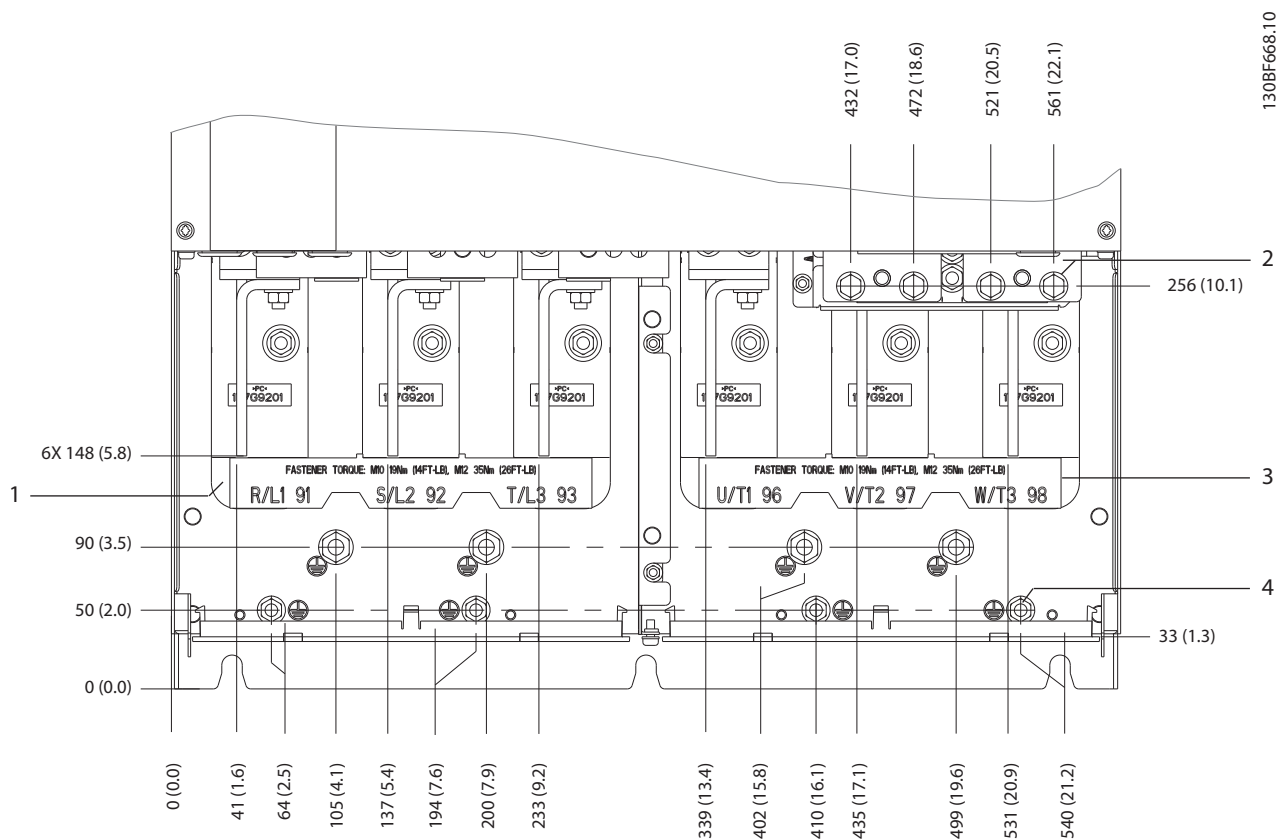
Kuva 5.11 E3h verkkovirta-, moottori- ja maadoitusliitinten mitat (näkyvät sivulta)

5



Kuva 5.12 E3h kuormituksenjaon/regeneroinnin liittimen mitat

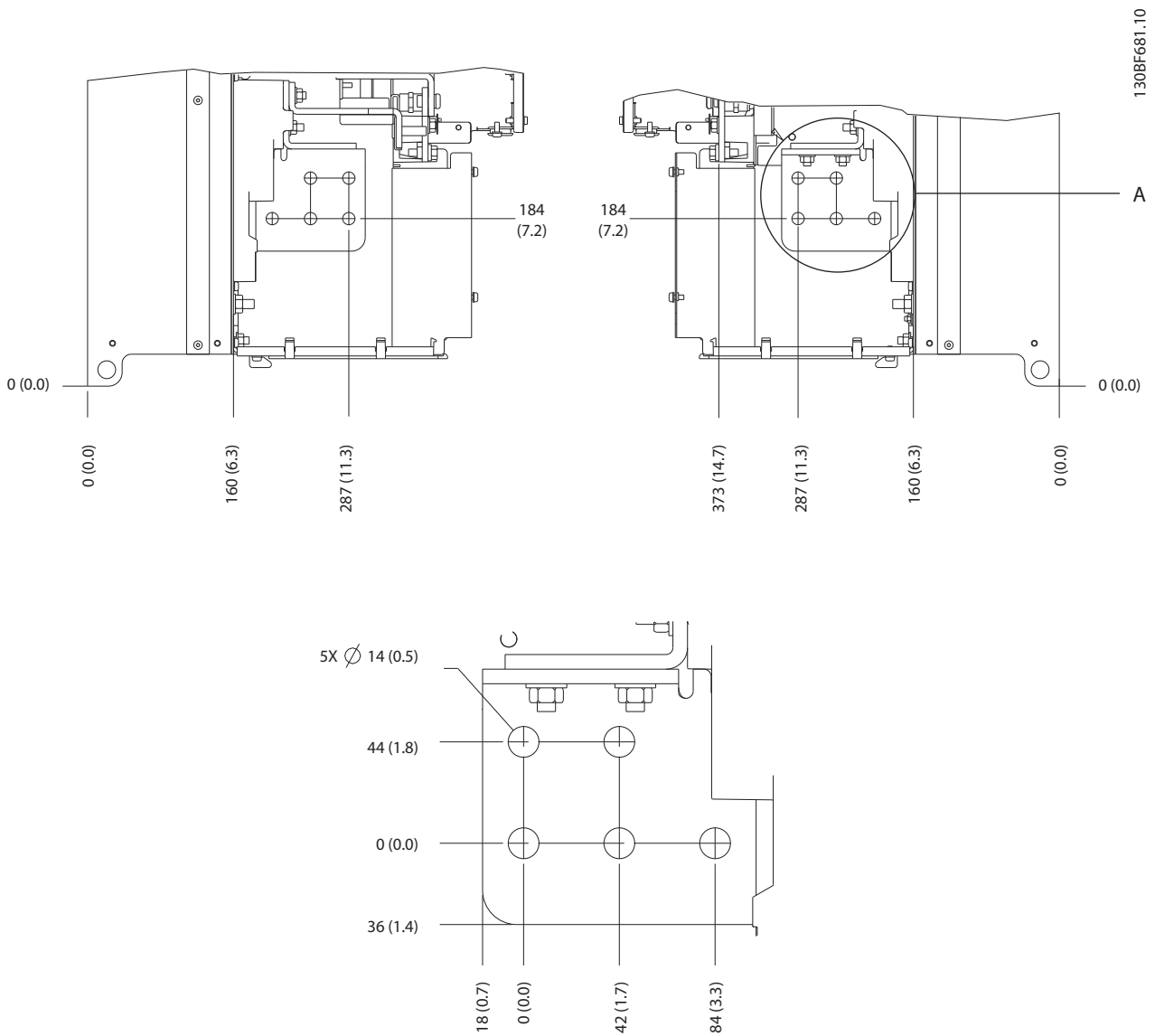
5.7.4 Syöttö, moottori ja maadoitus, E4h



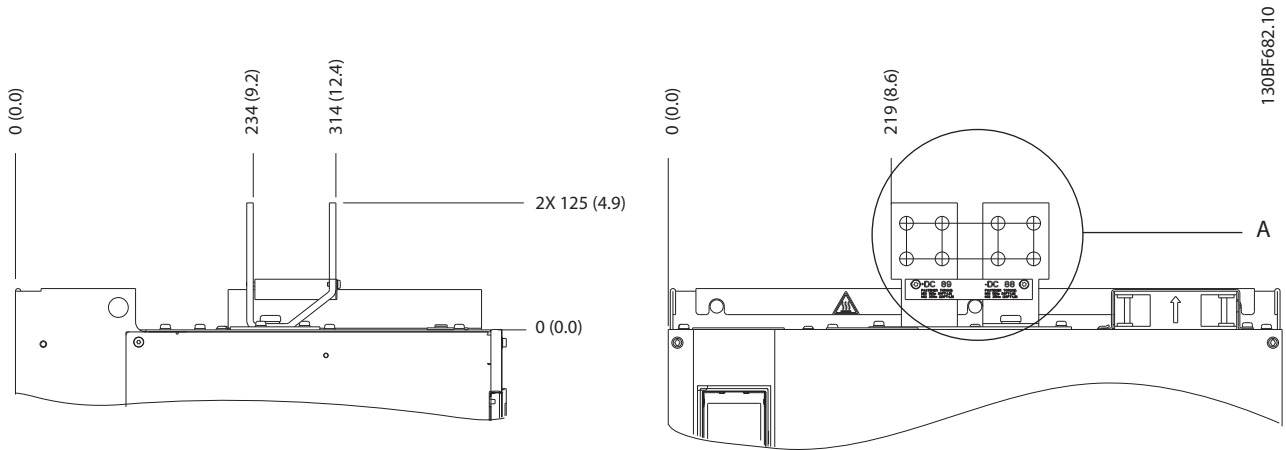
1	Verkkoliittimet	3	Moottorin liittimet
2	Jarru- tai regenerointiliittimet	4	Maadoitusliittimet, M8- ja M10-mutterit

Kuva 5.13 Liittimien mitat, E4h (näkömä edestä)

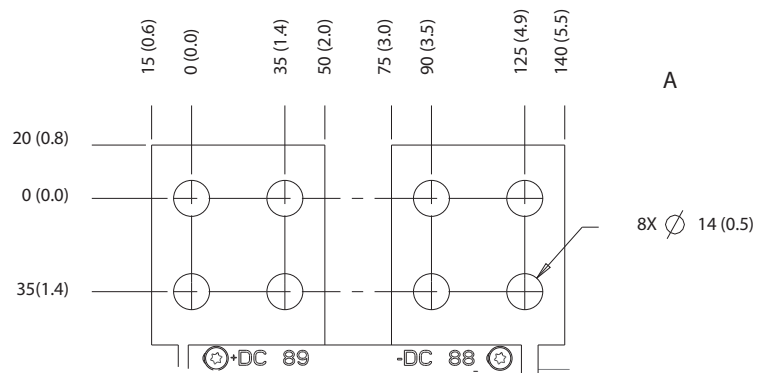
5



Kuva 5.14 E4h verkkovirta-, moottori- ja maadoitusliitinten mitat (näkyvät sivulta)



5



Kuva 5.15 E4h kuormituksenjaon/regeneroinnin liittimen mitat

5.8 Ohjauskaapelit

Kaikki ohjauskaapeleihin johtavat liittimet ovat taajuusmuuttajan sisällä LCP:n alapuolella. Voit käyttää joko avaamalla oven (E1h ja E2h) tai irrottamalla etupaneelin (E3h ja E4h).

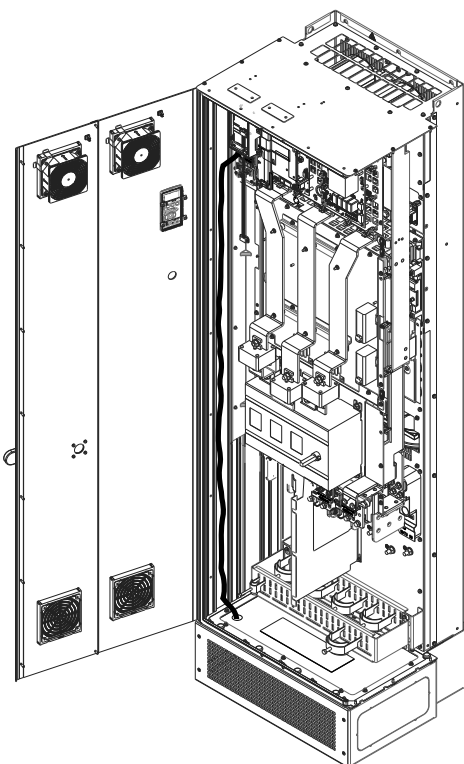
5.8.1 Ohjauskaapelin kuljetus

Sido ja vedä kaikki ohjausjohtimet kohdassa *Kuva 5.16* esitetyllä tavalla. Muista kytkeä suojukset asianmukaisesti optimaalisen sähkönsiedon varmistamiseksi.

- Eristä ohjauskaapelit taajuusmuuttajan suurteho-komponenteista.
- Jos taajuusmuuttaja on kytketty termistoriin, termistorin ohjauskaapelit on vahvistettava/kaksoiseristettävä. 24 V DC verkkojännite on suositeltava.

Kenttäväyläliitäntä

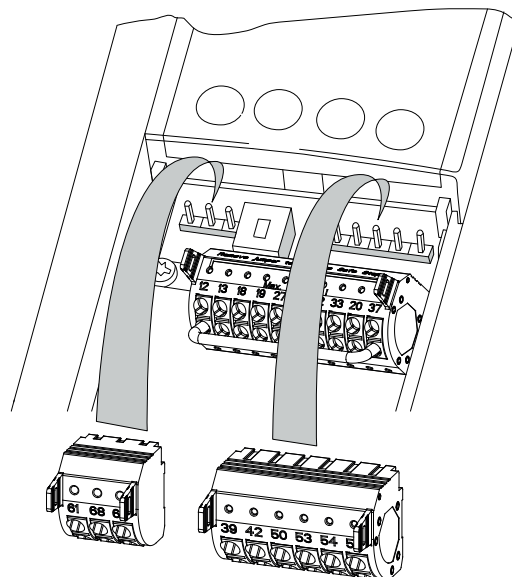
Kytännät tehdään asianmukaisiin optioihin ohjauskortissa. Katso lisätietoja aiheeseen liittyvästä kenttäväylän ohjeesta. Kaapeli on sidottava ja vedettävä muiden ohjausjohtinten kanssa laitteen sisäpuolella. Katso *Kuva 5.16*.



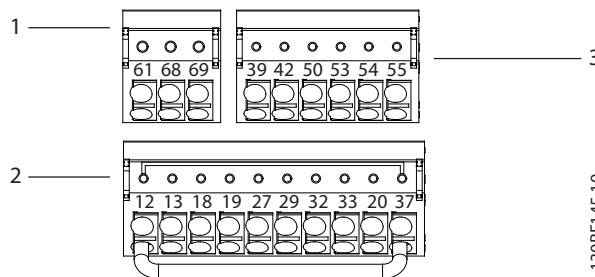
Kuva 5.16 Ohjauskortin reitti

5.8.2 Ohjausliitintyytit

Kuva 5.17 näyttää irrotettavat taajuusmuuttajaliittimet. Liitintoiminnoista ja oletusasetuksista esitetään yhteenveto kohdassa *Taulukko 5.1 – Taulukko 5.3*.



Kuva 5.17 Ohjausliitinten paikat



1	Sarjaliikenteen liittimet
2	Digitaalitulo- ja lähtöliittimet
3	Analogiatulo-/lähtöliittimet

Kuva 5.18 Läpivienneissä olevien liittinten numerot

Sarjaliikenteen liittimet			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
61	-	-	Integroitu RC-suodatin kaapelisuoja-alle. VAIN suojauksen kytkemiseen EMC-ongelmien yhteydessä.

Sarjaliikenteen liittimet			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
68 (+)	Parametriryhmä 8-3* FC-portin asetukset	-	RS485-liitäntä. Ohjaus- kortissa on kytkin (BUS TER.) väylän
69 (-)	Parametriryhmä 8-3* FC-portin asetukset	-	pääteresistanssia varten. Katso Kuva 5.22.
Releet			
01, 02, 03	Parametri 5-40 Toimintorele [0]	[0] Ei toimintoa	Form C -relelähtö. Vaihto- tai tasajännit- teelle ja resistiivisille tai induktiivisille kuormille.
04, 05, 06	Parametri 5-40 Toimintorele [1]	[0] Ei toimintoa	

Taulukko 5.1 Sarjaliikenteen liittinten kuvaukset

Digitaalitulo- ja lähtöliittimet			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
12, 13	-	+24 V DC	24 V:n syöttöjännite digitaalituloille ja ulkoisille antureille. Suurin lähtövirta on 200 mA kaikissa 24 V:n kuormissa.
18	Parametri 5-10 L iitin 18, digitaalitulo	[8] Käynnistys	Digitaalitulot.
19	Parametri 5-11 L iitin 19, digitaalitulo	[10] Suunnan- vaihto	
32	Parametri 5-14 L iitin 32, digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	
33	Parametri 5-15 L iitin 33, digitaalitulo	[0] Ei toimintoa	
27	Parametri 5-12 L iitin 27, digitaalitulo	[2] Rullaus, käänt.	
29	Parametri 5-13 L iitin 29, digitaalitulo	[14] RYÖMINTÄ	Digitaalituloille tai - lähdölle. Oletusasetuksena on tulo.
20	-	-	Yhteinen digitaalituloille ja 0 V:n potentiaalille 24 V:n syöttöön.

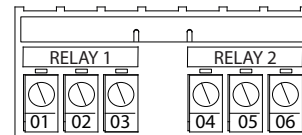
Digitaalitulo- ja lähtöliittimet			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
37	-	STO	Kun valinnainen STO- toiminto ei ole käytössä, liittimen 12 (tai 13) ja liittimen 37 väliällä voidaan tarvita hyppyjohdin. Tällöin taajuusmuuttaja voi toimia käytettäessä tehtaan oletusohjel- mointiarvoja.

Taulukko 5.2 Digitaalitulo- ja lähtöliittinten kuvaukset

Analogiatulo-/lähtöliittimet			
Liitin	Parametrin	Oletus- asetus	Kuvaus
39	-	-	Yhteinen analogia- lähdölle
42	Parametri 6-50 L iitin 42, lähtö	[0] Ei toimintoa	Ohjelmoitava analogialähtö. 0–20 mA tai 4–20 mA, kun maksimivastus on 500 Ω.
50	-	+10 V DC	10 V:n analoginen DC-syöttöjännite potentiometrille tai termistorille. Maksimi 15 mA.
53	Parametriryhmä 6-1* Analogiatulo 1	Ohjearvo	Analogiatulo. Jännit- teelle tai virralle. Katkaisimet A53 ja
54	Parametriryhmä 6-2* Analogiatulo 2	Takaisin- kytkentä	A54, valitse mA tai V.
55	-	-	Yhteinen analogiatu- loille.

Taulukko 5.3 Analogiatulo-/lähtöliittinten kuvaukset

Releliittimet:

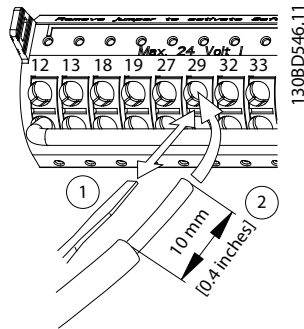


Kuva 5.19 Releen 1 ja releen 2 liittimet

- Rele 1 ja rele 2. Lähtöjen sijainti riippuu taajuusmuuttajan konfiguraatiosta. Katso *.kappale 3.5 Ohjaushylly*.
- Sisäisissä laiteoptioissa olevat liittimet. Katso laiteoption mukana tullutta käyttöohjetta.

5.8.3 Kytkenät ohjausliittimiin

Ohjausliittinten liitännät voidaan irrottaa taajuusmuuttajasta asennuksen helpottamiseksi kuten kohdassa *Kuva 5.20*.



Kuva 5.20 Ohjauskaapeleiden kytkentä

HUOMAUTUS!

Minimoi häiriöt pitämällä ohjausjohtimet mahdollisimman lyhyinä ja erillään tehokaapeleista.

1. Avaa kontakti viemällä pieni ruuviavain kontaktin yläpuolella olevaan uraan kuten kuvassa ja työnnä ruuviavainta hieman ylöspäin.
2. Vie paljaaksi kuorittu ohjausjohdin kontaktiin.
3. Poista ruuviavain kiinnittäaksesi ohjausjohtimen kontaktiin.
4. Varmista, että kontakti on tukeva eikä irrallaan. Löysistä ohjauskaapeleista voi aiheutua laitevikoja tai suorituskyvyn heikentymistä.

Katso ohjausliittimien kaapelien koot kohdasta *kappale 9.5 Kaapelien tekniset tiedot* ja tyypilliset ohjauskaapelien liitännät kohdasta *kappale 7 Johdotuskokoonpanon esimerkkejä*.

5.8.4 Moottorin toiminta, käyttöönotto (liitin 27)

Liittimen 12 (tai 13) ja liittimen 27 välillä tarvitaan hyppyjohdin, jotta taajuusmuuttaja toimisi käytettäessä tehtaan oletusohjelmointiarvoja.

- Digitaalinen tuloliitin 27 on suunniteltu 24 V:n tasavirran ulkoisen lukituskomennon vastaanottamiseen.
- Jos lukituslaitetta ei käytetä, johda hyppyjohdin ohjausliittimen 12 (suositus) tai 13 ja 27 välille. Näin saadaan sisäinen 24 V:n signaali liittimeen 27.
- Jos tilarivillä LCP:n alareunassa lukee *AUTO REMOTE COAST*, laite on käyttövalmis, mutta siitä puuttuu tulosignaali liittimestä 27.

- Jos liittimeen 27 on kytketty tehtaalla asennettu lisälaite, älä poista tätä kytkentää.

HUOMAUTUS!

Taajuusmuuttaja ei voi toimia, jos liittimessä 27 ei ole signaalia, ellei liittintä 27 ole ohjelmoitu uudelleen parametrilla *parametri 5-12 Liitin 27, digitaalitulo*.

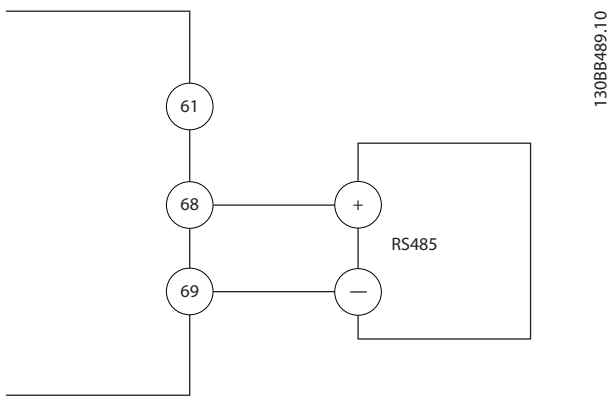
5.8.5 RS485-sarjaliikenteen määrittäminen

RS485 on 2-johtiminen väyläliitäntä, joka on yhteensopiva multi drop -verkon topologian kanssa ja siinä on seuraavat ominaisuudet:

- Taajuusmuuttajan sisäistä Danfoss-FC- tai Modbus RTU -tietoliikenneprotokollaa voi käyttää.
- Toiminnot voi ohjelmoida etäkäytöllä protokolla-ohjelmiston ja RS485-yhteyden avulla tai *parametrierhymässä 8-** Tiedons. ja aset.*
- Tietyn tiedonsiirtoprotokollan valinta muuttaa erilaisia oletusparametriasetuksia kyseisen protokollan spesifikaatioita vastaaviksi ja tuo käyttöön lisää protokollakohtaisia parametreja
- Taajuusmuuttajaan on saatavana optiokortteja muita kenttäväyläprotokollia varten. Katso asennus- ja käyttöohjeet optiokortin dokumentaatiosta.
- Ohjauskortissa on kytkin (BUS TER.) väylän pääteresistanssia varten. Katso *Kuva 5.22*.

Sarjaliikenteen peruskokoonpanossa tulee tehdä seuraavat vaiheet:

1. Kytke RS485-sarjaliikennejohtimet liittimiin (+)68 ja (-)69
 - 1a Käytä suojattua sarjaliikennekaapelia (suositus).
 - 1b Katso asianmukaisen maadoituksen ohjeet kohdasta *kappale 5.6 Kytkeminen maadoitukseen*.
2. Valitse seuraavat parametrin asetukset:
 - 2a protokollatyyppi kohdassa *parametri 8-30 Protokolla*
 - 2b Taajuusmuuttajan osoite kohdassa *parametri 8-31 Osoite*.
 - 2c siirtonopeus kohdassa *parametri 8-32 Baudinopeus*



Kuva 5.21 Sarjaliikenteen kytkentäkaavio

130BB489,10

5.8.6 Safe Torque Off (STO) -johdotus

Safe Torque Off (STO) -toiminto on osa turvallisuusjärjestelmää. STO estää moottorin pyörittämiseen tarvittavan jännitteen muodostumisen.

STO-toiminnon käyttäminen vaatii taajuusmuuttajan lisäjohdotusta. Katso lisätietoja *Safe Torque Off -käyttöohjeesta*.

5.8.7 Tilalämmittimen johdotus

Tilalämmitin on optio, jota käytetään estämään kondensiveden muodostumista kotelointiin laitteen ollessa sammutettuna. Se on suunniteltu kenttäjohdotettavaksi ja sitä ohjaa HVAC-hallintajärjestelmä.

Tekniset tiedot

- Nimellisjännite: 100–240
- Johdinkoko: 12–24 AWG

5.8.8 Apukoskettimien johdottaminen virranerottimeen

Virranerotin on tehtaalla asennettava optio. Apukoskettimia, jotka ovat virranerottimen kanssa käytettäviä signaalilisävarusteita, ei asenneta tehtaalla joustavamman asennuksen mahdollistamiseksi. Koskettimet asennetaan painamalla ilman työkaluja.

Koskettimet on asennettava virranerottimen tiettyihin paikkoihin niiden toiminnasta riippuen. Katso taajuusmuuttajan mukana toimitetussa varustelaukussa olevasta datalehddestä.

Tekniset tiedot

- U_i [V]: 690
- U_{imp} [kV]: 4
- Likaantumisaste: 3
- I_{th} [A]: 16
- Kaapelin koko: 1–2 x 0.75–2.5 mm²
- Suurin sulake: 16 A/gG
- NEMA: A600, R300, johdinkoko: 18–14 AWG, 1(2)

5.8.9 Jarruvastuksen lämpötilakytkimen johdottaminen

Jarruvastuksen liitinlohko sijaitsee tehokortilla ja sen avulla voi liittää ulkoisen jarruvastuksen lämpötilakytkimen. Kytkimen voi määrittää normaalisti kiinni- tai normaalisti auki -kytkimeksi. Jos tulo muuttuu, signaali laukaisee taajuusmuuttajan ja LCP:n näyttöön tulee *hälytys 27, jarruhakkurivika*. Samalla taajuusmuuttaja lopettaa jarrutuksen ja moottori rullaa.

1. Sijoita jarruvastuksen liitinlohko (liittimet 104–106) tehokortille. Katso *Kuva 3.3*.
2. Irrota hyppyjohtimen tehokorttiin kiinnittävät M3-ruuvit.
3. Irrota hyppyjohdin ja johdota jarruvastuksen lämpötilakytkin johonkin seuraavista kokoonpanoista:
 - 3a **Normaalisti kiinni.** Kytke liittimiin 104 ja 106.
 - 3b **Normaalisti auki.** Kytke liittimiin 104 ja 105.
4. Kiinnitä kytkimen johtimet M3 ruuveilla. Kiristä 0.5–0.6 Nm (5 in lb) tiukkuuteen.

5.8.10 Jännite-/virtatulosignaalin valitseminen

Analogiatuloliittimet 53 ja 54 mahdollistavat tulosignaalin määrittämisen jännitteeksi (0–10 V) tai virraksi (0/4–20 mA).

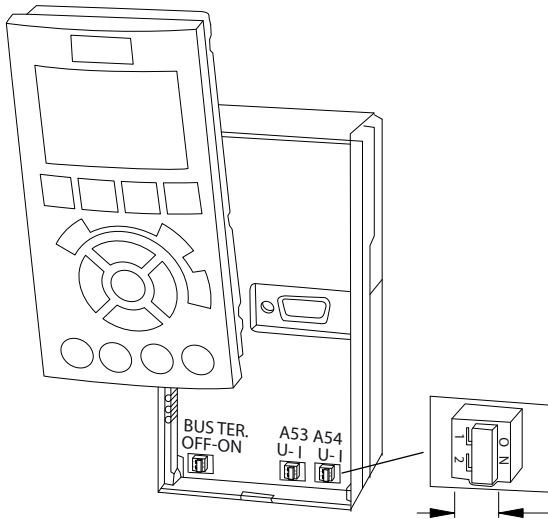
Parametrin oletusasetus:

- Liitin 53: nopeuden ohjearviesti avoimessa piirissä (katso *parametri 16-61 Liitin 53 kytkentäasetus*).
- Liitin 54: takaisinkytkentäsignaali suljetussa piirissä (katso *parametri 16-63 Liitin 54 kytkentäasetus*).

HUOMAUTUS!

Katkaise taajuusmuuttajan syöttö ennen kytkinten asentojen muuttamista.

1. Irrota LCP (paikallishojauspaneeli).
Katso *.kappale 6.3 LCP:n valikko*.
2. Irrota muut mahdolliset katkaisimet peittävät
lisälaitteet.
3. Valitse signaalityyppi asettamalla kytkimet A53 ja
A54 (U = jännite, I = virta).



5

Kuva 5.22 Liitinten 53 ja 54 katkaisimien paikka

5.9 Ennen käynnistystä tehtävät tarkistukset

Tarkista koko asennus kohdassa *Taulukko 5.4* kuvatulla tavalla ennen laitteen asennuksen viimeistelemistä. Tarkista valmiit kohdat ja merkitse ne muistiin.

Tarkista seuraavat ohjeet:	Kuvaus	<input checked="" type="checkbox"/>
Apulaitteet	<ul style="list-style-type: none"> Etsi apulaitteita, katkaisimia, erottimia tai tulosulakkeita/johdonsuojakatkaisimia, jotka ovat taajuusmuuttajan tulotehopuolella tai moottorin lähtöpuolella. Varmista, että ne ovat valmiit käytettäväksi täydellä nopeudella. Tarkista takaisinkytkentään taajuusmuuttajalle käytettävien anturien toiminta ja asennus. Irrota tehokertoimen korjauskondensaattorit moottorista. Säädä tehokertoimen korjauskondensaattorit syöttöpuolella ja varmista, että ne ovat vaimennettuja. 	
Kaapelin vetäminen	<ul style="list-style-type: none"> Varmista, että moottorikaapelit, jarrukaapelit (jos asennettu) ja ohjauskaapelit ovat erikseen tai kolmessa erillisessä metallisessa kaapeliputkessa suurtaajuuskohinan eristämiseksi. 	
Ohjauskaapelit	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista järjestelmä rikkinäisten tai vaurioituneiden johdinten ja löysien liitäntöjen varalta. Tarkista, että ohjauskaapelit on eristetty suurtehojohdotuksesta kohinan estämiseksi Tarkista tarvittaessa signaalien jännitelähde. Suosittelemme suojatun kaapelin tai kierretyn parin käyttöä. Varmista, että suojuksen päät on liitetty oikein. 	
Jäähdytyksen ilmaväli	<ul style="list-style-type: none"> Mittaa, että ilmaväli ylhäällä on sopiva asianmukaisen ilmavirran varmistamiseksi jäähdytystä varten, katso <i>kappale 4.5.1 Asennus- ja jäähdytysvaatimukset</i>. 	
Ympäristön olosuhteet	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista, että ympäristön olosuhteita koskevat vaatimukset täyttyvät. Katso <i>.kappale 9.4 Ympäristön olosuhteet</i>. 	
Sulakkeet ja johdonsuojakatkaisimet	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista, että sulakkeet tai johdonsuojakatkaisimet ovat asianmukaiset. Tarkista, että kaikki sulakkeet ovat tukevasti paikoillaan ja että ne ovat toimintakunnossa. Tarkista myös, että kaikki johdonsuojakatkaisimet (jos asennettu) ovat auki. 	
Maadoitus	<ul style="list-style-type: none"> Varmista, että maadoitusliitännät ovat hyvät, tiiviit eikä niissä ole hapettumia. Maadoitus kaapeliputkeen tai takapaneelin kiinnittäminen metallipintaan ei ole riittävä maadoitus. 	
Tulo- ja lähtöteho-kytkennät	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista löysien liitäntöjen varalta. Tarkista, että moottorikaapelit ja virtakaapelit ovat erillisissä johtimissa tai niillä on erilliset suojatut kaapelit. 	
Paneelin sisäosat	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista, ettei laitteen sisäosissa ole likaa, metallilastuja, kosteutta eikä korroosiota. Varmista, että kaikki asennustyökalut on poistettu laitteen sisäosasta. Tarkista E3h- ja E4h-kotelointien osalta, että laite on asennettu maalaamattomalle metallipinnalle. 	
Kytkimet	<ul style="list-style-type: none"> Varmista, että kaikki katkaisinten asetukset on määritetty oikein. 	
Tärinä	<ul style="list-style-type: none"> Tarkista, että laite on asennettu tukevasti ja että tarvittaessa käytetään iskua vaimentavia alustoja. Tarkista, esiintyykö tärinää tavallista enemmän. 	

Taulukko 5.4 Ennen käynnistystä tehtävät tarkistukset



MAHDOLLINEN VAARA SISÄISEN VIAN YHTEYDESSÄ

Henkilövahinkojen riski, jos taajuusmuuttajaa ei ole riittävästi varmistettu suojoilla.

- Varmista ennen virran kytkemistä, että kaikki turvakannet (ovet ja paneelit) on suljettu ja kiinnitetty oikein. Katso kohta *kappale 9.10.1 Kiinnittimien kiristysmomentit*.

6 Käyttöönotto

6.1 Turvallisuusohjeet

Katso yleiset turvaohjeet kohdasta *kappale 2 Turvallisuus*.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä ei teetetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Ainoastaan pätevä henkilöstö saa tehdä taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotöitä.

Ennen syötön kytkemistä:

1. Sulje kansi asianmukaisesti.
2. Tarkista, että kaikki kaapeliläpiviennit on kiristetty oikein.
3. Varmista, että laitteen syöttö on katkaistu ja lukittu. Älä luota taajuusmuuttajan erotuskytkimiin syöttötehon erotuksessa.
4. Varmista, ettei tuloliittimissä L1 (91), L2 (92) ja L3 (93), vaiheesta vaiheeseen tai vaiheesta maahan ole jännitettä.
5. Varmista, ettei lähtöliittimissä 96 (U), 97 (V) ja 98 (W), vaiheesta vaiheeseen tai vaiheesta maahan ole jännitettä.
6. Varmista moottorin jatkuvuus mittaamalla ohmiarvot U–V (96–97), V–W (97–98) ja W–U (98–96).
7. Tarkista taajuusmuuttajan ja moottorin asianmukainen maadoitus.
8. Tarkista, ettei taajuusmuuttajan liittimissä ole löysiä kytkentöjä.
9. Varmista, että verkkojännite vastaa taajuusmuuttajan ja moottorin jännitettä.

6.2 Virran kytkeminen

VAROITUS

TAHATON KÄYNNISTYS

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon, moottori voi käynnistyä milloin tahansa. Tahaton käynnistys ohjelmoinnin, huollon tai korjaustöiden aikana saattaa aiheuttaa kuoleman, vakavan loukkaantumisen tai aineellisia vahinkoja. Moottori voi käynnistyä ulkoisella kytkimellä, kenttäväyläkomennolla, tulon ohjearvoviestillä LCP:stä tai LOP:stä, kauko-ohjauksella käyttämällä MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmistoa tai vikatilaa kuittauksen jälkeen.

Moottorin tahattoman käynnistyneen estäminen:

- Paina LCP:n [Off/Reset]-näppäintä ennen parametrien ohjelmointia.
 - Katkaise taajuusmuuttajan syöttöjännite.
 - Johdota ja kokoa taajuusmuuttaja, moottori ja kaikki käytettävät laitteet täysin ennen taajuusmuuttajan kytkemistä verkon vaihtovirtaan, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon.
1. Varmista, että vaiheiden välinen tulojännite on tasapainossa 3 %:n sisällä. Ellei, korjaa syöttöjännitteen epätasapaino, ennen kuin jatkat. Toista toimenpide jännitteen korjauksen jälkeen.
 2. Varmista, että mahdollisen optiona saatavan laitteen kytkentä vastaa asennussovellusta.
 3. Varmista, että kaikki käyttölaitteet on kytketty pois päältä.
 4. Sulje kaikki paneeliovet ja kiinnitä kaikki suojat huolellisesti.
 5. Kytke laitteeseen virta. ÄLÄ käynnistä taajuusmuuttajaa tässä vaiheessa. Jos laitteessa on erotuskytkin, käännä se ON-asentoon virran tuomiseksi taajuusmuuttajaan.

HUOMAUTUS!

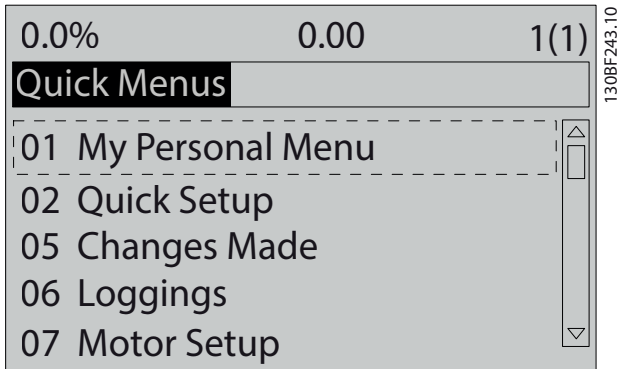
Jos tilarivillä LCP:n alareunassa lukee AUTO REMOTE COASTING tai *Hälytys 60 Ulkoinen lukitus*, laite on käyttövalmis, mutta siitä puuttuu tulosignaali liittimestä 27. Katso lisätietoja kohdasta *kappale 5.8.4 Moottorin toiminta, käyttöönotto (liitin 27)*.

6.3 LCP:n valikko

Katso tarkemmat valikkoja tai parametreja koskevat ohjeet *ohjelmointioppaasta*.

6.3.1.1 Pika-asetusvalikkotila

LCP:llä voi käyttää parametreja pika-asetusvalikon kautta. Saat pika-asetusvalikon vaihtoehdot näyttöön painamalla [Quick Menu].



Kuva 6.1 Pika-asetusvalikkonäkymä.

6.3.1.2 Q1 Oma valikko

Oman valikon avulla voit määrittää, mitä näyttöalueella näytetään. Katso *kappale 3.6 Paikallishjauspaneeli (LCP)*. Tässä valikossa voi myös näyttää enintään 50 esiohjelmoitua parametria. Nämä 50 parametria syötetään manuaalisesti vaihtoehdon *parametri 0-25 Oma valikko* avulla.

6.3.1.3 Q2 Pika-asetukset

Kohdan *Q2 Pika-asetukset* parametreissa on järjestelmän ja moottorin perustietoja, joita tarvitaan taajuusmuuttajan määrittämisessä. Katso asetustoimet kohdasta *kappale 6.4.2 Järjestelmätietojen syöttäminen*.

6.3.1.4 Q5 Tehdyt muutokset

Valitse *Q5 tehdyt muutokset* halutessasi tietoa seuraavista seikoista:

- 10 uusinta muutosta.
- Oletusasetuksiin tehdyt muutokset.

6.3.1.5 Q6 Lokiin tallentaminen

Käytä kohtaa *Q6 Lokiin tallentaminen* vianmäärittäykseen. Saat tietoja näyttöruutuun lukemasta valitsemalla *Lokiin tallentaminen*. Tiedot näytetään kaavioiden muodossa. Vain kohdissa *parametri 0-20 Näytön rivi 1.1 pieni* – *parametri 0-24 Näytön rivi 3 suuri* valittuja parametreja voi tarkastella. Muistiin

voidaan tallentaa myöhempää käyttöä varten enintään 120 näytettä.

Q6 Lokiin tallentaminen	
Parametri 0-20 Näytön rivi 1.1 pieni	Nopeus [RPM]
Parametri 0-21 Näytön rivi 1.2 pieni	Moottorin virta
Parametri 0-22 Näytön rivi 1.3 pieni	Teho [kW]
Parametri 0-23 Näytön rivi 2 suuri	Taajuus
Parametri 0-24 Näytön rivi 3 suuri	Ohjearvo %

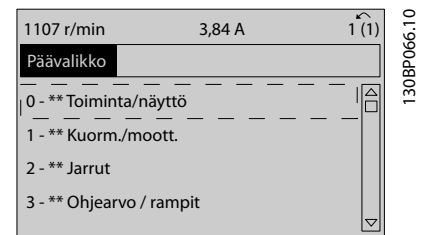
Taulukko 6.1 Esimerkkejä lokiin tallentamisesta

6.3.1.6 Q7 Moottorin asetukset

Kohdan *Q7 Moottorin asetukset* parametreissa on moottorin perustietoja ja kehittyneempiä tietoja, joita tarvitaan taajuusmuuttajan määrittämisessä. Tässä vaihtoehdossa on myös parametrit pulssianturin asetuksia varten.

6.3.1.7 Päävalikkotila

Päävalikkotilaa voi käyttää LCP:n avulla. Valitse *Päävalikkotila* painamalla [Main Menu] -näppäintä. Tästä saatava lukema tulee LCP:n näyttöön.



Kuva 6.2 Päävalikkonäkymä

Näytön riveillä 2–5 näkyy luettelo parametriryhmistä, jotka voi valita selaamalla painikkeilla [▲] ja [▼].

Kaikkia parametreja voi muuttaa päävalikossa. Laitteeseen lisätyt optiokortit tuovat käyttöön lisäparametreja, jotka liittyvät optiolaitteeseen.

6.4 Taajuusmuuttajan ohjelmointi

Katso lisätietoja paikallishjauspaneelin (LCP) näppäinten toiminnoista kohdasta *kappale 3.6 Paikallishjauspaneeli (LCP)*. Katso *Ohjelmointioppaasta* lisätietoja parametrien asetuksista.

Parametrikatsaus

Parametrien asetukset ohjaavat taajuusmuuttajan toimintaa ja niitä käytetään LCP:n avulla. Näille asetuksille määritetään tehtaalla oletusarvo, mutta ne voi määrittää ainutlaatuisiin käyttökohteisiinsa. Jokaisella parametrilla on nimi ja numero, jotka säilyvät ennallaan ohjelmointitilasta riippumatta.

Parametrit on jaettu ryhmiin *päävalikkotilassa*. Parametrimumeron ensimmäinen numero (vasemmalta) ilmaisee

parametriryhmän numeron. Tämän jälkeen parametriryhmä on tarvittaessa jaettu aliryhmiksi. Esimerkki:

0-** Toiminta/näyttö	Parametriryhmä
0-0* Perusasetukset	Parametrien aliryhmä
Parametri 0-01 Kieli	Parametrin
Parametri 0-02 Moottorin nopeusyks.	Parametrin
Parametri 0-03 Paikalliset asetukset	Parametrin

Taulukko 6.2 Parametriryhmän hierarkian esimerkki

Liikkuminen parametreissa

Liiku parametreissa LCP:n seuraavien näppäinten avulla:

- Vieritä ylös tai alas painamalla [▲] [▼].
- Siirrä desimaalipistettä vasemmalle tai oikealle puolelle desimaaliparametrin muokkaamisen aikana painamalla [◀] [▶].
- Hyväksy uusi asetus [OK]-näppäimellä.
- Ohita muutos ja poistu muokkaustilasta painamalla [Cancel].
- Näytä tilanäkymä painamalla kaksi kertaa [Back].
- Palaa päävalikkoon painamalla kerran [Main Menu].

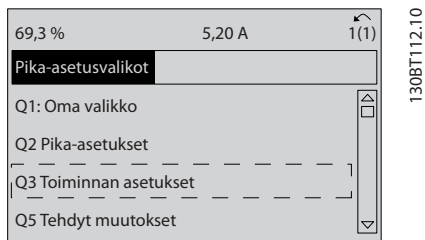
6

6.4.1 Ohjelmointiesimerkki avoimen piirin sovellusta varten

Tällä menetelmällä, jota käytetään tyypillisen avoimen piirin sovelluksen määrittämiseen, ohjelmoidaan taajuusmuuttaja ottamaan vastaan analoginen 0–10 V ohjaussignaali liittimeen 53. Taajuusmuuttaja vastaa tuomalla 20–50 Hz:n lähtösignaalin moottorille suhteessa tulosignaaliin (0–10 V DC = 20–50 Hz)

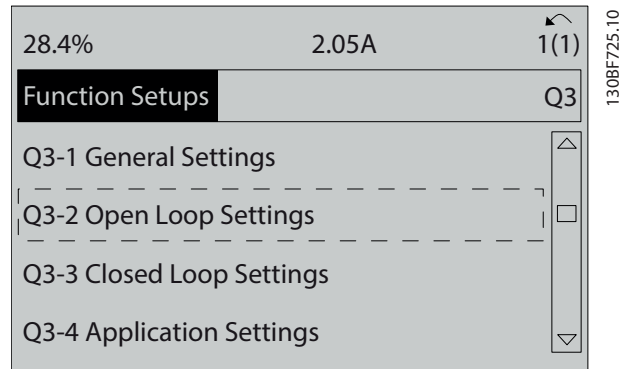
Paina [Quick Menu] ja viimeistelee seuraavat vaiheet:

1. Valitse Q3 Toimintoasetukset ja paina [OK].
2. Valitse Parametrin datajoukko ja paina [OK].



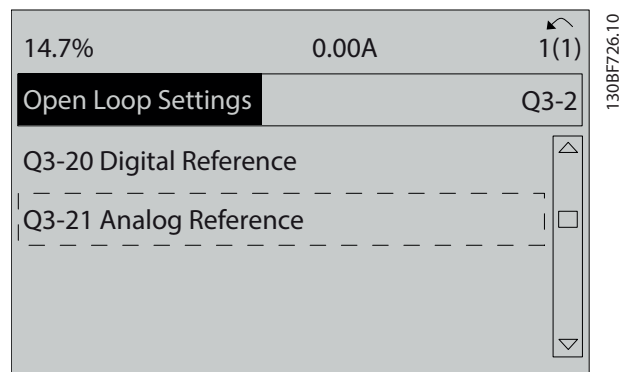
Kuva 6.3 Q3 Toimintoasetukset

3. Valitse Q3-2 Avoimen piirin asetukset ja paina [OK].



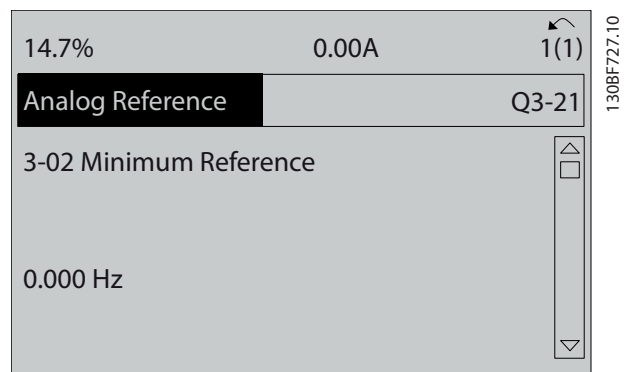
Kuva 6.4 Q3-2 Avoimen piirin asetukset

4. Valitse Q3-21 Analog. ohjearvo ja paina [OK].



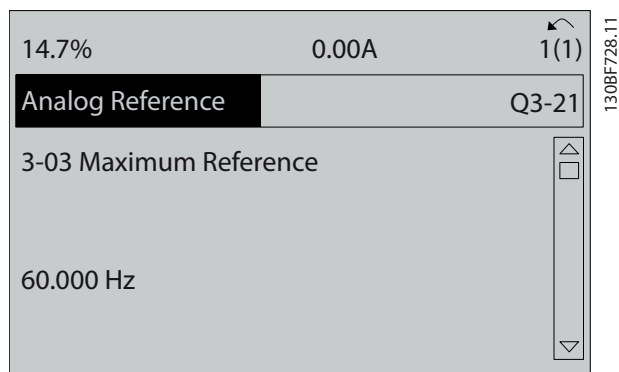
Kuva 6.5 Q3-21 Analog Reference

5. Valitse parametri 3-02 Minimiohjearvo. Aseta taajuusmuuttajan sisäiseksi minimiohjearvoksi 0 Hz ja paina [OK].



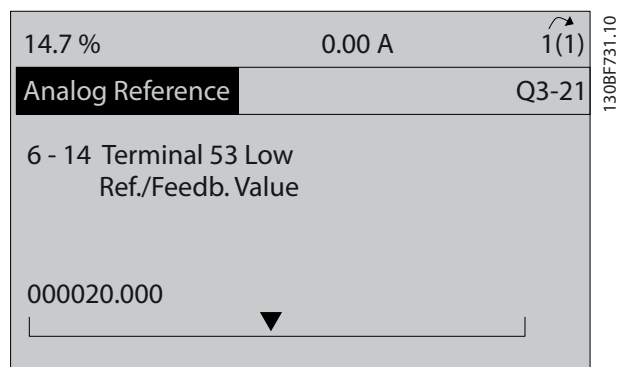
Kuva 6.6 Parametri 3-02 Minimiohjearvo

6. Valitse parametri 3-03 Maksimiohjeearvo. Aseta taajuusmuuttajan sisäiseksi maksimiohjeearvoksi 60 Hz ja paina [OK].



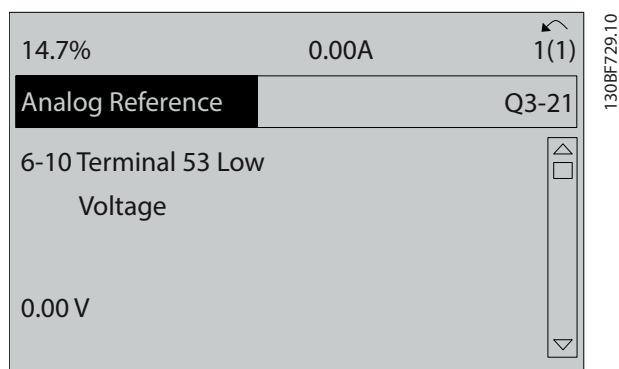
Kuva 6.7 Parametri 3-03 Maksimiohjeearvo

9. Valitse parametri 6-14 Liitin 53 pieni ohjeearvo/takaisink. Arvo. Aseta liittimessä 53 nopeuden minimiohjeearvoksi 20 Hz ja paina [OK].



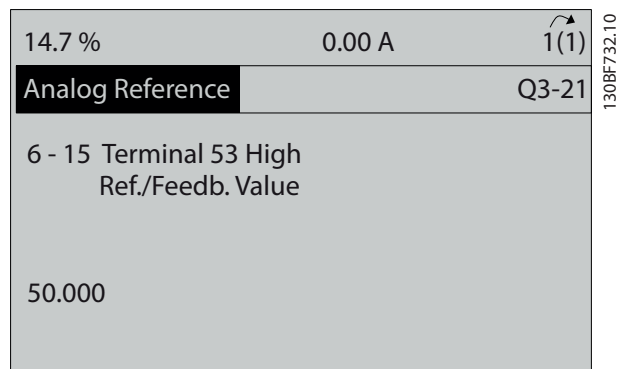
Kuva 6.10 Parametri 6-14 Liitin 53 pieni ohjeearvo/takaisink. Arvo

7. Valitse parametri 6-10 Liitin 53 alijännite. Aseta ulkoisen jännitteen minimiohjeearvo liittimelle 53 0 V:n jännitteellä ja paina [OK].



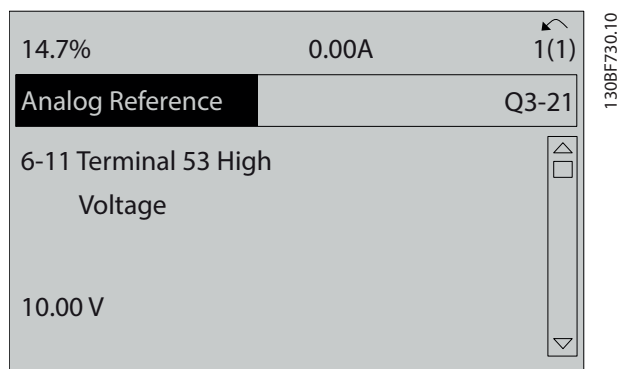
Kuva 6.8 Parametri 6-10 Liitin 53 alijännite

10. Valitse parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjeearvo/tak.k. Arvo. Aseta liittimessä 53 nopeuden maksimiohjeearvoksi 50 Hz ja paina [OK].



Kuva 6.11 Parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjeearvo/tak.k. Arvo

8. Valitse parametri 6-11 Liitin 53 ylijännite. Aseta ulkoisen jännitteen maksimiohjeearvo liittimelle 53 10 V:n jännitteellä ja paina [OK].



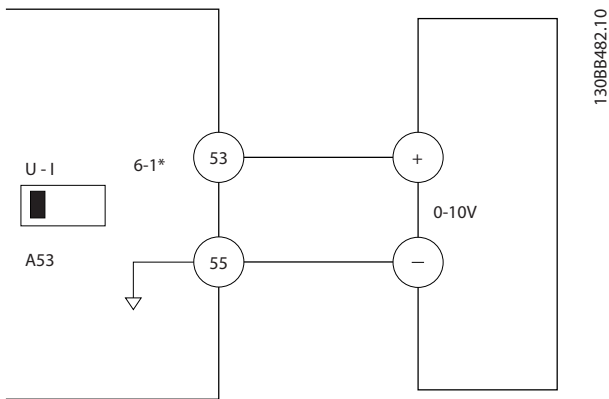
Kuva 6.9 Parametri 6-11 Liitin 53 ylijännite

Kun 0–10 V:n ohjaussignaalin tuottava ulkoinen laite on kytketty taajuusmuuttajan liittimeen 53, järjestelmä on nyt käyttövalmis.

HUOMAUTUS!

Kohdassa Kuva 6.11 näytön oikeassa reunassa oleva vierityspalkki on alhaalla. Tämä sijainti tarkoittaa, että toimenpide on valmis.

Kuva 6.12 näyttää kaapelikytkennät, joiden avulla tämä ulkoisen laitteen asennus on toteutettu.



130BB482.10

Kuva 6.12 Kytettäesimerkki ulkoiselle laitteelle, joka tuottaa 0–10 V:n ohjaussignaalin

6

6.4.2 Järjestelmätietojen syöttäminen

HUOMAUTUS!

OHJELMISTOLATAUS

Voit tehdä käyttöönoton tietokoneen avulla asentamalla MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmiston. Ohjelmiston voi ladata (perusversio) tai tilata (edistynyt versio, tilausnumero 130B1000). Saat lisätietoja ja latauksia osoitteesta www.drives.danfoss.com/services/pc-tools.

Järjestelmän perustiedot syötetään taajuusmuuttajaan seuraavien vaiheiden avulla. Suositeltavat parametrien asetukset on tarkoitettu käynnistystä ja tarkistusta varten. Sovelluksen asetukset vaihtelevat.

HUOMAUTUS!

Vaikka näissä vaiheissa oletetaan, että käytössä on asynkroninen moottori, kestopagneettimoottoria voi käyttää. Katso lisätietoja eri moottorityypeistä tuotekohdaisesta ohjelmointioppaasta.

1. Paina LCP:n [Main Menu] -näppäintä.
2. Valitse 0-** *Toiminto / näyttö* ja paina [OK].
3. Valitse 0-0* *Perusasetukset* ja paina [OK].
4. Valitse *parametri 0-03 Paikalliset asetukset* ja paina [OK]-näppäintä.
5. Valitse tarpeen mukaan [0] *Kansainvälinen* tai [1] *US* ja paina [OK]. (Tämä toimenpide muuttaa useiden perusparametrien oletusasetuksia).
6. Paina LCP:ssä [Quick Menus] ja valitse sitten 02 *Pika-asetukset*.
7. Muuta kohdassa *Taulukko 6.3* lueteltuja parametrien asetuksia tarvittaessa. Moottorin tiedot ovat moottorin tyyppikilvessä.

Parametrin	Oletusasetus
<i>Parametri 0-01 Kieli</i>	englanti
<i>Parametri 1-20 Moottorin teho [kW]</i>	4.00 kW
<i>Parametri 1-22 Moottorin jännite</i>	400 V
<i>Parametri 1-23 Moottorin taajuus</i>	50 Hz
<i>Parametri 1-24 Moottorin virta</i>	9.00 A
<i>Parametri 1-25 Moottorin nimellisnopeus</i>	1420 RPM
<i>Parametri 5-12 Liitin 27, digitaalitulo</i>	Rullaus, käänt.
<i>Parametri 3-02 Minimiohjearvo</i>	0.000 RPM
<i>Parametri 3-03 Maksimiohjearvo</i>	1500.000 RPM
<i>Parametri 3-41 Ramppi 1:n nousuaika</i>	3.00 s
<i>Parametri 3-42 Ramppi 1 rampin seisonta-aika</i>	3.00 s
<i>Parametri 3-13 Ohjearvon paikka</i>	Yhteys käsi-/autom.käyttöön
<i>Parametri 1-29 Automaattinen moottorin sovitus (AMA)</i>	Off

Taulukko 6.3 Pika-asetusten vaihtoehdot

HUOMAUTUS!

PUUTTUVA TULOSIGNAALI

Kun LCP:ssä lukee AUTO REMOTE COASTING tai *Hälytys 60 Ulkoinen lukitus*, laite on käyttövalmis, mutta siitä puuttuu tulosignaali. Lisätietoja, katso *kappale 5.8.4 Moottorin toiminta, käyttöönotto (liitin 27)*.

6.4.3 Automaattisen energian optimoinnin määrittäminen

Automaattinen energian optimointi (AEO) on menetelmä, joka minimoi moottorin jännitteensyötön, jolloin energiankulutus, lämpö ja melu vähenevät.

1. Paina [Main Menu] -näppäintä.
2. Valitse 1-** *Kuorma ja moottori* ja paina [OK].
3. Valitse 1-0* *Yleiset asetukset* ja paina [OK].
4. Valitse *parametri 1-03 Momentin ominaiskäyrä* ja paina [OK]-näppäintä.
5. Valitse joko [2] *Autom.energia optim CT* tai [3] *Autom.energia optim VT* ja paina [OK].

6.4.4 Automaattisen moottorin sovituksen määrittäminen

Automaattinen moottorin sovitus on toimenpide, joka optimoi taajuusmuuttajan ja moottorin ominaisuudet.

Taajuusmuuttaja rakentaa matemaattisen mallin moottorista moottorin lähtövirran säätämiseksi. Menetelmällä testataan myös sähkön tulovaiheen tasapaino. Se vertaa moottorin ominaisuuksia *parametreissa 1-20–1-25* syötettyihin tietoihin.

HUOMAUTUS!

Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, katso kappale 8.5 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä. Jotkin moottorit eivät pysty suorittamaan testin täydellistä versiota. Jos moottoriin on kytketty lähtösuodatin, valitse [2] Rajoit. AMA käyttöön.

Suorita tämä kylmällä moottorilla parhaiden tulosten saamiseksi.

1. Paina [Main Menu] -näppäintä.
2. Valitse 1-** Kuorma ja moottori ja paina [OK].
3. Valitse 1-2** Moottoridata ja paina [OK].
4. Valitse parametri 1-29 Automaattinen moottorin sovitus (AMA) ja paina [OK]-näppäintä.
5. Valitse [1] Täyd. AMA käytt. ja paina [OK]-näppäintä.
6. Paina [Hand On] ja paina [OK].
Testi suoritetaan automaattisesti, ja järjestelmä ilmoittaa sen valmistumisesta.

6.5 Testaaminen ennen järjestelmän käynnistystä

VAROITUS**MOOTTORIN KÄYNNISTYS**

Jos et varmista, että moottori, järjestelmä ja mahdollisesti liitetyt laitteet ovat valmiita käynnistykseen, seurauksena voi olla loukkaantuminen tai laitevaurio. Ennen käynnistystä,

- Varmista, että laitteen käyttäminen on turvallista kaikissa olosuhteissa.
- Varmista, että moottori, järjestelmä ja mahdollisesti liitetyt laitteet ovat valmiita käynnistykseen.

6.5.1 Moottorin pyörintä

HUOMAUTUS!

Jos moottori pyörii väärään suuntaan, laitteisto saattaa vahingoittua. Tarkista ennen laitteen käyttöä moottorin pyörimissuunta käyttämällä moottoria hetki. Moottori käy vähän aikaa 5 Hz:n taajuudella tai kohdassa parametri 4-12 Moott. nopeuden alaraja [Hz] määritetyllä taajuudella.

1. Paina [Hand On] -painiketta.
2. Siirrä vasen kohdistin desimaalipisteen vasemmalle puolelle vasen nuoli -näppäimellä ja syötä moottoria hitaasti pyörittävä pyörimisnopeus.
3. Paina [OK]-painiketta.

4. Aseta parametrin parametri 1-06 Suunta myötäpäivään arvoksi [1] Käänteinen, jos moottori pyörii väärään suuntaan.

6.5.2 Pulssianturin pyöriminen

Jos pulssianturin takaisinkytkentä on käytössä, suorita seuraavat vaiheet:

1. Valitse [0] Avoin piiri kohdassa parametri 1-00 Konfiguraatiotila.
2. Valitse kohdassa parametri 7-00 Nopeus PID tak.kytk.lähde [1] 24 V encoder.
3. Paina [Hand On] -painiketta.
4. Paina [▶] näppäintä saadaksesi positiivisen nopeuden ohjearvon
asetuksellaparametri 1-06 Suunta myötäpäivään [0] Normaali).
5. Tarkista kohdassa parametri 16-57 Feedback [RPM], että takaisinkytkentä on positiivinen.

Katso lisätietoja pulssianturioptiosta kyseisen option käyttöohjeesta.

HUOMAUTUS!**NEGATIIVINEN TAKAISINKYTKENTÄ**

Jos takaisinkytkentä on negatiivinen, pulssianturin kytkentä on virheellinen. Käännä suunta valitsemalla joko parametri 5-71 Liitin 32/33, pulssianturin suunta tai parametri 17-60 Takaisinkytkennän suunta tai vaihda pulssianturin johdot toisin päin. Parametri 17-60 Takaisinkytkennän suunta on käytettävissä ainoastaan VLT® Pulssianturin tulo MCB 102 -option kanssa.

6.6 Järjestelmän käynnistys

VAROITUS**MOOTTORIN KÄYNNISTYS**

Jos et varmista, että moottori, järjestelmä ja mahdollisesti liitetyt laitteet ovat valmiita käynnistykseen, seurauksena voi olla loukkaantuminen tai laitevaurio. Ennen käynnistystä,

- Varmista, että laitteen käyttäminen on turvallista kaikissa olosuhteissa.
- Varmista, että moottori, järjestelmä ja mahdollisesti liitetyt laitteet ovat valmiita käynnistykseen.

Tässä kappaleessa vaaditut toimet edellyttävät käyttäjän kytkentöjä ja sovellusten ohjelmointia. Seuraavaa menettelyä suositellaan, kun sovellusasennus on suoritettu.

1. Paina [Auto On].
2. Suorita ulkoinen käyntikomento. Ulkoisten käyntikomentojen esimerkkejä ovat kytkin, painike tai ohjelmoitava logiikkaohjain (PLC).
3. Säädä nopeuden ohjearvo koko nopeusalueella.
4. Varmista moottorin oikea toiminta tarkistamalla moottorin ääni- ja tärinätaaso.
5. Poista ulkoinen käyntikomento.
- 3a Lataa tiedot ohjauskortista LCP:hen valitsemalla [1] Kaikki LCP:hen.
- 3b Lataa tiedot LCP:stä ohjauskortille valitsemalla [2] Kaikki LCP:stä.
4. Paina [OK]-painiketta. Näyttöön tulee palkki, joka kertoo lataamisen edistymisestä.
5. Palaa [Hand On] tai [Auto On].

6.7.2 Tehtaan oletusasetusten palauttaminen

HUOMAUTUS!

TIETOJEN HÄVIÄMINEN

Ohjelmoinnin, moottorin tietojen, lokalisoinnin ja valvontatiedot häviävät, kun oletusasetukset palautetaan. Voit luoda varmuuskopion lataamalla tiedot LCP:hen ennen alustamista. Katso *kappale 6.7.1 Parametrien asetusten lataaminen laitteesta ja laitteeseen*.

Palauta parametrien oletusasetukset alustamalla laite. Alustus tehdään toiminnolla *parametri 14-22 Toimintatila* tai manuaalisesti.

Parametri 14-22 Toimintatila ei nollaa seuraavan kaltaisia asetuksia:

- Käyntitunnit
- Sarjaliikenneoptiot
- Oman valikon asetukset
- Vikaloki, hälytysloki ja muut valvontatoiminnot

Suosittelava alustus

1. Painamalla [Main Menu] -näppäintä kaksi kertaa pääset parametreihin.
2. Siirry kohtaan *parametri 14-22 Toimintatila* ja paina [OK].
3. Valitse *Alustus* ja paina [OK]-näppäintä.
4. Katkaise laitteesta virta ja odota, kunnes näyttö sammuu.
5. Kytke laitteeseen virta. Parametrien oletusasetukset palautuvat käynnistyksen aikana. Käynnistys voi kestää hiukan normaalia pidempään.
6. Paina [Reset], kun *Hälytys 80, Taajuusmuut. alust.* tulee näkyviin.

Manuaalinen alustus

Manuaalinen alustus palauttaa laitteeseen kaikki tehdasasetukset seuraavia lukuun ottamatta:

- *Parametri 15-00 Käyttötunnit*
- *Parametri 15-03 Käynnistyksiä*
- *Parametri 15-04 Ylilämpötilat*
- *Parametri 15-05 Ylijännitteet*

6

Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, katso *kappale 8.5 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä*.

6.7 Parametrien asetukset

HUOMAUTUS!

PAIKALLISET ASETUKSET

Joidenkin parametrien oletusasetukset ovat erilaisia Kansainvälinen- ja US-valinnoille. Katso erilaisten oletusarvojen luettelo kohdasta *kappale 10.2 Kansainväliset/pohjoisamerikkalaiset parametrien oletusasetukset*.

Sovellusten oikea ohjelmointi edellyttää useiden parametri-toimintojen asettamista. Lisätietoja parametreista on *ohjelmointioppaassa*.

Parametriasetukset tallennetaan taajuusmuuttajaan sisäisesti, mikä tarjoaa seuraavat edut:

- Parametriasetukset voi ladata LCP:n muistiin ja tallentaa varmuuskopiona.
- Monia laitteita voi ohjelmoida nopeasti kytkemällä LCP laitteeseen ja lataamalla tallennetut parametriasetukset.
- LCP:hen tallennetut asetukset eivät muutu, kun tehdään oletusasetukset palautetaan.
- Oletusasetuksiin tehdyt muutokset sekä parametreihin syötetty ohjelmointi tallentuvat ja ovat tarkasteltavissa pika-asetusvalikossa. Katso *.kappale 6.3 LCP:n valikko*.

6.7.1 Parametrien asetusten lataaminen laitteesta ja laitteeseen

Taajuusmuuttaja toimii käyttämällä taajuusmuuttajan sisällä olevalle ohjauskortille tallennettuja parametreja. Lataus laitteesta ja laitteeseen siirtää parametreja ohjauskortin ja LCP:n välillä.

1. Paina [Off]-painiketta.
2. Siirry kohtaan *parametri 0-50 LCP-kopiointi* ja paina [OK].
3. Valitse jokin seuraavista:

Tee manuaalinen alustus seuraavasti:

1. Katkaise laitteesta virta ja odota, kunnes näyttö sammuu.
2. Pidä [Status]-, [Main Menu]- ja [OK]-näppäimiä painettuna samaan aikaan, kun kytket laitteeseen syötön (noin 5 s tai kunnes kuuluu selvä napsahdus ja puhallin käynnistyy). Käynnistys voi kestää hiukan normaalia pidempään.

7 Johdotuskokoonpanon esimerkkejä

Tämän jakson esimerkit on tarkoitettu pikaohjeiksi yleisiin sovelluksiin.

- Parametrien asetukset ovat alueen oletusarvot, ellei toisin ole mainittu (valittu parametrissa *parametri 0-03 Paikalliset asetukset*).
- Liittimiin liittyvät parametrit ja niiden asetukset näkyvät piirrosten vieressä.
- Vaaditut kytkentäasetukset analogisille liittimille A53 tai A54 näkyvät myös.

HUOMAUTUS!

Kun valinnainen STO-toiminto ei ole käytössä, liittimen 12 (tai 13) ja liittimen 37 välillä voidaan tarvita hyppyjohdin, jotta taajuusmuuttaja toimisi käytettäessä tehtaan oletusohjelmointiarvoja.

7

7.1 Avoimen piirin nopeuden ohjauksen johdotus

		Parametrit	
		Toiminta	Asetus
	Parametri 6-10 Liitin 53 alijännite	0.07 V*	
	Parametri 6-11 Liitin 53 ylijännite	10 V*	
	Parametri 6-14 Liitin 53 pieni ohjearvo/ takaisink. Arvo	0 Hz	
	Parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo	50 Hz	
	* = Oletusarvo		
Huomautukset/kommentit:		Oletukset ovat 0 V DC tulo = 0 Hz nopeus ja 10 V DC tulo = 50 Hz nopeus.	

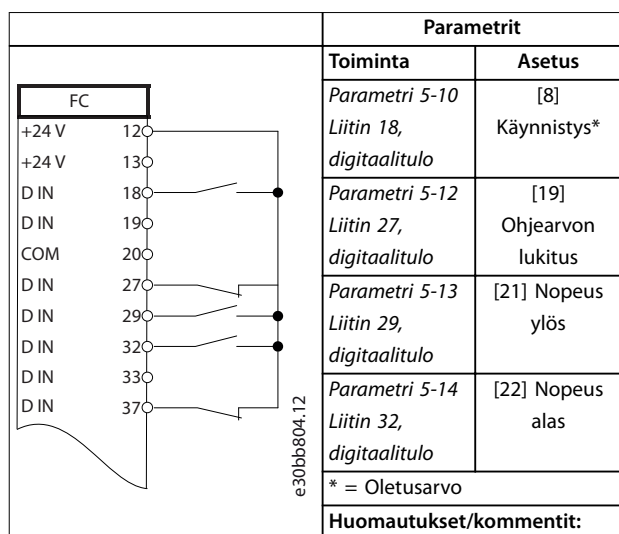
Taulukko 7.1 Analoginen nopeuden ohjearvo (jännite)

		Parametrit	
		Toiminta	Asetus
	Parametri 6-12 Liitin 53 alivirta	4 mA*	
	Parametri 6-13 Liitin 53 ylivirta	20 mA*	
	Parametri 6-14 Liitin 53 pieni ohjearvo/ takaisink. Arvo	0 Hz	
	Parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo	50 Hz	
	* = Oletusarvo		
Huomautukset/kommentit:		Oletukset ovat 4 mA tulo = 0 Hz nopeus ja 20 mA tulo = 50 Hz nopeus.	

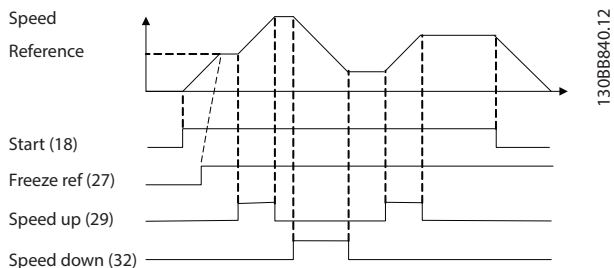
Taulukko 7.2 Analoginen nopeuden ohjearvo (virta)

		Parametrit	
		Toiminta	Asetus
	Parametri 6-12 Liitin 53 alivirta	4 mA*	
	Parametri 6-13 Liitin 53 ylivirta	20 mA*	
	Parametri 6-14 Liitin 53 pieni ohjearvo/ takaisink. Arvo	0 Hz	
	Parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo	50 Hz	
	* = Oletusarvo		
Huomautukset/kommentit:		Oletukset ovat 0 V DC tulo = 0 kierrosta minuutissa (rpm) nopeus ja 10 V DC tulo = 1 500 kierrosta minuutissa (rpm) nopeus.	

Taulukko 7.3 Nopeuden ohjearvo (manuaalisen potentiometrin avulla)

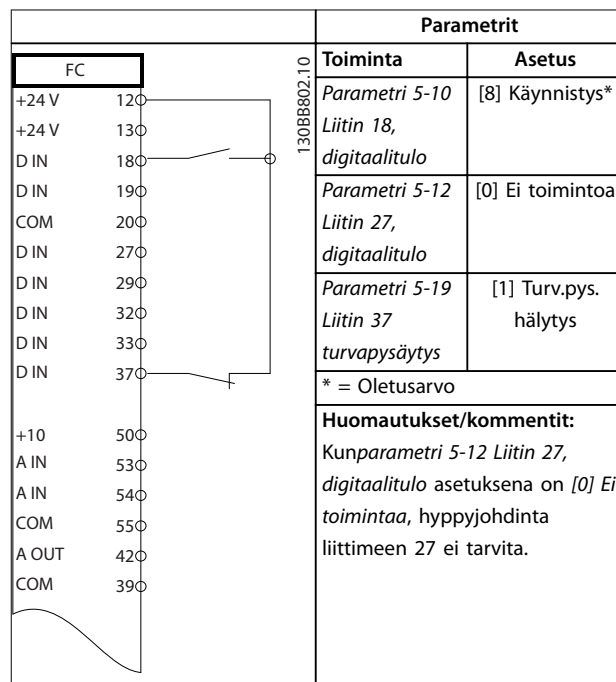


Taulukko 7.4 Nopeus ylös / nopeus alas

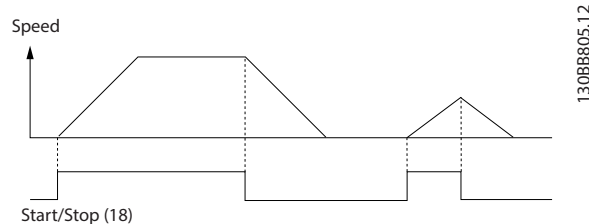


Kuva 7.1 Nopeus ylös / nopeus alas

7.2 Käynnistyksen/pysäytyksen johdotus



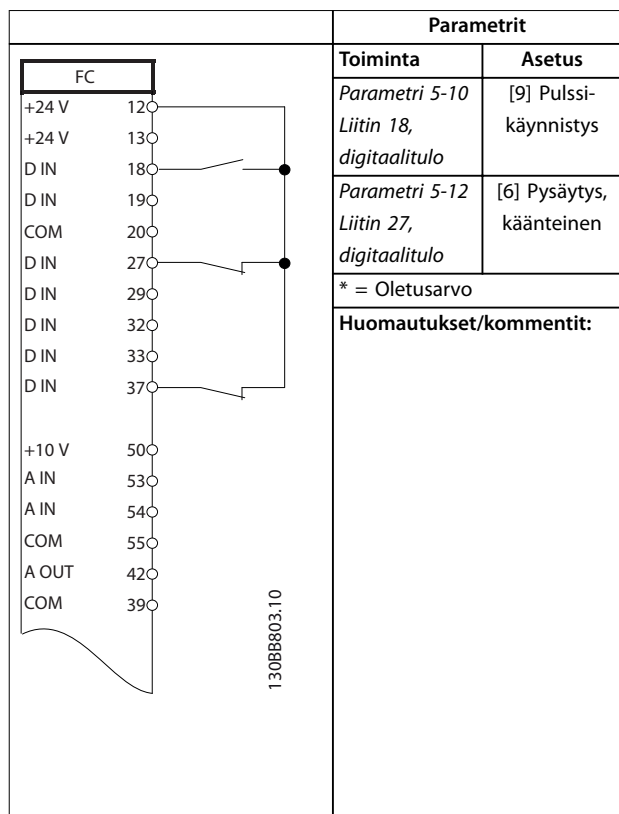
Taulukko 7.5 Käynnistys-/pysäytyskomento ja Safe Torque Off -optio



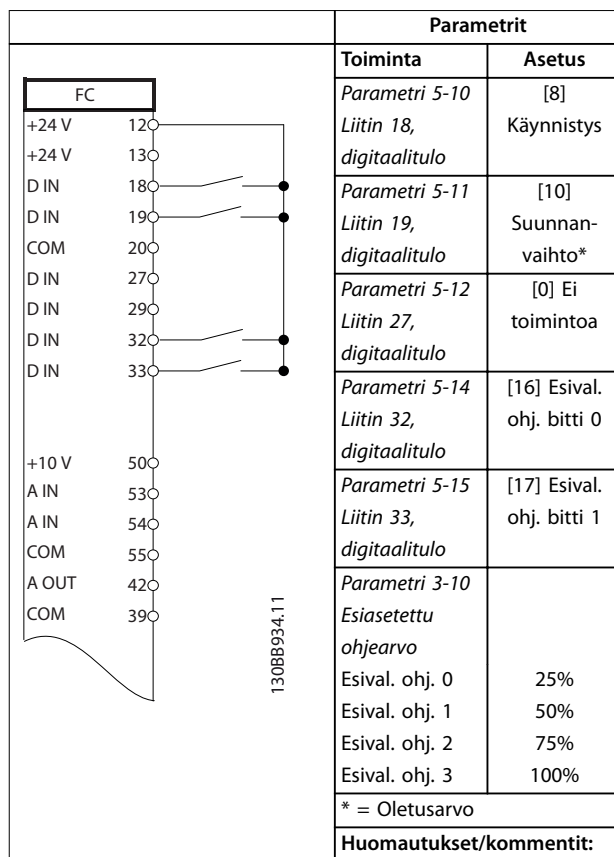
Kuva 7.2 Käynnistys-/pysäytyskomento ja Safe Torque Off

7

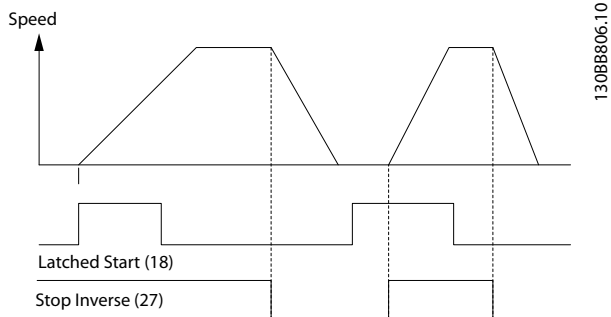
7



Taulukko 7.6 Pulssikäynnistys/-pysäytys

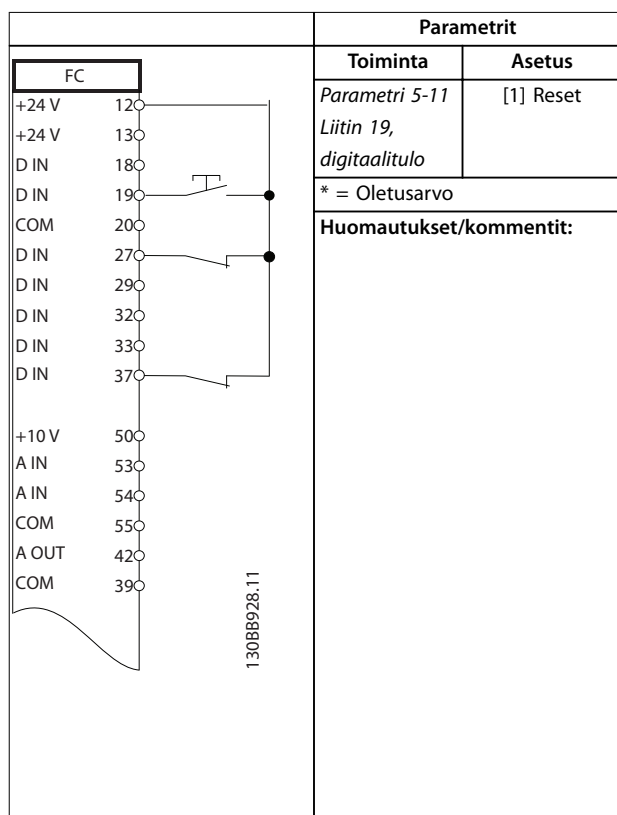


Taulukko 7.7 Käynnistys/pysäytys suunnanvaihdolla ja 4 esiasetetulla nopeudella



Kuva 7.3 Pulssikäynnistys/pysäytys käänteinen

7.3 Ulkoisen hälytyksen kuittauksen johdotus



Taulukko 7.8 Ulkoisen hälytyksen kuittaus

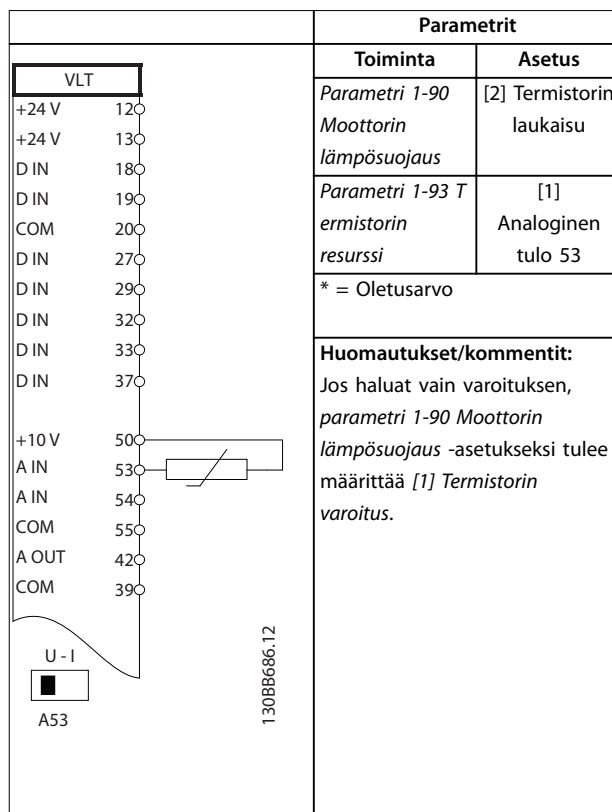
7.4 Moottorin termistorin johdotus



TERMISTORIN ERISTYS

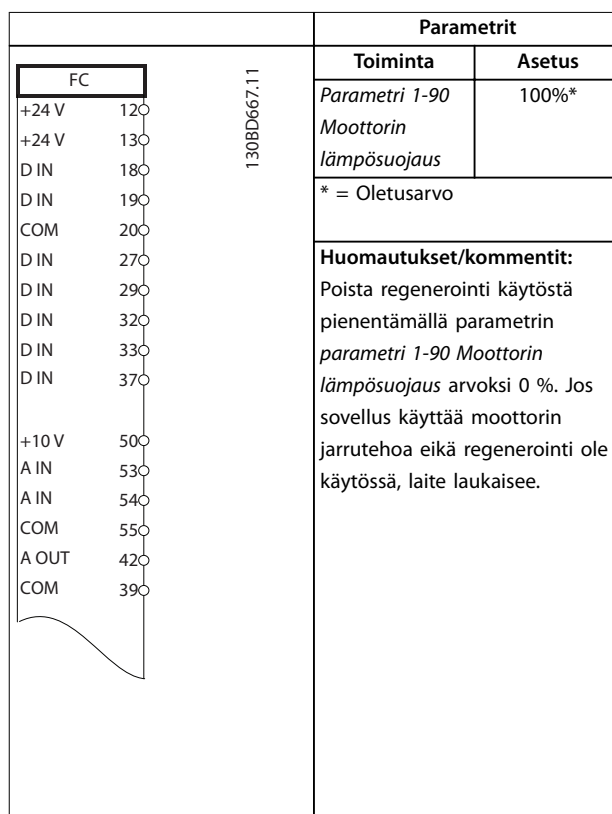
Loukkaantumisen tai laitteen vaurioitumisen vaara.

- Käytä PELV-erotusvaatimuksien täyttämiseksi ainoastaan termistoreita, joissa on vahvistettu tai kaksinkertainen erotus.



Taulukko 7.9 Moottorin termistori

7.5 Regeneroinnin johdotus



Taulukko 7.10 Regenerointi

8 Huolto, diagnostiikka ja vianmääritys

8.1 Ylläpito ja huolto

Tässä kappaleessa käsitellään seuraavia aiheita:

- Ylläpito- ja huolto-ohjeet.
- Tilailmoitukset.
- Varoitukset ja hälytykset.
- Perusvianmääritys.

Normaaleissa käyttöolosuhteissa ja kuormaprofileissa taajuusmuuttaja on huoltovapaa koko sen käyttöajan ajan. Rikkoutumisen, vaaran ja vahinkojen välttämiseksi taajuusmuuttaja on tarkistettava säännöllisesti käyttöolosuhteiden mukaan. Korvaa kuluneet tai vahingoittuneet ovat alkupe-
räisillä osilla tai vakio-osilla. Saat huolto- ja tukitietoja osoitteesta www.danfoss.com/contact/sales_and_services/.

VAROITUS

TAHATON KÄYNNISTYS

Kun taajuusmuuttaja on kytketty verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon, moottori voi käynnistyä milloin tahansa. Tahaton käynnistys ohjelmoinnin, huollon tai korjaustöiden aikana saattaa aiheuttaa kuoleman, vakavan loukkaantumisen tai aineellisia vahinkoja. Moottori voi käynnistyä ulkoisella kytkimellä, kenttäväyläkomennolla, tulon ohjearvoviestillä LCP:stä tai LOP:stä, kauko-ohjauksella käyttämällä MCT 10 -asetusohjelmisto -ohjelmistoa tai vikatilaa kuittauksen jälkeen.

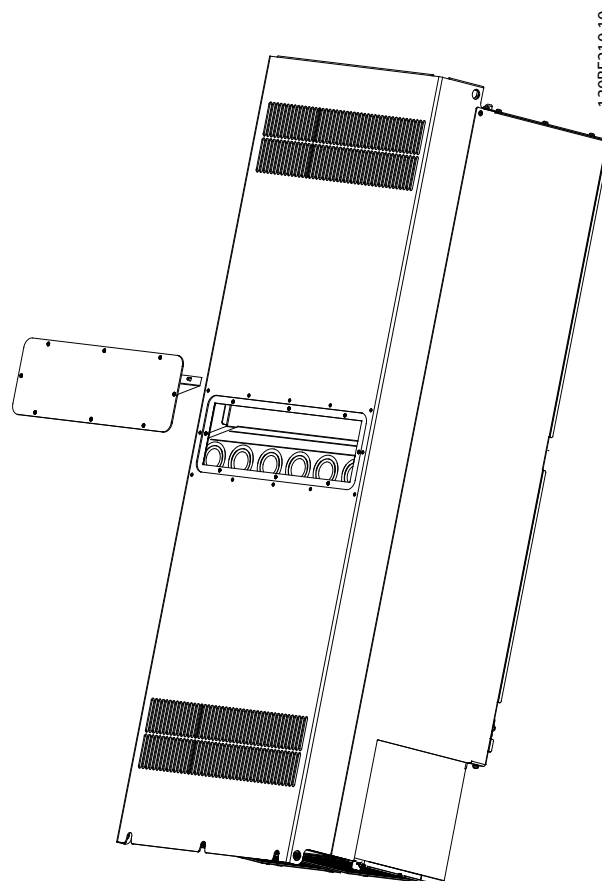
Moottorin tahattoman käynnistymisen estäminen:

- Paina LCP:n [Off/Reset]-näppäintä ennen parametrien ohjelmointia.
- Katkaise taajuusmuuttajan syöttöjännite.
- Johdota ja kokoja taajuusmuuttaja, moottori ja kaikki käytettävät laitteet täysin ennen taajuusmuuttajan kytkemistä verkon vaihtovirtasyöttöön, tasavirtalähteeseen tai kuormanjakoon.

8.2 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli

Taajuusmuuttajan voi tilata laitteen takana olevalla valinnaisella käyttöpaneelilla varustettuna. Tämä käyttöpaneeli mahdollistaa jäähdytysrivan käsittelemisen ja jäähdytysrivalle mahdollisesti kertyneen pölyn poistamisen.

8.2.1 Jäähdytysrivan käyttöpaneelin irrottaminen



Kuva 8.1 Jäähdytysrivan käyttöpaneeli irrotettu taajuusmuuttajan takaosasta

1. Katkaise taajuusmuuttajan virta ja odota 40 minuuttia, jotta kondensaattorit ehtivät purkautua kokonaan. Katso *kappale 2 Turvallisuus*.
2. Aseta taajuusmuuttaja siten, että sen takaosaan on hyvä pääsy.
3. Irrota 3 mm kuusiokoloavaimella 8 M5-kiinnintä, jotka kiinnittävät käyttöpaneelin koteloinnin takaosaan.
4. Tarkista jäähdytysrivan etureuna vaurioiden tai roskien varalta.
5. Poista materiaali tai roskat pölynimurilla.
6. Asenna paneeli takaisin ja kiinnitä se koteloinnin takaosaan 8 kiinnittimellä. Kiristä kiinnittimet kohdan *kappale 9.10.1 Kiinnittimien kiristysmomentit* mukaisesti.

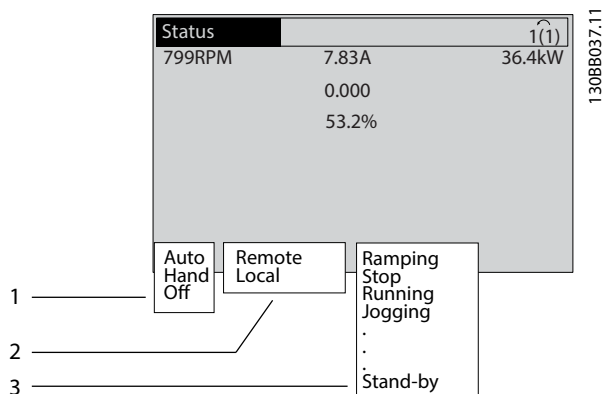
HUOMAUTUS!

JÄÄHDYTYSRIVAN VAHINGOITTUMINEN

Alunperin jäähdytysrivin kanssa toimitettuja kiinnittimiä pidempien kiinnittimienkäyttäminen vahingoittaa jäähdytysriippaa.

8.3 Tilaviestit

Kun taajuusmuuttaja on Tila-toiminnossa, tilaviestit näytetään automaattisesti LCP:n näytön alarivillä. Katso kohta *Kuva 8.2*. Katso tilaviestien määrytykset kohdasta *Taulukko 8.1 – Taulukko 8.3*.



1	Mistä pysäytys-/käynnistyskomento on annettu. Katso kohta <i>Taulukko 8.1</i> .
2	Mistä nopeudenohjaus on peräisin. Katso kohta <i>Taulukko 8.2</i> .
3	Tuottaa taajuusmuuttajan tilan. Katso kohta <i>Taulukko 8.3</i> .

Kuva 8.2 Tilanäyttö

HUOMAUTUS!

Automaatti-/etäkäyttötilassa taajuusmuuttaja tarvitsee ulkoisia komentoja toimintojen suorittamiseen.

Taulukoissa *Taulukko 8.1 – Taulukko 8.3* määritetään tilasomanäytön viestien merkitys.

Off	Taajuusmuuttaja ei reagoi mihinkään ohjaus-signaaliin ennen [Auto On]- tai [Hand On] -näppäimen painamista.
Auto	Käynnistys-/pysäytyskomennot lähetetään ohjausliittimien ja/tai sarjaliikenteen kautta.
Hand	LCP:n navigointipainikkeita voi käyttää taajuusmuuttajan ohjaamiseen. Pysäytyskomennot, resetointi, suunnanvaihto, tasavirtajarru ja muut ohjausliittimiin kohdistuvat signaalit ohittavat paikallisohjauksen.

Taulukko 8.1 Käyttötila

Remote	Nopeuden ohjearvo saadaan <ul style="list-style-type: none"> • ulkoisista signaaleista. • sarjaliikenteen kautta. • sisäisistä esivalituista ohjearvoista.
Paikallinen	Taajuusmuuttaja käyttää LCP:n ohjearvoja.

Taulukko 8.2 Ohjearvon paikka

Vaihtovirtajarru	Vaihtovirtajarru on valittu kohdassa <i>parametri 2-10 Jarrun toiminto</i> . Vaihtovirtajarru ylimagnetoimittorin hallitun hidastuksen aikaansaamiseksi.
AMA-lop. OK	Automaattinen moottorin sovitus (AMA) onnistui.
AMA valmis	AMA on valmis käynnistykseen. Käynnistä painamalla [Hand On].
AMA käynn.	AMA-prosessi on käynnissä.
Jarrutus	Jarruhakkuri on käytössä. Jarruvastus absorboi generatiivista energiaa.
Jarr. enint.	Jarruhakkuri on käytössä. Kohdassa <i>parametri 2-12 Jarrutehon raja (kW)</i> määritetty jarruvastuksen tehoraja on saavutettu.
Rullaus	<ul style="list-style-type: none"> • [2] Käänteinen rullaus valittiin digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametriyhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaavaa liittintä ei ole kytketty. • Rullaus aktivoitu sarjaliikenteen avulla.
Ohjattu hidastus	<p>[1] Ohjauksen rampin lasku valittiin kohdassa <i>parametri 14-10 Verkkovika</i>.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Verkköjännite on pienempi kuin kohdassa <i>parametri 14-11 Verkköjännite verkkovian sattuessa</i> määritetty arvo verkkovian sattuessa. • Taajuusmuuttaja hidastaa moottoria ohjatun hidastuksen avulla.
Virta korkea	Taajuusmuuttajan lähtövirta ylittää kohdassa <i>parametri 4-51 Varoitus suuresta virrasta</i> määritetyn rajan.
Virta alhainen	Taajuusmuuttajan lähtövirta alittaa kohdassa <i>parametri 4-52 Varoitus alhaisesta nopeudesta</i> määritetyn rajan.
Tasavirtapito	Tasavirtapito on valittu kohdassa <i>parametri 1-80 Toiminto pysäytet.</i> , ja pysäytyskomento on aktiivinen. Moottoria pitää kohdassa <i>parametri 2-00 DC-pitovirta</i> määritetty tasavirta.

DC-pysäytys	Tasavirta pitää moottoria (<i>parametri 2-01 DC-jarrun virta</i>) määritetyn ajan (<i>parametri 2-02 DC-jarrutusaika</i>). <ul style="list-style-type: none"> Tasavirtajarru on aktivoitu kohdassa <i>parametri 2-03 DC-jarrun kytketymisnop.</i> [1/ min], ja pysäytyskomento on aktiivinen. Tasavirtajarru (käännteinen) on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin ei ole aktiivinen. Tasavirtajarru on aktivoitu sarjaliikenteen avulla.
Kork. tak.kytk	Kaikkien aktiivisten takaisinkytkentöjen summa ylittää kohdassa <i>parametri 4-57 Varoitus korkea tak.kytk.</i> asetetun takaisinkytkentärajan.
Mat. tak.kytk.	Kaikkien aktiivisten takaisinkytkentöjen summa jää alle kohdassa <i>parametri 4-56 Varoitus pieni tak.kytk.</i> määritetyn takaisinkytkentärajan.
Lähdön lukitus	Nykyistä nopeutta ylläpitävä etäohjearvo on aktiivinen. <ul style="list-style-type: none"> [20] <i>Lähdön lukitus</i> on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin on aktiivinen. Nopeudensääto onnistuu ainoastaan liittimen toimintoilla nopeus ylös ja nopeus alas. Rampin pito aktivoidaan sarjaliikenteen avulla.
Lähdön lukitus-pyyntö	Lähdön lukituskomento on annettu, mutta moottori ei käynnisty, ennen kuin käytön salliva signaali vastaanotetaan.
Ohjea. lukit.	[19] <i>Ohjearvon lukitus</i> on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin on aktiivinen. Taajuusmuuttaja tallentaa nykyisen ohjearvon. Ohjearvoa voi nyt muuttaa ainoastaan liittimen toimintoilla nopeus ylös ja nopeus alas.
Ryömintäpyyntö	Ryömintäkomento on annettu, mutta moottori on pysäytetty, kunnes käytön salliva signaali vastaanotetaan digitaalitulon kautta.
Ryömintä	Moottori käy kohdassa <i>parametri 3-19 Ryömintänopeus [RPM]</i> ohjelmoidulla tavalla. <ul style="list-style-type: none"> [14] <i>Ryömintä</i> valittiin digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin (esimerkiksi liitin 29) on aktiivinen. Ryömintätoiminto aktivoidaan sarjaliikenteen avulla. Ryömintätoiminto valittiin valvontatoiminnon reaktioksi (esim. Ei signaalia). Valvontatoiminto on aktiivinen.

Motor check	Kohdassa <i>parametri 1-80 Toiminto pysäytet.</i> on valittu [2] <i>Moott. tark.</i> Pysäytyskomento on aktiivinen. Varmista moottorin kytkentä taajuusmuuttajaan ohjaamalla moottoriin jatkuva testivirta.
Ylijännite-valvonta	Ylijännitevalvonta aktivoitiin kohdassa <i>parametri 2-17 Ylijännitevalvonta</i> , [2] <i>käytössä</i> . Kytkeyty moottori syöttää taajuusmuuttajalle regeneratiivista energiaa. Ylijänniteohjaus säättää V/Hz-suhdetta moottorin käyttämiseksi valvotussa tilassa ja taajuusmuuttajan laukaisun estämiseksi.
Tehoyksikkö pois päältä	(Ainoastaan taajuusmuuttajat, joissa on ulkoinen 24 V:n virtalähde.) Verkköjännitteen syöttö taajuusmuuttajaan on katkaistu, mutta ohjauskortti saa käyttöjännitteen ulkoisesta 24 V:n lähteestä.
Suojaus md	Suojaustila on aktiivinen. Laite on havainnut kriittisen tilan (ylivirta tai ylijännite). <ul style="list-style-type: none"> Laukaisun välttämiseksi kytkentätaajuus pienennetään 1 500 kHz:iin, jos parametrin <i>parametri 14-55 Lähtösuodatin</i> asetus on [2] <i>Siniaaltos. kytketty</i>. Muussa tapauksessa kytkentätaajuus pienennetään 1 000 Hz:iin. Jos mahdollista, suojaustila päättyy noin 10 sekunnin kuluttua. Suojaustilaa voi rajoittaa kohdassa <i>parametri 14-26 Lauk.viive vaihtos. vian esiintyessä</i>.
Pikapysäytys	Moottoria hidastetaan parametrin <i>parametri 3-81 Pikapysäytyksen ramppi aika</i> avulla. <ul style="list-style-type: none"> [4] <i>Pikapysäytys, käant.</i> on valittu digitaalitulon toiminnoksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Vastaava liitin ei ole aktiivinen. Pikapysäytystoiminto aktivoitiin sarjaliikenteen välityksellä.
Ramppaus	Moottorin kiihdytys/hidastus tapahtuu aktiivisella rampin nousulla/laskulla. Ohjearvoa, raja-arvoa tai seisokkia ei ole vielä saavutettu.
Iso ohjearvo	Kaikkien aktiivisten ohjearvojen summa ylittää kohdassa <i>parametri 4-55 Varoitus suuri ohjearvo</i> asetetun ohjearvorajan.
Pien ohjearvo	Kaikkien aktiivisten ohjearvojen summa jää alle kohdassa <i>parametri 4-54 Varoitus pieni ohjearvo</i> asetetun ohjearvorajan.
Käy ohjearv.	Taajuusmuuttaja käy ohjearvoalueella. Takaisinkytkentäarvo vastaa asetuspisteen arvoa.
Käyntipyntö	Käynnistyskäsky on annettu, mutta moottori ei käynnisty, ennen kuin käytön salliva signaali vastaanotetaan digitaalitulon kautta.
Käy	Taajuusmuuttaja käyttää moottoria.

Nukahdustila	Energiansäästötoiminto on käytössä. Tämän toiminnon käytössä oleminen tarkoittaa, että moottori on pysähtynyt, mutta se käynnistyy tarvittaessa automaattisesti.
Suuri nopeus	Moottorin nopeus ylittää kohdassa <i>parametri 4-53 Varoitus suuresta nopeudesta</i> asetetun arvon.
Alh. nopeus	Moottorin nopeus on kohdassa <i>parametri 4-52 Varoitus alhaisesta nopeudesta</i> asetettua arvoa pienempi.
Valmiustila	Auto On -tilassa taajuusmuuttaja käynnistää moottorin digitaalitulosta tai sarjaliikenteestä peräisin olevalla käynnistyssignaalla.
Käynnistysviive	Kohdassa <i>parametri 1-71 Käynnistysviive</i> määritettiin viiveen alkamisaika. Käynnistyskomento aktivoituu ja moottori käynnistyy käynnistysviiveajan kuluttua.
Käyn. et./taak	[12] Käynn. eteen käyttöön ja [13] Käynn. käänt. käyttöön valittiin kahden eri digitaalitulon toiminnoiksi (<i>parametiryhmä 5-1* Digit. tulot</i>). Moottori käynnistyy eteen- tai taaksepäin riippuen siitä, mikä vastaavista liittimistä on aktiivinen.
Pysäytys	Taajuusmuuttaja on saanut pysäytyskomennon joltakin seuraavista: <ul style="list-style-type: none"> • LCP • Digitaalitulo • Sarjaliikenteen
Laukaisu	Hälytys on annettu ja moottori on pysäytetty. Kun hälytyksen syy on korjattu, resetoitaa taajuusmuuttaja jollakin seuraavista: <ul style="list-style-type: none"> • Painamalla [Reset]. • Etänä ohjausliittimien avulla. • Sarjaliikenteen kautta. Painamalla [Reset] tai etänä ohjausliittinten tai sarjaliikenteen kautta.
Laukaisun lukitus	Hälytys on annettu ja moottori on pysäytetty. Kun hälytyksen syy on korjattu, taajuusmuuttajaan on johdettava tehoa. Resetoitaa taajuusmuuttaja manuaalisesti jollakin seuraavista: <ul style="list-style-type: none"> • Painamalla [Reset]. • Etänä ohjausliittimien avulla. • Sarjaliikenteen kautta.

Taulukko 8.3 Käyttötila

HUOMAUTUS!

Automaatti-/etäkäyttötilassa taajuusmuuttaja tarvitsee ulkoisia komentoja toimintojen suorittamiseen.

8.4 Varoitus- ja hälytystyyppit

Varoitus-/hälytystyyppit	Kuvaus
Varoitus	Varoitus ilmaisee epänormaalin käyttötilan, joka aiheuttaa hälytyksen. Varoitus pysähtyy, kun epänormaali tila poistetaan.
Hälytys	Hälytys ilmaisee vian, joka vaatii välitöntä huomiota. Vika laukaisee aina laukaisun tai laukaisun lukituksen. Kuittaa taajuusmuuttaja hälytyksen jälkeen. Resetoi taajuusmuuttaja manuaalisesti jollakin 4 tavasta: <ul style="list-style-type: none"> • Painamalla [Reset]/[Off/Reset]. • Digitaalisen resetoinnin tulokomennolla. • Sarjaliikenteen resetoinnin tulokomennolla. • Automaattinen resetointi.

Laukaisu

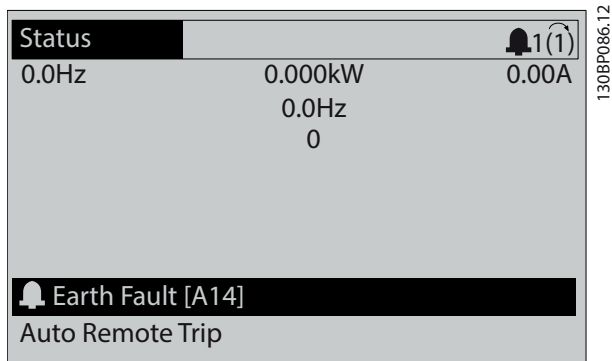
Laukaisun yhteydessä taajuusmuuttaja pysäyttää toimintansa estääkseen taajuusmuuttajan ja muiden laitteiden vaurioitumisen. Laukaisun jälkeen moottori rullaa pysähdyksiin. Taajuusmuuttajan logiikka toimii edelleen ja tarkkailee taajuusmuuttajan tilaa. Kun vikatilanne on korjattu, taajuusmuuttajan voi resetoita.

Laukaisun lukitus

Laukaisun yhteydessä taajuusmuuttaja pysäyttää toimintansa estääkseen taajuusmuuttajan ja muiden laitteiden vaurioitumisen. Laukaisun lukituksen jälkeen moottori rullaa pysähdyksiin. Taajuusmuuttajan logiikka toimii edelleen ja tarkkailee taajuusmuuttajan tilaa. Taajuusmuuttaja aloittaa laukaisun lukituksen kun havaitaan vakava vika, joka voi vaurioittaa taajuusmuuttajaa tai muita laitteita. Kun viat on korjattu, katkaise syöttövirta ja kytke uudelleen ennen taajuusmuuttajan resetoitua.

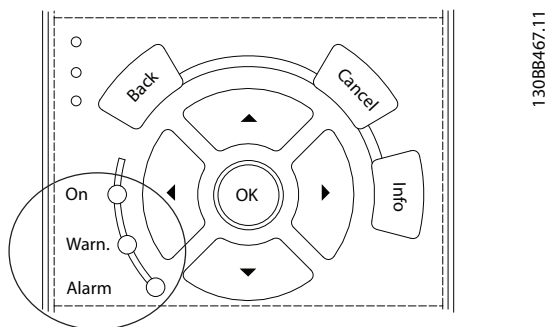
Varoitus- ja hälytysnäytöt

- Varoitus näytetään LCP:llä yhdessä varoituksen numeron kanssa.
- Hälytys vilkkuu yhdessä hälytyksen numeron kanssa.



Kuva 8.3 Esimerkki hälytyksestä

LCP:llä näkyvän tekstin ja hälytyskoodin lisäksi on 3 tilan merkkivaloa.



	Varoitusvalo	Hälytyksen merkkivalo
Varoitus	On	Off
Hälytys	Off	Päällä (vilkkuu)
Laukaisun lukitus	On	Päällä (vilkkuu)

Kuva 8.4 Tilan merkkivalot

8.5 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä

Seuraavat varoitus-/hälytystiedot määrittävät varoituksen/hälytyksen tilan, kertovat tilan todennäköisen syyn ja yksityiskohtaisen korjaus- tai vianmääritysmenetelmän.

VAROITUS 1, 10 V alhainen

Ohjaukskortin jännite on alle 10 V liittimestä 50. Poista jonkin verran kuormitusta liittimestä 50, kun 10 V:n syöttö on ylikuormittunut. Enintään 15 mA tai vähintään 590 Ω.

Tämä tila voi johtua oikosulusta kytketyssä potentio-metrissä tai potentiometrin virheellisestä kytkennästä.

Vianmääritys

- Irrota johtimet liittimestä 50. Jos varoitus häviää, ongelma on kytkennässä. Jos varoitus ei häviä, vaihda ohjaukskortti.

VAROITUS/HÄLYTYS 2, Elävä nolla -vika

Tämä varoitus tai hälytys tulee näkyviin vain, jos se on ohjelmoitu parametrissa *parametri 6-01 "Elävä nolla" aikakatk.toiminto*. Signaali yhdessä analogiatuloista on alle 50 % kyseiselle tulolle ohjelmoidusta minimiarvosta. Tämä tila voi johtua katkenneista johtimista tai viallisesta laitteesta, joka lähettää signaalia.

Vianmääritys

- Tarkista kaikkien analogisten virtaliitinten kytkennät.
 - Ohjaukskortin liittimet 53 ja 54 signaaleille, liitin 55 yleinen.
 - VLT® yleiskäyttöön tarkoitettu I/O MCB 101-liittimet 11 ja 12 for signaaleille, liitin 10 yleinen.
 - VLT® analoginen I/O-optio MCB 109 liittimet 1, 3, ja 5 signaaleille, liittimet 2, 4, ja 6 yleinen.
- Tarkista, että taajuusmuuttajan ohjelmointi ja kytkentäasetukset vastaavat analogista signaalityyppiä
- Testaa tuloliittimen signaali.

VAROITUS/HÄLYTYS 3, Ei moottoria

Moottoria ei ole yhdistetty taajuusmuuttajan lähtöön.

VAROITUS/HÄLYTYS 4, Syöttövaihehäviö

Syöttöpuolelta puuttuu vaihe, tai verkkojännitteen epätasapaino on liian suuri. Tämä viesti tulee näyttöön myös, jos tulotasasuuntaajassa on vikaa. Optiot ohjelmoidaan parametrissa *parametri 14-12 Toiminto kun verkko epätasap..*

Vianmääritys

- Tarkista taajuusmuuttajan syöttöjännite ja syöttövirrat.

VAROITUS 5, Tasajännitevälipiirin jännite korkea

DC-välipiirin jännite (DC) on suurempi kuin suuren jännitteen varoitusraja. Raja riippuu taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä. Laite on edelleen aktiivinen.

VAROITUS 6, Tasajännitevälipiirin jännite matala

DC-välipiirin jännite (DC) on suurempi kuin pienen jännitteen varoitusraja. Raja riippuu taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä. Laite on edelleen aktiivinen.

VAROITUS/HÄLYTYS 7, Tasavirran ylijännite

Jos DC-välipiirin jännite ylittää rajan, taajuusmuuttaja laukeaa tietyn ajan jälkeen.

Vianmääritys

- Pidennä ramppiaikaa.
- Vaihda ramppityyppi.
- Suurena arvoa *parametri 14-26 Lauk.viive vaihtos.vian esiintyessä*.
- Tarkista, että verkkojännite vastaa etupään taajuusmuuttajan jännitettä.

- Testaa tulojännite.

VAROITUS/HÄLYTYS 8, Tasavirran alijännite

Jos tasajännitevälipiiriin jännite laskee alhaisesta jännitteestä kertovan jännitteen rajan alapuolelle, taajuusmuuttaja tarkistaa, onko 24 V:n tasavirtavärlähde kytketty. Jos 24 V:n tasavirtavärlähdettä ei ole, taajuusmuuttaja laukeaa määrätyn ajan jälkeen. Aikaviive riippuu laitteen koosta.

Vianmääritys

- Tarkista, että verkkojännite vastaa aktiivisen etupään taajuusmuuttajan jännitettä.
- Testaa tulojännite.
- Testaa pehmeän latauksen piiri.

VAROITUS/HÄLYTYS 9, Vaihtosuuntaajan ylikuorma

Taajuusmuuttaja on käynyt yli 100 %:n ylikuormituksella liian pitkään ja sen toiminta katkaistaan. Vaihtosuuntaajan lämpötilasuojauksen laskuri antaa varoituksen, kun se on saavuttanut arvon 98 %, ja se laukaisee ja antaa hälytyksen arvon ollessa 100 %. Taajuusmuuttajaa ei voi kuitata, ennen kuin laskuri on alle 90 %:n.

Vianmääritys

- Vertaa LCP:n näppäimistössä näkyvää lähtövirtaa taajuusmuuttajan nimellisvirtaan.
- Vertaa LCP:ssä näkyvää lähtövirtaa mitattuun moottorin virtaan.
- Näytä taajuusmuuttajan lämpökuormitus LCP:ssä ja tarkkaile arvoa. Kun laite käy taajuusmuuttajan jatkuvaa nimellisvirtaa suuremmalla virralla, laskurin lukema kasvaa. Kun laite käy taajuusmuuttajan jatkuvaa nimellisvirtaa pienemmällä virralla, laskurin lukema pienenee.

VAROITUS/HÄLYTYS 10, Moottorin ylikuormituslämpötila

Moottorin elektroninen lämpösuojaus (ETR) ilmoittaa, että moottori on ylikuumentunut.

Valitse jokin näistä vaihtoehdoista;

- Taajuusmuuttaja antaa varoituksen, kun laskuri on >90 %, jos *parametri 1-90 Moottorin lämpösuojaus* on asetettu varoitusoptioiksi.
- Taajuusmuuttaja laukaisee, kun laskuri saavuttaa 100 %, jos *parametri 1-90 Moottorin lämpösuojaus* on asetettu laukaisuoptioiksi.

Vika aiheutuu siitä, että moottorin ylikuormitus on ollut yli 100 % liian pitkään.

Vianmääritys

- Tarkista moottori ylikuumentumisen varalta.
- Tarkista, onko moottori mekaanisesti ylikuormittunut.
- Tarkista, että kohdassa *parametri 1-24 Moottorin virta* määritetty moottorin virta on oikea.
- Varmista, että moottorin tiedot *parametreissa 1-20 ja 1-25* on määritetty oikein.

- Jos käytössä on ulkoinen puhallin, tarkista kohdasta *parametri 1-91 Moott. ulk. puhallin*, että se on valittuna.

- AMA:n suorittaminen kohdassa *parametri 1-29 Automaattinen moottorin sovitus (AMA)* virittää taajuusmuuttajan paremmin moottoriin sopivaksi ja pienentää lämpökuormitusta.

VAROITUS/HÄLYTYS 11, Moottorin termistorin yllämpötila

Tarkista, onko termistori irrotettu. Valitse, antaako taajuusmuuttaja varoituksen vai hälytyksen kohdassa *parametri 1-90 Moottorin lämpösuojaus*.

Vianmääritys

- Tarkista moottori ylikuumentumisen varalta.
- Tarkista, onko moottori mekaanisesti ylikuormittunut.
- Jos käytät liittintä 53 tai 54, tarkista, että termistori on kytketty oikein joko liittimen 53 tai 54 (analoginen jännitetulo) ja liittimen 50 (+10 V:n syöttö) väliin. Tarkista myös, että liittimen 53 tai 54 katkaisimeen on asetettu jännite. Tarkista, että *parametri 1-93 Termistorin resurssi* valitsee liittimen 53 tai 54.
- Jos käytössä on digitaalitulo 18,19, 31, 32 tai 33 (digitaalitulot) tarkista, että termistori on kytketty oikein käytetyn digitaalitulon liittimen (vain digitaalitulo PNP) ja liittimen 50 väliin. Valitse kohdassa *parametri 1-93 Termistorin resurssi* käytettävä liitin.

VAROITUS/HÄLYTYS 12, Momenttiraja

Momentti on ylittänyt kohdassa *parametri 4-16 Moottorin momenttiraja* määritetyn arvon, tai kohdan *parametri 4-17 Generatiivinen momenttiraja* arvon. *Parametri 14-25 Laukaisun viive momenttirajalla* voi vaihtua pelkän varoituksen vaativasta tilanteesta varoitukseksi, jota seuraa hälytys.

Vianmääritys

- Jos moottorin momenttiraja ylittyy kiihdytyksen aikana, pidennä rampin nousuaikaa.
- Jos generaattorin momenttiraja ylittyy hidastuksen aikana, pidennä rampin laskuaikaa.
- Jos momenttiraja ilmenee käytön aikana, suurena momenttirajaa. Varmista, että järjestelmän käyttö suuremmalla momentilla on turvallista.
- Tarkista sovellus moottorin liian suuren ottovirran vuoksi.

VAROITUS/HÄLYTYS 13, Ylivirta

Vaihtosuuntaajan hetkellisen maksimivirran raja-arvo (noin 200 % nimellisvirrasta) on ylittynyt. Varoituksen kesto on noin 1,5 sekuntia, jonka jälkeen taajuusmuuttaja laukeaa ja antaa hälytyksen. Tämä vika voi johtua shokkikuormi-

tuksesta ja suuresta kiihtyvyydestä suurinertiakuormilla. Jos kiihdytys on rampin aikana nopeaa, vika saattaa esiintyä myös kineettisten varmistusten jälkeen.

Jos laajennettu mekaaninen jarrun ohjaus on valittuna, laukaisu voidaan kuitata ulkoisesti.

Vianmääritys

- Katkaise virta ja tarkista, voiko moottorin akselia kiertää.
- Tarkista, että moottorin koko vastaa taajuusmuuttajaa.
- Varmista, että *parametreissa 1-20 - 1-25* on määritetty oikea moottoridata.

HÄLYTYS 14, Maavika

Lähtevistä vaiheista kulkeutuu virtaa maahan joko taajuusmuuttajan ja moottorin välisessä kaapelissa tai moottorin sisällä. Maavika havaitaan virtamuunnin avulla mittamalla taajuusmuuttajan ulos tulevaa ja moottorille johdettavaa virtaa. Maavika ilmaistaan, jos 2 virran välinen poikkeama on liian suuri. Taajuusmuuttajasta lähtevän virran on oltava sama kuin taajuusmuuttajaan tulevan virran.

Vianmääritys

- Kytke taajuusmuuttaja irti ja korjaa maavika.
- Tarkista, onko moottorissa maavikoja, mittamalla moottorin johdinten ja moottorin resistanssi maahan megaohmimittarilla.
- Nollaa mikä tahansa mahdollinen offset taajuusmuuttajan 3 virtamuunninissa. Suorita manuaalinen alustus tai suorita täydellinen AMA. Tällä menetelmällä on eniten merkitystä tehokortin vaihtamisen jälkeen.

HÄLYTYS 15, Laitteet eivät ole yhteensopivat

Asennettu optio ei toimi nykyisen ohjauskortin laitteiston tai ohjelmiston kanssa.

Merkitse muistiin seuraavien parametrien arvot ja ota yhteyttä Danfoss-myyjään.

- *Parametri 15-40 FC-tyyppi.*
- *Parametri 15-41 Teho-osa.*
- *Parametri 15-42 Jännite.*
- *Parametri 15-43 Ohjelmistoversio.*
- *Parametri 15-45 Tod. tyyppikoodin merkkijono.*
- *Parametri 15-49 Ohjauskortin ohj.tunnus.*
- *Parametri 15-50 Tehokortin ohj.tunnus.*
- *Parametri 15-60 Optio asennettu.*
- *Parametri 15-61 Option ohj.versio* (kussakin optiopaikassa).

HÄLYTYS 16, Oikosulku

Moottorissa tai moottorin kytkennässä on oikosulku.

Vianmääritys

- Katkaise taajuusmuuttajasta virta ja korjaa oikosulku.

VAROITUS

SUURJÄNNITE

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotoimia ei teetä pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- **Katkaise virta ennen kuin jatkat.**

VAROITUS/HÄLYTYS 17, Ohjauksen aikakatkaisu

Taajuusmuuttajaan ei ole tietoliikenneyhteyttä.

Varoitus on aktiivinen vain, kun parametri *parametri 8-04 Ohjauksen aikakatkaisu* EI ole [0] Ei käytössä.

Jos asetuksena *parametri 8-04 Ohjauksen aikakatkaisu* toiminto on [5] Pysäyt./lauk., järjestelmä antaa varoituksen, ja taajuusmuuttaja laskee ramppia pysähtymiseen asti ja antaa samalla hälytyksen.

Vianmääritys

- Tarkista sarjaliikennekaapelin liitännät.
- Suurena arvoa *parametri 8-03 Ohjauksen aikakatk. aika.*
- Tarkista tiedonsiirtolaitteiden toiminta.
- Varmista, että EMC-asennus on tehty oikein.

VAROITUS/HÄLYTYS 20, Lämpötilatulon virhe

Lämpötila-anturia ei ole kytketty.

VAROITUS/HÄLYTYS 21, Parametriverhe

Parametri ei ole alueella. Parametrinumero ilmoitetaan näytöllä.

Vianmääritys

- Aseta kyseinen parametri voimassa olevaan arvoon.

VAROITUS 22, Nost. mek. j.

0 = Momentin ohjearvoa ei saavutettu ennen aikakatkaisua.

1 = Jarrun takaisinkytkentää ei tapahtunut ennen aikakatkaisua.

VAROITUS 23, Sisäisen puhaltimen vika

Puhallinvaroitus toiminto on suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitusta voidaan poistaa käytöstä kohdassa *parametri 14-53 Puhallinnäyttö* ([0] Pois käytöstä).

Puhaltimeen on asennettu takaisinkytkentäanturi. Tämä hälytys tulee näyttöön, jos puhallin on ohjattu käymään eikä anturilta ole takaisinkytkentää. Tämä hälytys tulee näyttöön myös, jos puhaltimen tehokortin ja ohjauskortin välillä on tiedonsiirto-ongelma.

Tarkista hälytyslokista (katso *kappale 3.6 Paikallisohtauspaneeli (LCP)*) tähän varoitukseen liittyvä raportin arvo.

Jos raportin arvo on 2, jossakin puhaltimista on laiteongelma. Jos raportin arvo on 12, puhaltimen tehokortin ja ohjauskortin välillä on tiedonsiirto-ongelma.

Puhaltimen vianmäärittäminen

- Kytke taajuusmuuttajaan virta ja tarkista, että puhallin toimii hetken ajan käynnistettäessä.
- Tarkista, että puhallin toimii asianmukaisesti. Näytä kunkin puhaltimen nopeus *parametri-ryhmän 43-** Unit Readouts* avulla.

Puhaltimen tehokortin vianmäärittäminen

- Tarkista puhaltimen tehokortin ja ohjauskortin välinen johdotus.
- Puhaltimen tehokortti on ehkä vaihdettava.
- Ohjauskortti on ehkä vaihdettava.

VAROITUS 24, Ulkoisen puhaltimen vika

Puhallinvaroitustoiminto on suojaustoiminto, joka tarkistaa, onko puhallin käynnissä/asennettu. Puhallinvaroitusta voidaan poistaa käytöstä kohdassa *parametri 14-53 Puhallinnäyttö([0] Pois käytöstä)*.

Puhaltimeen on asennettu takaisinkytkentäanturi. Tämä hälytys tulee näyttöön, jos puhallin on ohjattu käymään eikä anturilta ole takaisinkytkentää. Tämä hälytys tulee näyttöön myös, jos tehokortin ja ohjauskortin välillä on tiedonsiirto-ongelma.

Tarkista hälytyslokista (katso *kappale 3.6 Paikallisohjauksen paneeli (LCP)*) tähän varoitukseen liittyvä raportin arvo.

Jos raportin arvo on 1, jossakin puhaltimista on laiteongelma. Jos raportin arvo on 11, tehokortin ja ohjauskortin välillä on tiedonsiirto-ongelma.

Puhaltimen vianmäärittäminen

- Kytke taajuusmuuttajaan virta ja tarkista, että puhallin toimii hetken ajan käynnistettäessä.
- Tarkista, että puhallin toimii asianmukaisesti. Näytä kunkin puhaltimen nopeus *parametri-ryhmän 43-** Unit Readouts* avulla.

Tehokortin vianmäärittäminen

- Tarkista tehokortin ja ohjauskortin välinen johdotus.
- Tehokortti on ehkä vaihdettava.
- Ohjauskortti on ehkä vaihdettava.

VAROITUS 25, Jarruvastus, oikosulku

Jarruvastusta tarkkaillaan käytön aikana. Oikosulun sattuessa jarrutoiminto on poissa käytöstä ja ilmestyy varoitus. Taajuusmuuttaja toimii edelleen, mutta ilman jarrutoimintoa.

Vianmäärittäminen

- Katkaise teho taajuusmuuttajasta ja vaihda jarruvastus (katso *parametri 2-15 Jarrun tarkistus*).

VAROITUS/HÄLYTYS 26, Jarruvastuksen tehoroja

Jarruvastukseen siirrettävä teho lasketaan viimeisten 120 sekunnin käyttöajan keskiarvona. Laskelma perustuu välipiirin jännitteeseen ja jarruvastusarvoon, joka on määritetty kohdassa *parametri 2-16 AC-jarrun maks. virta*. Varoitus aktivoituu, kun jarrutusteho on yli 90 % jarruresistanssin tehosta. Jos [2] *Laukaisu* on valittuna kohdassa *parametri 2-13 Jarrutustehon valvonta*, taajuusmuuttaja katkaisee toiminnan, kun jaettu jarrutusteho saavuttaa 100 %.

VAROITUS/HÄLYTYS 27, Jarruhakkurin vika

Jarrutransistoria tarkkaillaan käytön aikana, ja jos siinä tapahtuu oikosulku, jarrutoiminto katkaistaan ja annetaan varoitus. Taajuusmuuttaja toimii edelleen, mutta koska jarrutransistori on oikosulussa, jarruvastukselle siirtyy huomattava teho, vaikka se ei olisikaan käytössä.

Vianmäärittäminen

- Sammuta taajuusmuuttaja ja poista jarruvastus.

VAROITUS/HÄLYTYS 28, Jarrun tarkistus epäonnistui

Jarruvastus ei ole kytkettyä tai toiminnassa.

Vianmäärittäminen

- Tarkista *parametri 2-15 Jarrun tarkistus*.

HÄLYTYS 29, Jäähdytysriivan lämpötila

Jäähdytysriivan suurin lämpötila on ylittynyt. Tämä hälytys perustuu IGBT-moduulien sisälle asennetun jäähdytysriivan anturin mittaamaan lämpötilaan. Lämpötilavikaa ei resetoita, ennen kuin lämpötila laskee alle määritetyn jäähdytysriivan lämpötilan. Laukaisu- ja nollauspiste vaihtelevat taajuusmuuttajan tehon mukaan.

Vianmäärittäminen

- Tarkista seuraavat ehdot:
 - Ympäristön lämpötila on liian korkea
 - Moottorikaapeli on liian pitkä.
 - Virheellinen ilmaväli taajuusmuuttajan ylä- ja alapuolella
 - Ilmavirtaus taajuusmuuttajan ympärillä estynyt
 - Rikkoutunut jäähdytysriivan puhallin
 - Likainen jäähdytysriipa
- Tarkista puhaltimen resistanssi.
- Tarkista pehmeän latauksen sulakkeet.
- Tarkista IGBT-lämpö.

HÄLYTYS 30, Moottorin vaihe U puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe U puuttuu.

VAROITUS**SUURJÄNNITE**

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotoita ei teeteta pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmääritys

- Sammuta taajuusmuuttaja ja tarkista moottorin vaihe U.

HÄLYTYS 31, Moottorin vaihe V puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe Välinen puuttuu.

VAROITUS**SUURJÄNNITE**

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotoita ei teeteta pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmääritys

- Sammuta taajuusmuuttaja ja tarkista moottorin vaihe V.

HÄLYTYS 32, Moottorin vaihe W puuttuu

Taajuusmuuttajan ja moottorin välinen moottorin vaihe W puuttuu.

VAROITUS**SUURJÄNNITE**

Taajuusmuuttajissa esiintyy suuria jännitteitä, kun ne ovat kytkettyinä verkon vaihtovirran tulotehoon, tasavirran syöttöön tai kuorman jakoon. Jos taajuusmuuttajan asennus-, käynnistys- ja huoltotoita ei teeteta pätevällä henkilöllä, seurauksena voi olla kuolema tai vakava loukkaantuminen.

- Katkaise virta ennen kuin jatkat.

Vianmääritys

- Sammuta taajuusmuuttaja ja tarkista moottorin vaihe W.

HÄLYTYS 33, Liian suuri jännitepiikki

Lyhyessä ajassa on tapahtunut liian monta käynnistystä.

Vianmääritys

- Anna laitteen jäähtyä käyttölämpötilaan.
- Tarkista, onko tasajännitevälipiirissä vika maadoitukseen.

VAROITUS/HÄLYTYS 34, Kenttäväylävikä

Kenttäväylä tietoliikenneoptiokortissa ei toimi.

VAROITUS/HÄLYTYS 35, Optiovika

On saatu optiohälytys. Hälytys on optiokohtainen. Todennäköisin syy on vika käynnistyksessä tai tietoliikenteessä.

VAROITUS/HÄLYTYS 36, Verkkovika

Tämä varoitus/hälytys on aktiivinen vain, jos verkkojännite taajuusmuuttajalle on katkennut ja jos parametrin *parametri 14-10 Verkkovika* asetuksena EI ole [0] Ei toimintoa.

- Tarkista sulakkeet taajuusmuuttajalle ja laitteen verkkovirtasyöttö.
- Tarkista, että verkkojännite vastaa tuotteen teknisiä tietoja.
- Tarkista, että seuraavia tiloja ei ole:
 - Hälytys 307, Liian suuri THD(V), hälytys 321, Jännitteen epätasapaino, varoitus 417, Verkkovirran alijännite tai varoitus 418, Verkkovirran ylijännite ilmoitetaan, jos jokin seuraavista tiloista on tosi:
 - 3-vaihejännitteen suuruusluokka laskee alle 25 % verkon nimellisjännitteestä.
 - Jokin yksivaiheinen jännite ylittää 10 % verkon nimellisjännitteestä.
 - Vaiheen tai suuruuden epätasapainon prosentuaalinen arvo on yli 8 %.
 - Jännitteen THD on yli 10 %.

HÄLYTYS 37, Verkkojännitteen vaihtelu

Tehoyksiköiden välillä on virtaepätasapaino.

HÄLYTYS 38, Sisäinen vika

Sisäisen vian sattuessa näytölle tulee kohdassa *Taulukko 8.4* määritetty koodinumero.

Vianmääritys

- Kytke virta päälle ja pois.
- Tarkista, että optio on asennettu asianmukaisesti.
- Tarkista löysien tai puuttuvien kytkentöjen varalta.

Voi olla tarpeen ottaa yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään tai huolto-osastoon. Merkitse koodinumero muistiin tarkempia vianmääritysohjeita varten.

Numero	Teksti
0	Sarjaportin alustaminen ei onnistu. Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään tai Danfoss-yhtiön huolto-osastoon.
256–259, 266, 268	Teho-EEPROM-data on viallista tai liian vanhaa. Vaihda tehokortti.
512–519	Sisäinen vika. Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään tai Danfoss-yhtiön huolto-osastoon.
783	Parametrin arvo minimi-/maksimirajojen ulkopuolella.
1024–1284	Sisäinen vika. Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjäsi tai Danfoss-huolto-osastoon.
1299	Optio-ohjelma paikassa A on liian vanha.
1300	Optio-ohjelma paikassa B on liian vanha.
1301	Optio-ohjelma paikassa C0 on liian vanha.
1302	Optio-ohjelma paikassa C1 on liian vanha.
1315	Paikan A optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu).
1316	Paikan B optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu).
1317	Paikan C0 optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu).
1318	Paikan C1 optio-ohjelmaa ei tueta (ei sallittu).
1360–2819	Sisäinen vika. Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään tai Danfoss-yhtiön huolto-osastoon.
2561	Vaihda ohjauskortti.
2820	LCP:n pinon ylitys.
2821	Sarjaportin ylitys.
2822	USB-portin ylitys.
3072–5122	Parametrin arvo on rajojen ulkopuolella.
5123	Optio paikassa A: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5124	Optio paikassa B: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5125	Optio paikassa C0: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5126	Optio paikassa C1: Laite ei sovi yhteen ohjauskortin laitteiston kanssa.
5127	Laiton optioyhdistelmä (2 samanlaista optiota asennettu tai paikassa E0 on pulssianturi ja paikassa E1 on resolveri tai vastaava).
5168	Turvallinen pysäytys/Safe Torque Off havaittiin ohjauskortissa, jolla ei ole turvallista pysäytystä/ Safe Torque Off -toimintoa.
5376–65535	Sisäinen vika. Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään tai Danfoss-yhtiön huolto-osastoon.

Taulukko 8.4 Sisäiset vikakoodit

HÄLYTYS 39, Jäähdytysrivan anturi

Ei takaisinkytkentää jäähdytysrivan lämpötila-anturilta.

IGBT-lämpöanturilta tulevaa signaalia ei ole käytettävissä tehokortilla. Ongelma voi liittyä tehokorttiin tai yhdyskäytävän taajuusmuuttajan korttiin tai nauhakaapeliin tehokortin ja yhdyskäytävän taajuusmuuttajan kortin välillä.

VAROITUS 40, Digitaalilähdön liittimen 27 ylikuormitus

Tarkista liittimeen 27 kytketty kuorma tai poista oikosulku-liitäntä. Tarkista *parametri 5-00 Digit. I/O-tila* ja *parametri 5-01 Liittimen 27 tila*.

VAROITUS 41, Digitaalilähdön liittimen 29 ylikuormitus

Tarkista liittimeen 29 kytketty kuorma tai poista oikosulku-liitäntä. Tarkista *myösparametri 5-00 Digit. I/O-tila* ja *parametri 5-02 Liittimen 29 tila*.

VAROITUS 42, Digitaalilähdön ylikuormitus kohdassa X30/6 tai digitaalilähdön ylikuormitus kohdassa X30/7

Tarkista liittimen X30/6 kohdalla siihen kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista myös *parametri 5-32 Liitin X30/6 digit. lähtö (MCB 101)* (VLT® yleiskäyttöön tarkoitettu I/O MCB 101).

Tarkista liittimen X30/7 kohdalla siihen kytketty kuorma tai poista oikosulkuliitäntä. Tarkista *parametri 5-33 Liitin X30/7 digit. lähtö (MCB 101)* (VLT® yleiskäyttöön tarkoitettu I/O MCB 101).

HÄLYTYS 43, Ulkoinen syöttö

VLT® laajennettu releoptio MCB 113 on asennettu ilman ulkoista 24 V DC-jännitettä. Kytke joko ulkoinen 24 V:n tasavirtasyöttö tai määritä kohdassa *parametri 14-80 Optiona ulkoinen 24 V DC [0] Ei*, että ulkoista virtalähdettä ei käytetä. Kohdan *parametri 14-80 Optiona ulkoinen 24 V DC* muuttaminen vaatii tehojakson.

HÄLYTYS 45, Maavika 2

Maavika.

Vianmääritys

- Tarkista, että maadoitus on asianmukainen eikä löysiä liitäntöjä ole.
- Tarkista, että johdinkoko on asianmukainen.
- Tarkista moottorikaapelit oikosulkujen tai vuotovirtojen varalta.

HÄLYTYS 46, Tehokortin syöttö

Syöttö tehokorttiin on alueen ulkopuolella.

Kytchentätilan tehonsyöttö (SMPS) luo 3 virtalähdettä tehokortille:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Kun virta syötetään VLT® 24 V:n tasavirtalähteestä MCB 107, vain 24 V:n ja 5 V:n virtalähteitä tarkkaillaan. Käytettäessä kolmivaiheista verkkojännitettä tarkkaillaan kaikkia kolmea tehonsyöttöä.

Vianmääritys

- Tarkista, onko tehokortti viallinen.
- Tarkista, onko ohjauskortti viallinen.
- Tarkista, onko optiokortti viallinen.
- Jos käytössä on 24 V:n tasavirta, tarkista, että syöttöteho on asianmukainen.

VAROITUS 47, 24 VDC syöttö alhainen

Syöttö tehokorttiin on alueen ulkopuolella.

Kytkenätilan tehonsyöttö (SMPS) luo 3 virtalähdettä tehokortille:

- 24 V.
- 5 V.
- ± 18 V.

Vianmääritys

- Tarkista, onko tehokortti viallinen.

VAROITUS 48, 1,8 V pieni tulo

Ohjaukorkortilla käytettävä 1.8 voltin tasavirtalähde on sallittujen rajojen ulkopuolella. Tehonsyöttö mitataan ohjaukorkortilta.

Vianmääritys

- Tarkista, onko ohjaukorkortti viallinen.
- Jos käytössä on optiokortti, tarkista, onko jännite liian suuri.

VAROITUS 49, Nopeusraja

Varoitus näkyy, jos nopeus ei ole määritetyllä alueella kohdissa *parametri 4-11 Moott. nopeuden alaraja [RPM]* ja *parametri 4-13 Moott. nopeuden yläraja [RPM]*. Jos nopeus jää alle par. *parametri 1-86 Lauk.nopeuden alaraja [RPM]* määritetyn raja-arvon (käynnistystä tai pysäytystä lukuun ottamatta), taajuusmuuttaja laukaisee.

HÄLYTYYS 50, AMA:n kalibrointi epäonnistui

Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjäsi tai Danfoss-huolto-osastoon.

HÄLYTYYS 51, AMA U_{nom} ja I_{nom}

Moottorin jännitteen, moottorin virran ja moottorin tehon asetukset ovat väärät.

Vianmääritys

- Tarkista asetukset parametreista 1–20 - 1–25.

HÄLYTYYS 52, AMA pieni I_{nom}

Moottorin virta on liian pieni.

Vianmääritys

- Tarkista kohdan *parametri 1-24 Moottorin virta* asetukset.

HÄLYTYYS 53, AMA moottori liian suuri

Moottori on liian suuri, AMA:a ei voida suorittaa.

HÄLYTYYS 54, AMA moottori liian pieni

Moottori on liian pieni, AMA:a ei voi suorittaa.

HÄLYTYYS 55, AMA-parametri vaihtelualueen ulkopuolella

AMAA ei voi suorittaa, sillä moottorin parametriarvot ovat hyväksyttävän alueen ulkopuolella.

HÄLYTYYS 56, AMA käyttäjakeskeytys

AMA on keskeytetty manuaalisesti.

HÄLYTYYS 57, AMA sisäinen vika

Yritä käynnistää AMA uudelleen. Toistuvat uudelleenkäynnistykset voivat johtaa moottorin ylikuumenemiseen.

HÄLYTYYS 58, AMA sisäinen vika

Ota yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään.

VAROITUS 59, Virtaraja

Virta on suurempi kuin arvo par. *parametri 4-18 Virtaraja*. Varmista, että moottorin tiedot *parametreissa 1–20* ja *1–25* on määritetty oikein. Suurena tarvittaessa virtarajaa. Varmista, että järjestelmän käyttö on turvallista korkeammalla rajalla.

VAROITUS 60, Ulkoinen lukitus

Digitaalinen tulosignaali ilmoittaa taajuusmuuttajan ulkopuolisesta vikatilanteesta. Ulkoinen lukitus on antanut taajuusmuuttajalle laukaisukomennon. Nollaa ulkoinen vikatilanne. Palaa normaaliin toimintaan kohdistamalla 24 V DC ulkoiseen lukitukseen ohjelmoituun liittimeen ja kuittaa taajuusmuuttaja.

VAROITUS 61, Seurantavirhe

Lasketun moottorin nopeuden ja takaisinkytkentälaitteen nopeusmittauksen välillä on havaittu virhe. Toiminto varoitus/hälytys/käytöstä poisto asetetaan kohdassa *parametri 4-30 Moottorin tak.kytk. menetystoiminto*. Virheen asetetus on kohdassa *parametri 4-31 Moottorin tak.kytk. nopeusvirhe*. Virheen sallittu aika on kohdassa *parametri 4-32 Moott. tak.kytk. menet. aikak..* Tämä toiminto saattaa olla hyödyllinen käyttöönoton aikana.

VAROITUS 62, Lähtötaajuuden yläraja

Lähtötaajuus on saavuttanut arvon, joka on määritetty kohdassa *parametri 4-19 Enimmäislähtötaajuus*. Tarkista sovelluksesta mahdolliset syyt. Mahdollinen lähtötaajuusrajan nousu. Varmista, että järjestelmän käyttö on turvallista suuremmalla lähtötaajuudella. Varoitus katoaa, kun lähtöarvo laskee alle maksimirajan.

HÄLYTYYS 63, Mekaaninen jarru alhainen

Todellinen moottorin virta ei ole ylittänyt jarruvirran vapautuksen arvoa käynnistysviiveen aika -ikkunassa.

VAROITUS 64, Jänniteraja

Kuormituksen ja nopeuden yhdistelmä vaatii suuremman moottorin jännitteen kuin nykyinen DC-välipiiriin jännite.

VAROITUS/HÄLYTYYS 65, Ohjaukorkortin ylälämpötila

Ohjaukorkortin katkaisulämpötila on 85 °C (185 °F).

Vianmääritys

- Tarkista, että ympäristön käyttölämpötila on rajojen puitteissa.
- Tarkista, ettei suodattimia ole tukossa.
- Tarkista puhaltimen toiminta.
- Tarkista ohjaukorkortti.

VAROITUS 66, Jäähdytysrivan lämpötila alhainen

Taajuusmuuttaja on liian kylmä käytettäväksi. Tämä varoitus perustuu IGBT-moduulin lämpötila-anturiin. Suurena laitteen ympäristön lämpötilaa. Taajuusmuuttajaan voidaan myös syöttää hieman virtaa aina, kun moottori on pysähdyksissä asettamalla kohdan *parametri 2-00 DC-pito-/esilämm.virta* asetukseksi 5 % ja *parametri 1-80 Toiminto pysäytet..*

HÄLYTYYS 67, Optiomoduulin konfiguraatio muuttunut

Yksi tai useampi optio on joko lisätty tai poistettu edellisen virran katkaisun jälkeen. Varmista, että konfiguraation muutos on tahallinen, ja nollaa laite.

HÄLYTYYS 68, Turvallinen pysäytys aktivoitu

Safe Torque Off (STO) on aktivoitu. Palaa normaaliin toimintaan kohdistamalla 24 V:n tasavirta liittimeen 37 ja lähetä sitten resetointisignaali (väylän, digitaalisen I/O-liitännän kautta tai painamalla [RESET]-näppäintä).

HÄLYTYYS 69, Tehokortin lämpötila

Tehokortin lämpötila-anturi on joko liian kuuma tai liian kylmä.

Vianmääritys

- Tarkista, että ympäristön käyttölämpötila on rajojen puitteissa.
- Tarkista, ettei suodattimia ole tukossa.
- Tarkista puhaltimen toiminta.
- Tarkista tehokortti.

HÄLYTYYS 70, Väärä FC-konfiguraatio

Ohjauskortti ja tehokortti eivät sovi yhteen. Tarkista yhteensopivuus ottamalla yhteyttä Danfoss-jälleenmyyjään ja ilmoita laitteen tyyppikoodi tyyppikilvestä ja korttien osanumerot.

VAROITUS/HÄLYTYYS 71, PTC 1 Turvapys.

Safe Torque Off on aktivoitu VLT® PTC-termistorikortilta MCB 112, sillä moottori on liian lämmin. Kun moottori on jäähtynyt ja digitaalitulo MCB 112-laitteelta on poistettu käytöstä, normaalia toimintaa voi jatkaa, kun MCB 112 syöttää taas 24 V:n tasavirran liittimeen 37. Kun moottori on valmis normaalia toimintaa varten, lähetetään kuittausignaali (sarjaliikenteen, digitaalisen I/O:n kautta tai painamalla LCP:n [Reset]-painiketta). Jos automaattinen uudelleenkäynnistys on käytössä, moottori voi käynnistyä, kun vika on korjattu.

HÄLYTYYS 72, Vaarallinen vika

Safe Torque Off (STO) ja laukaisun lukitus. Odottamattomia signaalitasoja Safe Torque Off (STO) -toiminnolta ja digitaalituloilta VLT® PTC -termistorikortilta MCB 112.

VAROITUS 73, Turvallisen pysäytyksen automaattinen uudelleenkäynnistys

Safe Torque Off (STO), vahinkokäynnistys esto Jos automaattinen uudelleenkäynnistys on käytössä, moottori voi käynnistyä, kun vika on korjattu.

HÄLYTYYS 74, PTC-termistori

VLT® PTC -termistorikorttiin MCB 112 liittyvä hälytys. PTC ei toimi.

HÄLYTYYS 75, Laiton profiilin val.

Älä kirjoita parametrin arvoa moottorin käydessä. Pysäytä moottori ennen MCO-profiilin kirjoittamista kohtaan *parametri 8-10 Ohjaussanaprofiili*.

VAROITUS 76, Teholaitteen asetukset

Vaadittu teholaitemäärä ei vastaa tunnistettua aktiivisten teholaitteiden määrää. F-kotelointikoon moduulia vaihdettaessa annetaan tämä varoitus, jos moduulin tehokortin tehokohtaiset tiedot eivät vastaa taajuusmuuttajan loppuosaa. Varoitus annetaan myös, jos yhteys tehokorttiin katkeaa.

Vianmääritys

- Varmista, että varaosan ja sen tehokortin osanumerot ovat oikeat.
- Varmista, että MDCIC:n ja tehokorttien väliset 44-nastaiset kaapelit on kiinnitetty oikein.

VAROITUS 77, Virransäätötila

Tämä varoitus tarkoittaa, että taajuusmuuttaja toimii virransäätötilassa (eli vaihtosuuntaajaosia on käytössä sallittua vähemmän). Tämä varoitus luodaan tehojakson aikana, kun taajuusmuuttaja on asetettu käymään vähemmällä vaihtosuuntaajilla ja pysymään silti käynnissä.

HÄLYTYYS 78, Seurantavirhe

Asetuspisteen arvon ja todellisen arvon erotus on ylittänyt kohdassa *parametri 4-35 Seurantavirhe* määritetyn arvon.

Vianmääritys

- Poista toiminto käytöstä parametrissa *parametri 4-34 Seurantavirhe*toiminto.
- Tutki kuormaan ja moottoriin liittyviä mekaanisia komponentteja. Tarkista takaisinkytkentäliitännät moottorin pulssianturilta taajuusmuuttajalle.
- Valitse moottorin takaisinkytkentätoiminto kohdassa *parametri 4-30 Moottorin tak.kytk. menetystoiminto*.
- Säädä seurantavirhealue kohdissa *parametri 4-35 Seurantavirhe* ja *parametri 4-37 Seurantavirhe ramppaus*.

HÄLYTYYS 79, Väärä virtaosan konfiguraatio

Skaalaus kortin osanumero on väärä tai sitä ei ole asennettu. Tehokortin MK102-liitintä ei myöskään voitu asentaa.

HÄLYTYYS 80, Taajuusmuuttaja alustettu oletusarvoon

Parametrin asetukset palautetaan normaaliasetuksiin manuaalisen kuittauksen jälkeen. Tyhjennä hälytys resetoimalla laite.

HÄLYTYYS 81, CSIV viallinen

CSIV-tiedostossa on syntaksivirheitä.

HÄLYTYYS 82, CSIV-parametrivika

CSIV epäonnistui parametrin alustamisessa.

HÄLYTYYS 83, Laiton optioyhdistelmä

Asennetut optiot eivät ole yhteensopivia.

HÄLYTYYS 84, Ei turvaoptiota

Turvallisuusoptio poistettiin käyttämättä yleistä nollausta. Kytke turvallisuusoptio uudelleen.

HÄLYTYYS 85, Vaar. vika PB

PROFIBUS/PROFIsafe-virhe.

HÄLYTYS 88, Option tunnistus

Optiorakenteessa on havaittu muutos. Parametrin *Parametri 14-89 Option Detection* arvoksi on asetettu [0] *Jäädetytty konfiguraatio* ja option rakennetta on muutettu.

- Ota muutos käyttöön sallimalla option rakenteen muutokset kohdassa *parametri 14-89 Option Detection*.
- Voit vaihtoehtoisesti palauttaa option oikean rakenteen.

VAROITUS 89, Mekaaninen jarru luistaa

Nostimen jarrun valvonta on havainnut, että moottorin nopeus ylittää 10 kierrosta minuutissa (rpm).

HÄLYTYS 90, Takaisinkytkennän tarkkailu

Tarkista liitäntä pulssianturi-/resolveri-optiolle ja vaihda VLT® -pulssianturitulo MCB 102 tai VLT®-resolveritulo MCB 103 tarvittaessa.

HÄLYTYS 91, Analogisen tulon 54 väärät asetukset

Aseta katkaisin S202 OFF-asentoon (jännitteensyöttö), kun analogiseen tuloliittimeen 54 on kytketty KTY-anturi.

HÄLYTYS 99, Lukittu roottori

Roottori on lukittu.

VAROITUS/HÄLYTYS 104, Sekoituspuhaltimen vika

Puhallin ei toimi. Puhallinmonitori tarkistaa, että puhallin pyörii käynnistettäessä tai aina, kun sekoituspuhallin käynnistetään. Sekoituspuhaltimen vika voidaan konfiguroida varoitukseksi tai hälytykseksi, jonka antaa *parametri 14-53 Puhallinnäyttö*.

Vianmääritys

- Kytke virta toistuvasti päälle taajuusmuuttajaan määritelläksesi, palaako varoitus/hälytys.

VAROITUS/HÄLYTYS 122, Moottorin odottamaton pyöriminen

Taajuusmuuttaja suorittaa toimintoa, joka vaatii moottorin olevan pysähdyksissä, esimerkiksi PM-moottorin tasavirta-
tapito.

VAROITUS 163, ATEX ETR virtar. varoitus

Taajuusmuuttaja on käynyt ominaiskäyrää ylempänä yli 50 s ajan. Varoitus aktivoituu 83 %:lla ja poistuu käytöstä 65 %:lla sallitusta lämpölikuormituksesta.

HÄLYTYS 164, ATEX ETR virtar. hälytys

Käynti ominaiskäyrän yläpuolella yli 60 s ajan 600 s jaksolla aktivoi hälytyksen ja taajuusmuuttaja laukaisee.

VAROITUS 165, ATEX ETR taaj.rajavaroitus

Taajuusmuuttaja käy yli 50 sekuntia pienintä sallittua taajuutta pienemmällä taajuudella (*parametri 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*).

HÄLYTYS 166, ATEX ETR taaj.rajahälytys

Taajuusmuuttaja on käynyt yli 60 sekuntia (600 sekunnin jakson aikana) pienintä sallittua taajuutta (*parametri 1-98 ATEX ETR interpol. points freq.*) pienemmällä taajuudella.

HÄLYTYS 244, Jäähdytysrivan lämpötila

Jäähdytysrivan suurin lämpötila on ylittynyt. Lämpötilavikaa ei voi resetoita, ennen kuin lämpötila laskee alle määritetyn jäähdytysrivan lämpötilan. Laukaisu- ja resetoitipiste vaihtelevat taajuusmuuttajan tehon mukaan. Hälytys vastaa *hälytystä 29, Jäähd, riv. lämp.*

Vianmääritys

Tarkista seuraavat ehdot:

- Ympäristön lämpötila on liian korkea.
- Moottorikaapelit ovat liian pitkiä.
- Virheellinen ilmaväli taajuusmuuttajan ylä- tai alapuolella
- Ilmavirtaus laitteen ympärillä estynyt.
- Rikkoutunut jäähdytysrivan puhallin.
- Likainen jäähdytysripa.

VAROITUS 251, Uusi tyyppikoodi

Tehokortti tai muita osia sekä tyyppikoodi on vaihdettu.

HÄLYTYS 421, Lämpötilavika

Puhaltimen tehokortissa on havaittu sisäisen lämpötila-
anturin aiheuttama vika.

Vianmääritys

- Tarkista johdotus.
- Tarkista anturi.
- Vaihda puhaltimen tehokortti.

HÄLYTYS 423, FPC:n päivitys

Hälytys luodaan, kun puhaltimen tehokortti ilmoittaa, että sen PUD on virheellinen. Ohjauk kortti yrittää päivittää PUD:n. Tästä saattaa aiheutua hälytys päivityksestä riippuen. Katso A424 ja A425.

HÄLYTYS 424, FPC:n päivitys onnistui

Tämä hälytys luodaan, kun ohjauk kortti on päivittänyt puhaltimen tehokortin PUD:n. Taajuusmuuttaja on resetoitava hälytyksen pysäyttämiseksi.

HÄLYTYS 425, FPC:n päivitysvika

Tämä hälytys luodaan, kun ohjauk kortti on epäonnistunut puhaltimen tehokortin PUD:n päivittämisessä.

Vianmääritys

- Tarkista puhaltimen tehokortin johdotus.
- Vaihda puhaltimen tehokortti.
- Ota yhteyttä jälleenmyyjään.

HÄLYTYS 426, FPC-konfiguraatio

Löydettyjen puhaltimen tehokorttien määrä ei vastaa konfiguroitujen puhaltimen tehokorttien määrää. Katso konfiguroitujen puhaltimen tehokorttien määrä *parametri-ryhmästä 15-6* Optiotunnist.*

Vianmääritys

- Tarkista puhaltimen tehokortin johdotus.
- Vaihda puhaltimen tehokortti.

HÄLYTYS 427, FPC-syöttö

Puhaltimen tehokortilla on havaittu syöttöjännitteen vika (5 V, 24 V tai 48 V).

Vianmääritys

- Tarkista puhaltimen tehokortin johdotus.
- Vaihda puhaltimen tehokortti.

8.6 Vianmääritys

Oire	Mahdollinen syy	Testi	Ratkaisu
Näyttö pimeä/ei toimintoa	Puuttuva syöttöteho.	Katso <i>Taulukko 5.4.</i>	Tarkista syöttötehon lähde.
	Sulakkeet puuttuvat tai ne ovat auenneet.	Katso mahdollisia syitä tämän taulukon kohdasta <i>Avoimet sulakkeet.</i>	Noudata annettuja suosituksia.
	LCP:ssä ei ole virtaa.	Tarkista, että LCP:n kaapeli on kytketty asianmukaisesti eikä siinä ole vaurioita.	Vaihda viallinen LCP tai liitäntäkaapeli.
	Oikosulku ohjauksenjännitteessä (liitin 12 tai 50) tai ohjausliittimissä.	Tarkista 24 V:n ohjauksenjännite liittimestä 12/13 liittimeen 20–39 tai 10 V:n syöttö liittimiin 50–55.	Kytke liittimet asianmukaisesti.
	Yhteensopimaton LCP (LCP mallista VLT® 2800 tai 5000/6000/8000/ FCD tai FCM).	–	Käytä vain LCP 101:tä (P/N 130B1124) tai LCP 102:tä (P/N 130B1107).
	Väärä kontrastiasetus.	–	Säädä kontrastia painamalla [Status]-näppäintä ja [▲]/[▼]-näppäimiä.
	Näyttö (LCP) on viallinen.	Testaa eri LCP:llä.	Vaihda viallinen LCP tai liitäntäkaapeli.
Jaksoittainen näyttö	Sisäinen jännitteensyöttövika tai SMPS on viallinen.	–	Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
	Ylikuormittunut syöttö (SMPS) viallisten ohjauskaapelien tai taajuusmuuttajan sisäisen vian vuoksi	Irrota ohjauskaapelivian pois rajaamiseksi kaikki ohjauskaapelit irrottamalla liittimet.	Jos näytön valo ei sammu, ongelma on ohjauskaapeleissa. Tarkista kaapelit oikosulkujen tai virheellisten kytkentöjen varalta. Jos näyttö edelleen pimenee, noudata <i>pimeä näyttö/ei toimintoa</i> -tilannetta koskevia ohjeita.
Moottori ei käy	Huoltokytkin auki tai moottorin kytkentä puuttuu.	Tarkista, että moottori on kytketty ja ettei kytkentää ole katkaistu huoltokytkimellä tai muulla laitteella.	Kytke moottori ja tarkista huoltokytkin.
	Ei verkkovirtaa 24 V:n tasavirta-optiokortilla.	Jos näyttö toimii mutta tehoa ei ole, tarkista, että taajuusmuuttajaan tulee verkkovirta.	Syötä laitteeseen verkkovirtaa.
	LCP-pysäytys	Tarkista, onko [Off]-näppäintä painettu.	Paina [Auto On]- tai [Hand On]-näppäintä (käyttötilasta riippuen).
	Käynnistyssignaali puuttuu (valmiustila).	Tarkista liittimen 18 oikea asetus kohdasta <i>parametri 5-10 Liitin 18, digitaalitulo</i> . Käytä oletusasetusta.	Syötä kelpaava käynnistyssignaali.
	Moottorin rullaussignaali aktiivinen (rullaus).	Tarkista liittimen 27 oikea asetus kohdasta <i>parametri 5-12 Liitin 27, digitaalitulo</i> (käytä oletusasetusta).	Käytä liittimessä 27 jännitettä 24 V tai ohjelmoi liittimen asetukseksi [0] <i>Ei toimintoa</i> .
	Väärä ohjearvoviestin lähde.	Tarkista ohjearvoviesti: <ul style="list-style-type: none"> • Paikallinen • Etäohjearvo vai väylän ohjearvo? • Esivalittu ohjearvo käytössä? • Liitinten kytkentä oikea? • Onko liitinten skaalaus oikea? • Ohjearvoviesti käytettävissä? 	Ohjelmoi oikeat asetukset. Tarkista <i>parametri 3-13 Ohjearvon paikka</i> . Aseta esivalittu ohjearvo aktiiviseksi <i>parametri-ryhmässä 3-1* Ohjearvot</i> . Tarkista oikea kytkentä. Tarkista liittimien skaalaus. Tarkista ohjearvoviesti.

Oire	Mahdollinen syy	Testi	Ratkaisu
Moottori pyörii väärään suuntaan	Moottorin pyörimisraja.	Varmista, että <i>parametri 4-10 Moott.pyör.nop suunta</i> on ohjelmoitu oikein.	Ohjelmoi oikeat asetukset.
	Aktiivinen suunnanvaihtosignaali.	Tarkista, onko liittimelle ohjelmoitu suunnanvaihtokomento <i>parametriryhmässä 5-1* Digit.tulot</i> .	Poista suunnanvaihtosignaali käytöstä.
	Väärä moottorin vaiheen kytkentä.	–	Katso <i>kappale 6.5.1 Varoitus – moottorin käynnistys</i> .
Moottori ei saavuta maksiminopeutta	Taajuusrajat määritetty väärin.	Tarkista lähdön rajat kohdista <i>parametri 4-13 Moott. nopeuden yläraja [RPM]</i> , <i>parametri 4-14 Moott. nopeuden yläraja [Hz]</i> ja <i>parametri 4-19 Enimmäislähtötaajuus</i>	Ohjelmoi oikeat rajat.
	Ohjetulosignaalia ei ole skaalattu oikein.	Tarkista ohjearvon tulosignaalin skaalaus <i>parametriryhmässä 6-0* Analog. I/O-tila</i> ja <i>parametriryhmässä 3-1* Ohjearvot</i> .	Ohjelmoi oikeat asetukset.
Moottorin nopeus epätasainen	Mahdollisesti virheellisiä parametrien asetuksia.	Tarkista kaikkien moottorin parametrien asetukset, mukaan lukien kaikki moottorin kompensointiasetukset. Tarkista PID-asetukset suljetun piirin käyttöä varten.	Tarkista asetukset <i>parametriryhmästä 1-6* Kuorm. riippuv. as.</i> Tarkista suljetun piirin käyttöä varten asetukset <i>parametriryhmästä 20-0* Takaisinkytkentä</i> .
Moottori käy epätasaisesti	Mahdollinen ylimagnetointi.	Tarkista kaikki moottorin parametrit virheellisten moottorin asetusten varalta.	Tarkista moottorin asetukset <i>parametriryhmistä 1-2* Moottoridata</i> , <i>1-3* Laaj.moottoritied.</i> ja <i>1-5* Kuorm.riippum. as.</i>
Moottori ei jarruta	Jarrun parametreissa ehkä virheellisiä asetuksia. Rampin laskuaika saattaa olla liian lyhyt.	Tarkista jarrujen parametrit. Tarkista ramppiaika-asetukset.	Tarkista <i>parametriryhmät 2-0* DC-jarru</i> ja <i>3-0* Ohjearvon rajat</i> .
Avoimet tehosulakkeet	Oikosulku vaiheiden välillä.	Moottorissa tai paneelissa on oikosulku vaiheiden välillä. Tarkista moottorin ja paneelin vaihe oikosulkujen varalta.	Korjaa mahdollisesti havaitut oikosulut.
	Moottorin ylikuormitus.	Moottori on ylikuormittunut sovelluksessa.	Suorita käynnistystesti ja varmista, että moottorin virta on määritysten mukainen. Jos moottorin virta ylittää tyyppikilven täyden kuormitusvirran, moottori saattaa käydä pienennetyllä kuormalla. Katso sovelluksen tekniset tiedot.
	Löysiä kytkentöjä.	Tee käynnistystä edeltävä tarkistus löysien kytkentöjen varalta.	Kiristä löysät kytkennät.
Verkkovirran epätasapaino yli 3 %	Verkkovirtaongelma (katso kuvaus kohdasta <i>Häilytys 4 Ei syöttöv.</i>).	Kierrä tulotehojohtimet yhteen kohtaan: A B:hen, B C:hen, C A:han.	Jos epätasapainossa oleva osuus seuraa johdinta, kyse on teho-ongelmasta. Tarkista verkkojännite.
	Ongelma taajuusmuuttajassa.	Kierrä tulotehojohtimet taajuusmuuttajan yhteen kohtaan: A B:hen, B C:hen, C A:han.	Jos epätasapainossa oleva osuus säilyy samassa lähtöliittimessä, kyseessä on laiteongelma. Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
Moottorin virran epätasapaino suurempi kuin 3 %	Moottorin tai moottorin kytkentöihin liittyvä ongelma.	Vaihda moottorin lähtökaapeleiden 1 paikkoja: U V:hen, V W:hen, W U:hun.	Jos epätasapainossa oleva osuus seuraa moottorin johdinta, ongelma on moottorissa tai moottorin kytkennöissä. Tarkista moottori ja moottorin kytkentä.
	Ongelma taajuusmuuttajassa.	Vaihda moottorin lähtökaapeleiden 1 paikkoja: U V:hen, V W:hen, W U:hun.	Jos epätasapainossa oleva osuus säilyy samassa tuloliittimessä, kyseessä on laiteongelma. Ota yhteyttä jälleenmyyjään.
Taajuusmuuttajan kiihdytysongelmat	Moottorin tiedot on syötetty väärin.	Jos järjestelmä antaa varoituksia tai häilytyksiä, katso <i>kappale 8.5 Luettelo varoituksista ja häilytyksistä</i> . Tarkista, että moottorin tiedot on syötetty oikein.	Suurena rampin nousuaikaa kohdassa <i>parametri 3-41 Ramppi 1:n nousuaika</i> . Pidennä virran rajaa kohdassa <i>parametri 4-18 Virtaraja</i> . Suurena momenttirajaa kohdassa <i>parametri 4-16 Moottoritilan momenttiraja</i> .

Oire	Mahdollinen syy	Testi	Ratkaisu
Taajuusmuuttajan hidastusongelmat	Moottorin tiedot on syötetty väärin.	Jos järjestelmä antaa varoituksia tai hälytyksiä, katso <i>kappale 8.5 Luettelo varoituksista ja hälytyksistä</i> . Tarkista, että moottorin tiedot on syötetty oikein.	Suurena rampin laskuaikaa kohdassa <i>parametri 3-42 Ramppi 1 rampin seisonta-aika</i> . Ota käyttöön ylijännite kohdassa <i>parametri 2-17 Ylijännitevalvonta</i> .

Taulukko 8.5 Vianmääritys

9 Tekniset tiedot

9.1 Sähkö tiedot

9.1.1 Verkkajännite 3 x 380–500 V AC

VLT® AutomationDrive FC 302	N315		N355		N400	
Korkea/normaali ylikuormitus (Suuri ylikuormitus = 150 %:n momentti 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n momentti 60 sekunnin ajan)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Tyypillinen akseliteho 400 V:n jännitteellä (kW)	315	355	355	400	400	450
Tyypillinen akseliteho 460 V:n jännitteellä [hv]	450	500	500	600	550	600
Tyypillinen akseliteho 500 V:n jännitteellä (kW)	355	400	400	500	500	530
Kotelointikoko	E1h/E3h		E1h/E3h		E1h/E3h	
Lähtövirta (3-vaihe)						
Jatkuva (400 V:n jännitteellä) [A]	600	658	658	745	695	800
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (400 V:n jännitteellä) [A]	900	724	987	820	1043	880
Jatkuva (460/500 V:n jännitteellä) [A]	540	590	590	678	678	730
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (460/500 V:n jännitteellä) [A]	810	649	885	746	1017	803
Jatkuva kVA (400 V) [kVA]	416	456	456	516	482	554
Jatkuva kVA (460 V) [kVA]	430	470	470	540	540	582
Jatkuva kVA (500 V:n jännitteellä) [kVA]	468	511	511	587	587	632
Suurin tulovirta						
Jatkuva (400 V:n jännitteellä) [A]	578	634	634	718	670	771
Jatkuva (460/500 V:n jännitteellä) [A]	520	569	569	653	653	704
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E1h)						
- Verkkovirta ja moottori ilman jarrua [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)	
- Verkkovirta ja moottori jarrun kanssa [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Jarru tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E3h)						
- Verkkovirta ja moottori [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Jarru [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
- Kuormituksenjako tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A] ²⁾	800		800		800	
Arvioitu tehohäviö 400 V:n jännitteellä [W] ^{3) 4)}	6178	6928	6851	8036	7297	8783
Arvioitu tehohäviö 460 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	5322	5910	5846	6933	7240	7969
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98		0.98		0.98	
Lähtötaajuus [Hz]	0–590		0–590		0–590	
Jäähdytysrivan ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	
Ohjauskortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)	

VLT® AutomationDrive FC 302	N315		N355		N400	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Korkea/normaali ylikuormitus Tehokortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	
Puhaltimen tehokortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	
Aktiivisen syöksyvirtakortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Taulukko 9.1 Tekniset tiedot koteloinneille E1h/E3h, verkkojännite 3 x 380–500 V AC

VLT® AutomationDrive FC 302	N450		N500	
	HO	NO	HO	NO
Korkea/normaali ylikuormitus (Suuri ylikuormitus = 150 %:n momentti 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n momentti 60 sekunnin ajan)				
Tyypillinen akseliteho 400 V:n jännitteellä (kW)	450	500	500	560
Tyypillinen akseliteho 460 V:n jännitteellä [hv]	600	650	650	750
Tyypillinen akseliteho 500 V:n jännitteellä (kW)	530	560	560	630
Kotelointikoko	E2h/E4h		E2h/E4h	
Lähtövirta (3-vaihe)				
Jatkuva (400 V:n jännitteellä) [A]	800	880	880	990
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (400 V:n jännitteellä) [A]	1200	968	1320	1089
Jatkuva (460/500 V:n jännitteellä) [A]	730	780	780	890
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (460/500 V:n jännitteellä) [A]	1095	858	1170	979
Jatkuva kVA (400 V) [kVA]	554	610	610	686
Jatkuva kVA (460 V) [kVA]	582	621	621	709
Jatkuva kVA (500 V:n jännitteellä) [kVA]	632	675	675	771
Suurin tulovirta				
Jatkuva (400 V:n jännitteellä) [A]	771	848	848	954
Jatkuva (460/500 V:n jännitteellä) [A]	704	752	752	858
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E2h)				
- Verkkovirta ja moottori ilman jarrua [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Verkkovirta ja moottori jarrun kanssa [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)	
- Jarru tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E4h)				
- Verkkovirta ja moottori [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Jarru [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
- Kuormituksenjako tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A] ²⁾	1200		1200	
Arvioitu tehohäviö 400 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	8352	9473	9449	11102
Arvioitu tehohäviö 460 V:n jännitteellä [W] ^{3) 4)}	7182	7809	7771	9236
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98		0.98	
Lähtötaajuus [Hz]	0–590		0–590	
Jäähdytysrivan ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)		100 (212)	
Ohjauskortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)	
Tehokortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	
Puhaltimen tehokortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

VLT® AutomationDrive FC 302	N450		N500	
Korkea/normaali ylikuormitus	HO	NO	HO	NO
Aktiivisen syökyvirtakortin ylikuumenemisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

Taulukko 9.2 Tekniset tiedot koteloille E2h/E4h, verkkojännite 3 x 380–500 V AC
9.1.2 Verkkojännite 3 x 525–690 V AC

VLT® AutomationDrive FC 302	N355		N400		N500	
Korkea/normaali ylikuormitus	HO	NO	HO	NO	HO	NO
(Suuri ylikuormitus = 150 %:n momentti 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n momentti 60 sekunnin ajan)						
Tyypillinen akseliteho 550 V:n jännitteellä [kW]	315	355	315	400	400	450
Tyypillinen akseliteho 575 V:n jännitteellä [hv]	400	450	400	500	500	600
Tyypillinen akseliteho 690 V:n jännitteellä [kW]	355	450	400	500	500	560
Kotelointikoko	E1h/E3h		E1h/E3h		E1h/E3h	
Lähtövirta (3-vaihe)						
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	395	470	429	523	523	596
Jaksoittainen (60 sek. ylikuormitus, 550 V:n jännitteellä) [A]	593	517	644	575	785	656
Jatkuva (575/690 V:n jännitteellä) [A]	380	450	410	500	500	570
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (575/690 V:n jännitteellä) [A]	570	495	615	550	750	627
Jatkuva kVA (550 V:n jännitteellä) [kVA]	376	448	409	498	498	568
Jatkuva kVA (575 V:n jännitteellä) [kVA]	378	448	408	498	498	568
Jatkuva kVA (690 V:n jännitteellä) [kVA]	454	538	490	598	598	681
Suurin tulovirta						
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	381	453	413	504	504	574
Jatkuva (575 V:n jännitteellä) [A]	366	434	395	482	482	549
Jatkuva (690 V:n jännitteellä) [A]	366	434	395	482	482	549
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E1h)						
- Verkkovirta ja moottori ilman jarrua [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)	
- Verkkovirta ja moottori jarrun kanssa [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Jarru tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E3h)						
- Verkkovirta ja moottori [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Jarru [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
- Kuormituksenjako tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A] ²⁾	800		800		800	
Arvioitu tehohäviö 600 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	4989	6062	5419	6879	6833	8076
Arvioitu tehohäviö 690 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	4920	5939	5332	6715	6678	7852
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98		0.98		0.98	
Lähtötaajuus [Hz]	0–590		0–590		0–590	
Jäähdytysriivan ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	
Ohjauskortin ylikuumenemisestä johtuva laukaisu [°C (°F)]	80 (176)		80 (176)		80 (176)	

Tehokortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Puhaltimen tehokortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Aktiivisen syökyvirtakortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Taulukko 9.3 Tekniset tiedot, verkkojännite 3 x 525–690 V AC

VLT® AutomationDrive FC 302	N560		N630		N710	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Korkea/normaali ylikuormitus (Suuri ylikuormitus = 150 %:n momentti 60 sekunnin ajan, normaali ylikuormitus = 110 %:n momentti 60 sekunnin ajan)						
Typillinen akseliteho 550 V:n jännitteellä [kW]	450	500	500	560	560	670
Typillinen akseliteho 575 V:n jännitteellä [hv]	600	650	650	750	750	950
Typillinen akseliteho 690 V:n jännitteellä [kW]	560	630	630	710	710	800
Kotelointikoko	E1h/E3h		E2h/E4h		E2h/E4h	
Lähtövirta (3-vaihe)						
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	596	630	659	763	763	889
Jaksoittainen (60 sek. ylikuormitus, 550 V:n jännitteellä) [A]	894	693	989	839	1145	978
Jatkuva (575/690 V:n jännitteellä) [A]	570	630	630	730	730	850
Jaksoittainen (60 s ylikuormitus) (575/690 V:n jännitteellä) [A]	855	693	945	803	1095	935
Jatkuva kVA (550 V:n jännitteellä) [kVA]	568	600	628	727	727	847
Jatkuva kVA (575 V:n jännitteellä) [kVA]	568	627	627	727	727	847
Jatkuva kVA (690 V:n jännitteellä) [kVA]	681	753	753	872	872	1016
Suurin tulovirta						
Jatkuva 550 V:n jännitteellä [A]	574	607	635	735	735	857
Jatkuva (575 V:n jännitteellä) [A]	549	607	607	704	704	819
Jatkuva (690 V:n jännitteellä) (A)	549	607	607	704	704	819
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E2h)						
- Verkkovirta ja moottori ilman jarrua [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Verkkovirta ja moottori jarrun kanssa [mm ² (AWG)] ¹⁾	5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)		5 x 240 (5 x 500 mcm)	
- Jarru tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Suurin kaapelien määrä ja koko vaihetta kohti (E4h)						
- Verkkovirta ja moottori [mm ² (AWG)] ¹⁾	6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)		6 x 240 (6 x 500 mcm)	
- Jarru [mm ² (AWG)] ¹⁾	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
- Kuormituksenjako tai regenerointi [mm ² (AWG)] ¹⁾	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Ulkoisia pääsulakkeita maks. [A] ²⁾	800		1200		1200	
Arvioitu tehohäviö 600 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	8069	9208	8543	10346	10319	12723
Arvioitu tehohäviö 690 V:n jännitteellä [W] ³⁾⁴⁾	7848	8921	8363	10066	10060	12321
Hyötysuhde ⁴⁾	0.98		0.98		0.98	
Lähtötaajuus [Hz]	0–590		0–590		0–590	
Jäähdytysriivan ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	110 (230)		110 (230)		110 (230)	

Ohjaukortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	80 (176)	80 (176)	80 (176)
Tehokortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Puhaltimen tehokortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)
Aktiivisen syöksyvirtakortin ylikuumentumisesta johtuva laukaisu [°C (°F)]	85 (185)	85 (185)	85 (185)

Taulukko 9.4 Tekniset tiedot, verkkojännite 3 x 525–690 V AC

1) American Wire Gauge.

2) Katso sulakkeiden nimellistehot kohdasta kappale 9.7 Sulakkeet.

3) Tyypillinen tehohäviö on mitattu normaaleissa kuormitusoloissa, ja sen odotetaan olevan ± 15 prosentin rajoissa (toleranssi vaihtelee jännitteen ja kaapelin olosuhteiden mukaan). Arvot perustuvat tyypilliseen moottorin hyötysuhteeseen (IE/IE3-rajalla). Hyötysuhteeltaan heikommat moottorit suurentavat taajuusmuuttajan tehohäviötä. Koskee taajuusmuuttajan jäähdytyksen mitoitus. Jos kytkentätaajuus kasvaa oletusasetusta suuremmaksi, tehohäviöt voivat kasvaa. Tähän sisältyvät LCP ja tyypilliset ohjaukortin tehonkulutukset. Katso standardin EN 50598-2 mukaiset tehohäviötiedot osoitteesta www.danfoss.com/vltenergyefficiency. Optiot ja asiakkaan kuormitukset voivat kasvattaa häviöitä jopa 30 W, vaikka yleensä tehohäviön suurentuminen on vain 4 W täysin kuormatulle ohjaukortille tai paikkojen A ja B optioille.

4) Mitattu käytettäessä 5 metrin suojattuja moottorikaapeleita nimelliskuormituksella ja -taajuudella. Nimellisvirralla mitattu hyötysuhde. Katso energiatehokkuusluokka kohdasta kappale 9.4 Ympäristön olosuhteet. Katso osakuormahäviöt osoitteesta www.danfoss.com/vltenergyefficiency.

9.2 Verkkojännite

Syöttö (L1, L2, L3)

Syöttöjännite 380–500 V $\pm 10\%$, 525–690 V $\pm 10\%$

Verkkojännite pieni / syöttöjännitteen katkos:

Verkkojännitteen ollessa pieni tai syöttöjännitteen katkoksen aikana -taajuusmuuttaja jatkaa toimintaansa, kunnes välipiirin jännite laskee minimipysäytystason alapuolelle. Tämä on tyypillisesti 15 % taajuusmuuttajan alimman nimellisyyttöjännitteen alapuolella. Käynnistymistä ja täyttä momenttia ei voida odottaa, jos verkkojännite on enemmän kuin 10 % alle taajuusmuuttajan alimman nimellisverkkojännitteen.

Syöttöverkon taajuus

50/60 Hz ± 5 %

Verkkovirran vaiheiden välinen tilapäinen suurin sallittu epätasapaino

3.0 % nimellisverkkojännitteestä¹⁾

Todellinen tehokerroin (λ)

≥ 0.9 nimellisestä nimelliskuormituksella

Perusaallon tehokerroin ($\cos \phi$) lähes pätöteho

(>0.98)

Syöttölähteen kytkentä L1, L2, L3 (käynnistykset)

Enintään 1 kerta/2 minuuttia

Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö

Ylijänniteluokka III/likaantumistaso 2

Taajuusmuuttaja sopii käytettäväksi piirissä, joka pystyy tuottamaan enintään 100 kA nimellisoikosulkuvirran (SCCR) 480/600 V jännitteellä.

1) Laskutoimitukset perustuvat standardiin UL/IEC61800-3.

9.3 Moottorilähtö ja moottorin tiedot

Moottorilähtö (U, V, W)

Lähtöjännite

0–100 % verkkojännitteestä

Lähtötaajuus

0–590 Hz¹⁾

Lähdön kytkentä

Rajoittamaton

Ramppiajat

0.01–3 600 s

1) Riippuu jännitteestä ja tehosta.

Momentin ominaiskäyrä

Käynnistysmomentti (jatkuva momentti)

Enintään 150 % 60 sek. ajan¹⁾²⁾

Ylimomentti (jatkuva momentti)

Enintään 150 % 60 sek. ajan¹⁾²⁾

1) Prosenttimäärä riippuu taajuusmuuttajan nimellisvirrasta.

2) Kerran kymmenessä minuutissa.

9.4 Ympäristön olosuhteet

Ympäristö

E1h/E2h-kotelointi	IP21/Type 1, IP54/Type 12
E3h/E4h-kotelointi	IP20/alusta
Tärinätesti (tavallinen/kestävä)	0.7 g/1.0 g
Suhteellinen kosteus	5–95 % (IEC 721-3-3; luokka 3K3 (kondensoitumaton) käytön aikana
Syövyttävä ympäristö (IEC 60068-2-43) H ₂ S-testi	luokka Kd
Syövyttävät kaasut (IEC 60721-3-3)	luokka 3C3
Standardin IEC 60068-2-43 mukainen testimenetelmä	H2S (10 päivää)
Ympäristön lämpötila (SFAVM-kytkentätilassa)	
- redusoinnilla	Enintään 55 °C (131 °F) ¹⁾
- täydellä lähtöteholla, tyypilliset EFF2-moottorit (lähtövirta enintään 90 %)	Enintään 50 °C (122 °F) ¹⁾
- täydellä jatkuvalla taaj.muut. lähtövirralla	Enintään 45 °C (113 °F) ¹⁾
Pienin ympäristön lämpötila täyden toiminnan aikana	0 °C (32 °F)
Pienin ympäristön lämpötila, rajoitettu teho	10 °C (50 °F)
Lämpötila varastoinnin/kuljetuksen aikana	-25...+65/70 °C (13...149/158 °F)
Maksimikorkeus merenpinnan yläpuolella ilman redusointia	1 000 m (3 281 ft)
Maksimikorkeus merenpinnan yläpuolella redusoinnin jälkeen.	3 000 m (9 842 jalkaa)

1) Katso lisätietoja redusoinnista tuotekohtaisesta suunnitteluoppaasta.

EMC-standardit, emissio	EN 61800-3
EMC-standardit, sieto	EN 61800-3
Energiatehokkuusluokka ²⁾	IE2

2) Määritelty standardin EN 50598-2 mukaisesti

- Nimelliskuormitus.
- 90 %:n nimellistaajuus.
- Kytkentätaajuuden tehdasasetus.
- Kytkentätavan tehdasasetus.

9.5 Kaapelien tekniset tiedot

Ohjauskaapelien pituudet ja poikkileikkaukset¹⁾

Moottorikaapelin enimmäispituus, suojattu kaapeli	150 m (492 ft)
Moottorikaapelin enimmäispituus, suojaamaton	300 m (984 ft)
Kaapelin maksimipoikkipinta (moottori, verkko, jarru ja kuormanjako)	Katso kappale 9.1 Sähkötiedot
Maks.poikkipinta ohjausliittimiin, jäykkä johdin	1,5 mm ² /16 AWG (2x0,75 mm ²)
Ohjausliittinten maks.poikkipinta, taipuisa kaapeli	1 mm ² /18 AWG
Ohjausliittinten maks.poikkipinta, sisävaipalla varustettu kaapeli	0,5 mm ² /20 AWG
Ohjausliittinten pienin poikkipinta	0,25 mm ² /23 AWG

1) Syöttökaapelit, katso sähkötietotaulukot kohdassa kappale 9.1 Sähkötiedot.

9.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot

Digitaalitulot

Ohjelmoitavat digitaalitulot	4 (6)
Liittimen numero	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33
Logiikka	PNP tai NPN
Jännitetaso	0–24 V DC
Jännitetaso, looginen 0 PNP	<5 V DC
Jännitetaso, looginen 1 PNP	>10 V DC
Jännitetaso, looginen 0 NPN	>19 V DC
Jännitetaso, looginen 1 NPN	<14 V DC
Tulon maksimijännite	28 V DC

Tuloresistanssi, R_i Noin 4 k Ω

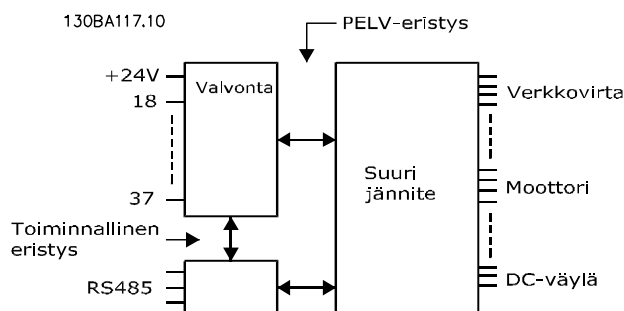
Kaikki digitaalitulot on galvaanisesti erotettu syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

1) Liittimet 27 ja 29 voi myös ohjelmoida digitaalilähdöiksi.

Analogiatulot

Analogiatulojen määrä	2
Liittimen numero	53, 54
Tilat	Jännite tai virta
Tilan valinta	Kytkimet A53 ja A54
Jännitetila	Kytkin A53/A54 = (U)
Jännitetaso	- 10 V ... +10 V (skaalautuva)
Tuloresistanssi, R_i	Noin 10 k Ω
Maksimijännite	± 20 V
Virtatila	Kytkin A53/A54 = (I)
Virta-alue	0/4–20 mA (skaalautuva)
Tuloresistanssi, R_i	Noin 200 Ω
Maksimivirta	30 mA
Analogiatulojen resoluutio	10 bittiä (+ signaali)
Analogiatulojen tarkkuus	Suurin virhe 0.5 % koko alueesta
Kaistanleveys	100 Hz

Analogiatulot on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.



Kuva 9.1 PELV-eristys

Pulssitulot

Ohjelmoitavat pulssitulot	2
Liittimet	29, 33
Suurin taajuus liittimissä 29, 33	110 kHz (Push-pull-käyttöinen)
Suurin taajuus liittimissä 29, 33	5 kHz (avoin kollektori)
Pienin taajuus liittimissä 29, 33	4 Hz
Jännitetaso	Katso Digitaalitulot kohdassa kappale 9.6 Ohjaustulo/-lähtö ja ohjaustiedot
Tulon maksimijännite	28 V DC
Tuloresistanssi, R_i	noin 4 k Ω
Pulssin tulotarkkuus (0,1–1 kHz)	Suurin virhe: 0.1 % koko alueesta

Analogialähtö

Ohjelmoitavien analogialähtöjen määrä	1
Liittimen numero	42
Analogialähdön virta-alue	0/4–20 mA
Maks. resistiivinen kuorma analogialähdön ja rungon välillä	500 Ω
Analogialähdön tarkkuus	Suurin virhe: 0.8 % koko alueesta
Analogialähdön resoluutio	8 bittiä

Analogialähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

Ohjauskortti, RS485-sarjaliikenne

Liittimen numero	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
Liitin 61	Yhteinen liittimille 68 ja 69

RS485 -sarjaliikennepiiri on erotettu toiminnallisesti muista keskeisistä piireistä ja galvaanisesti erotettu syöttöjännitteestä (PELV).

Digitaalilähtö

Ohjelmoitavat digitaali-/pulssilähdöt	2
Liittimen numero	27, 29 ¹⁾
Digitaali-/taajuuslähdon jännitetaso	0–24 V
Suurin lähtövirta (nielu/sink tai lähde/source)	40 mA
Maksimikuormitus taajuuslähdössä	1 kΩ
Suurin kapasitiivinen kuormitus taajuuslähdössä	10 nF
Pienin lähtötaajuus taajuuslähdössä	0 Hz
Suurin lähtötaajuus taajuuslähdössä	32 kHz
Taajuuslähdon tarkkuus	Suurin virhe: 0.1 % koko alueesta
Lähtötaajuuksien resoluutio	12 bittiä

1) Liittimet 27 ja 29 voi myös ohjelmoida digitaalilähdöiksi.

Digitaalilähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

Ohjauskortti, +24 VDC -lähtö

Liittimen numero	12, 13
Maksimikuormitus	200 mA

24 V:n tasavirtasyöttö on erotettu galvaanisesti verkkojännitteestä (PELV), mutta sillä on sama potentiaali kuin analogisilla ja digitaalisilla tuloilla ja lähdoilla.

Relelähdöt

Ohjelmoitavat relelähdöt	2
Maksimipoikkipinta-ala releliittimiin	2.5 mm ² (12 AWG)
Minimipoikkipinta-ala releliittimiin	0.2 mm ² (30 AWG)
Kuorituksen johtimen pituus	8 mm (0.3 in)
Rele 01 liittimen numero	1–3 (auki), 1–2 (kiinni)
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (vastuskuorma) ²⁾³⁾	400 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V:n vaihtovirta, 0.2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 1 - 2 (NO) (vastuskuorma)	80 V:n tasavirta, 2 A
Suurin liitinkuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 1–2 (NO) (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0.1 A
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (vastuskuorma)	240 V:n vaihtovirta, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V:n vaihtovirta, 0.2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (vastuskuorma)	50 V:n tasavirta, 2 A
Suurin liitinkuorma DC-13) ¹⁾ liittimissä 1–3 (NC) (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0.1 A
Pienin liitinkuorma liittimissä 1–3 (NC), 1–2 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö	Ylijänniteluokka III/likaantumisaste 2
Rele 02 liittimen numero	4–6 (auki), 4–5 (kiinni)
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (vastuskuorma) ²⁾³⁾	400 V AC, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V:n vaihtovirta, 0.2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (vastuskuorma)	80 V:n tasavirta, 2 A
Suurin liitinkuorma (DC-13) ¹⁾ liittimissä 4–5 (NO) (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0.1 A
Suurin liitinkuorma (AC-1) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (vastuskuorma)	240 V:n vaihtovirta, 2 A
Suurin liitinkuorma (AC-15) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (induktiivinen kuorma @ cosφ 0,4)	240 V:n vaihtovirta, 0.2 A
Suurin liitinkuorma (DC-1) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (vastuskuorma)	50 V:n tasavirta, 2 A
Suurin liitinkuorma DC-13) ¹⁾ liittimissä 4–6 (NC) (Induktiivinen kuorma)	24 V DC, 0.1 A
Pienin liitinkuorma liittimissä 4–6 (NC), 4–5 (NO)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
Standardin EN 60664-1 mukainen ympäristö	Ylijänniteluokka III/likaantumisaste 2

1) IEC 60947 osat 4 ja 5.

Releliitännät on erotettu galvaanisesti muusta piiristä vahvistetulla eristyksellä (PELV).

- 2) Ylijänniteluokka II.
3) UL-sovellukset 300 V AC 2 A.

Ohjaukortti, +10 V:n tasavirtalähde

Liittimen numero	50
Lähtöjännite	10.5 V ±0.5 V
Maksimikuormitus	25 mA

10 VDC -lähtö on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

Ohjausominaisuudet

Lähtötaajuuden resoluutio alueella 0–1000 Hz	±0.003 Hz
Järjestelmän vasteaika (liittimet 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 ms
Nopeudenohjausalue (avoin piiri)	1:100 synkroninopeudesta
Nopeuden tarkkuus (avoin piiri)	30–4000 kierrosta minuutissa (rpm): Maksimivirhe ±8 kierrosta minuutissa (rpm)

Kaikki ohjausominaisuudet perustuvat 4-napaiseen epätahtimoottoriin.

Ohjaukortin toiminta

Skannausväli	5 ms
--------------	------

Ohjaukortti, USB-sarjaliikenne

USB-standardi	1.1 (täysi nopeus)
USB-pistoke	USB B-tyyppin laitepistoke

HUOMAUTUS!

Kytkeä PC:hen tehdään isännän ja laitteen välisellä USB-standardikaapelilla.

USB-liitäntä on erotettu galvaanisesti syöttöjännitteestä (PELV) ja muista korkeajänniteliittimistä.

USB-liitäntää ei ole erotettu galvaanisesti maadoituksesta. Käytä ainoastaan erotettua kannettavaa/pöytätietokonetta yhteytenä taajuusmuuttajan USB-liitäntään tai erotettuun USB-kaapeliin/-liitäntään.

9.7 Sulakkeet

Sulakkeet varmistavat, että taajuusmuuttajan mahdolliset vauriot rajoittuvat laitteen sisäpuolelle. Varmista standardin EN 50178 vaatimusten täyttäminen käyttämällä vaihtosulakkeina samanlaisia Bussmann-sulakkeita. Katso kohta *Taulukko 9.5*.

HUOMAUTUS!

Sulakkeiden käyttäminen syöttöpuolella on pakollista IEC 60364 (CE)- ja NEC 2009 (UL) -vaatimusten mukaisissa asennuksissa.

Syöttöjännite (V)	Bussmannin osanumero
380–500	170M7309
525–690	170M7342

Taulukko 9.5 Sulakevaihtoehdot

Kohdan *Taulukko 9.5* sulakkeet sopivat käytettäväksi piirissä, joka pystyy tuottamaan 100 000 A_{rms} (symmetristä), taajuusmuuttajan nimellisjännitteestä riippuen. Oikeilla sulakkeilla taajuusmuuttajan nimellisoikosulkuvirta (SCCR) on 100 000 A_{rms}. E1h- ja E2h-taajuusmuuttajat toimitetaan varustettuna sisäisillä sulakkeilla, joiden avulla ne täyttävät 100 kA SCCR:n vaatimuksen. E3h- ja E4h-taajuusmuuttajat on varustettava Type aR -sulakkeilla, jotta ne täyttävät 100 kA SCCR:n vaatimuksen.

HUOMAUTUS!

EROTUSKYTKIN

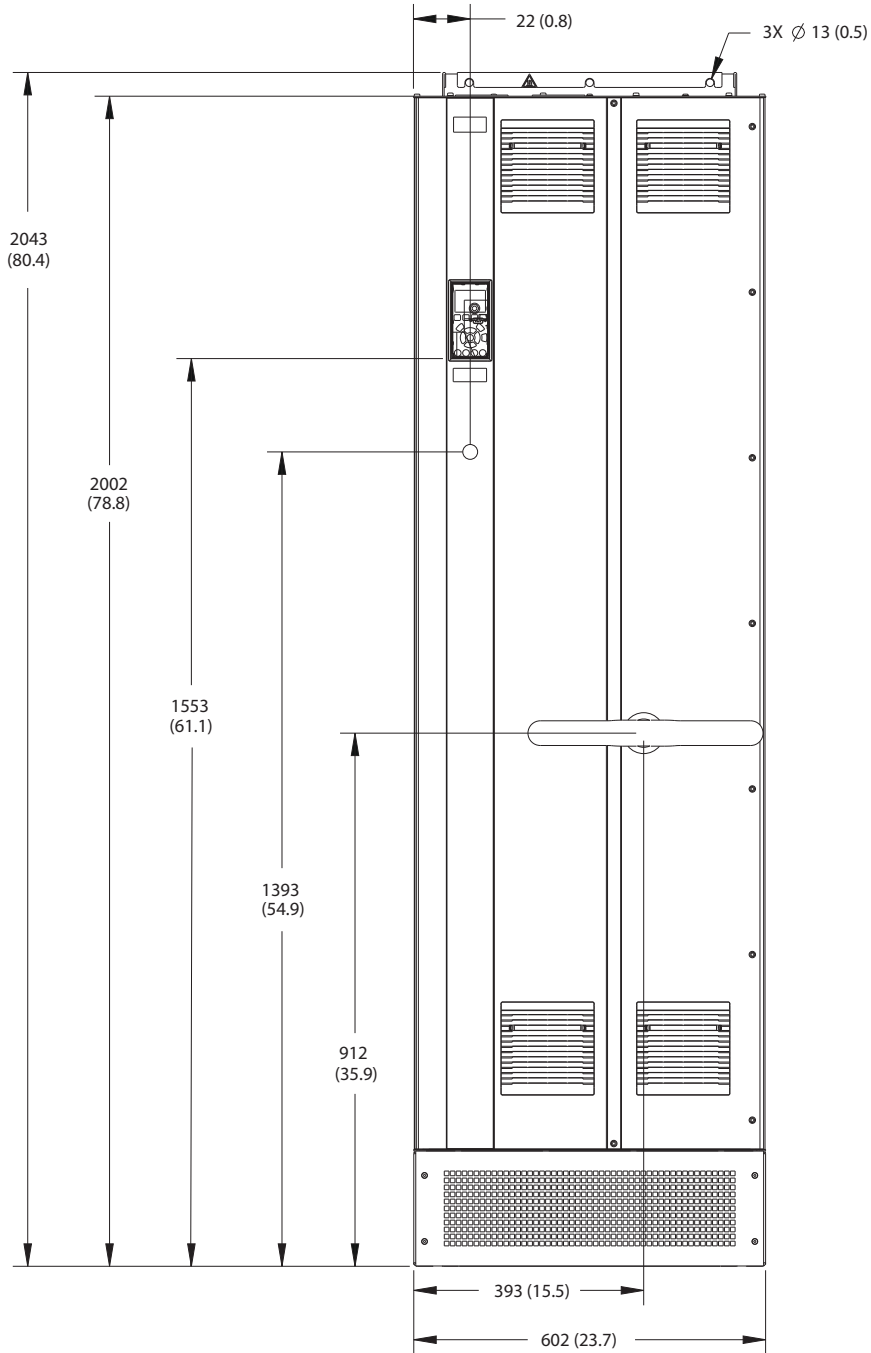
Kaikki yksiköt, jotka on tilattu ja toimitettu tehdasasennetuilla erotuskytkimillä, vaativat luokan L syöttökaapelit, jotta taajuusmuuttaja täyttää 100 kA SCCR -vaatimuksen. Johdonsuojakatkaisinta käytettäessä SCCR-luokitus on 42 kA.

Luokan L sulakkeen vaatimukset määräytyvät taajuusmuuttajan syöttöjännitteen ja tehoalueen mukaan. Syöttöjännite ja tehoalue ovat tuotteen tyyppikilvessä. Katso *kappale 4.1 Toimitetut tuotteet*.

Syöttöjännite (V)	Tehoalue (kW)	Nimellisoikosulkuvirta (A)	Vaadittava suojaus
380–500	315–400	42000	Johdonsuojakatkaisin
		100000	Luokan L sulake, 800 A
380–500	450–500	42000	Johdonsuojakatkaisin
		100000	Luokan L sulake, 1 200 A
525–690	355–560	40000	Johdonsuojakatkaisin
		100000	Luokan L sulake, 800 A
525–690	630–710	42000	Johdonsuojakatkaisin
		100000	Luokan L sulake, 1 200 A

9.8 Koteloinnin mitat

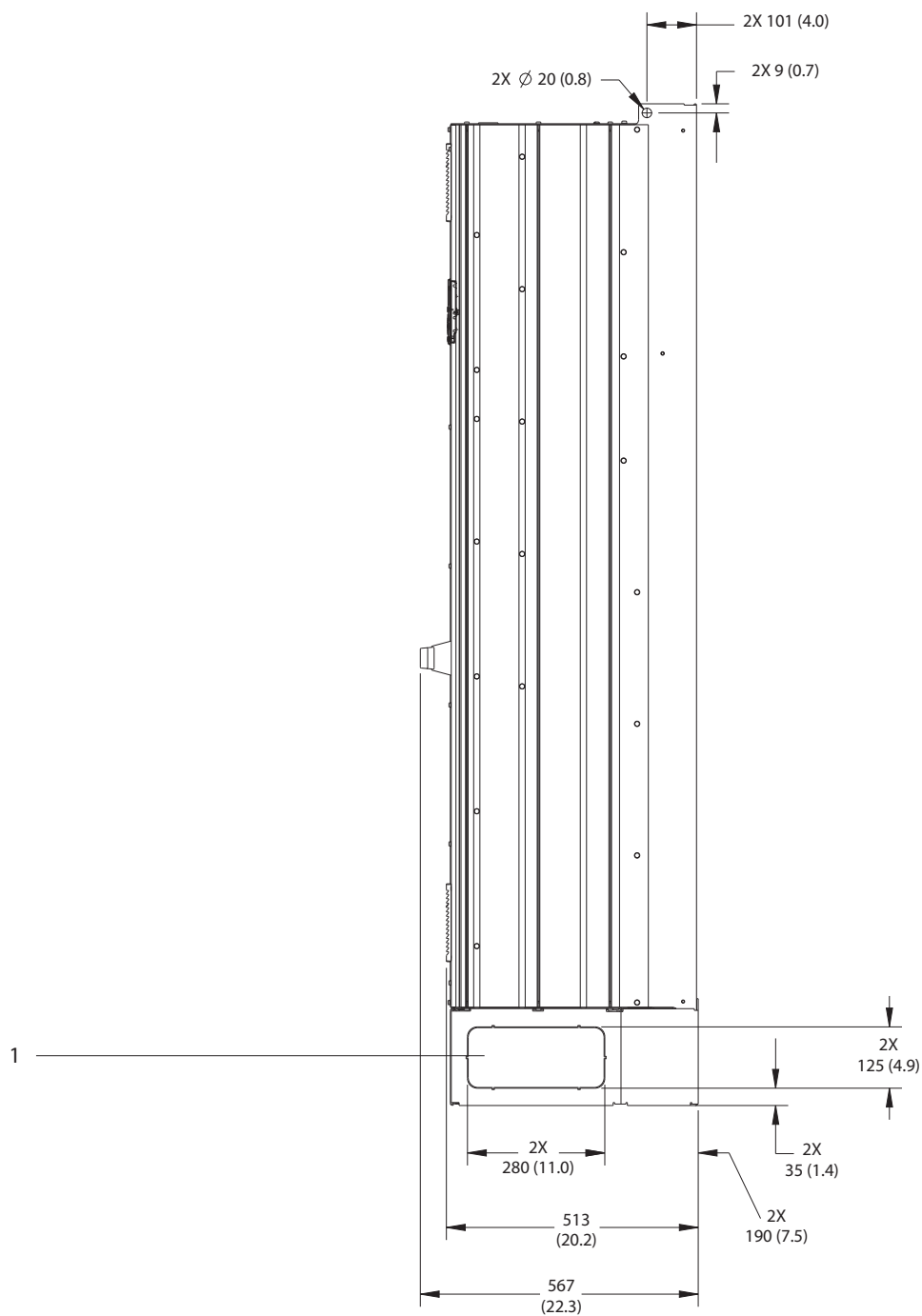
9.8.1 E1h ulkomitat



130BF648:10

9

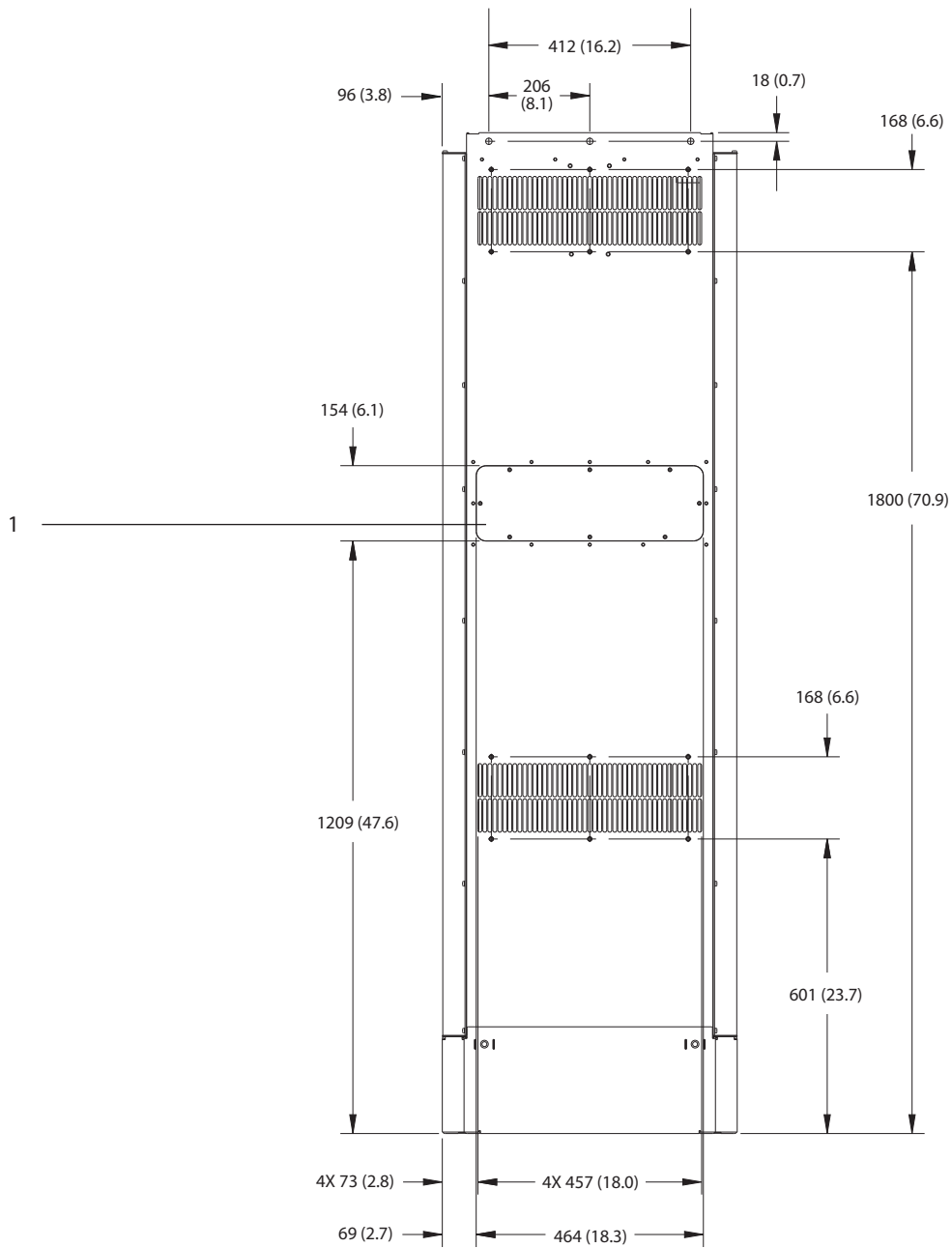
Kuva 9.2 Näkymä edestä, E1h



9

1	Talttauspaneeli
---	-----------------

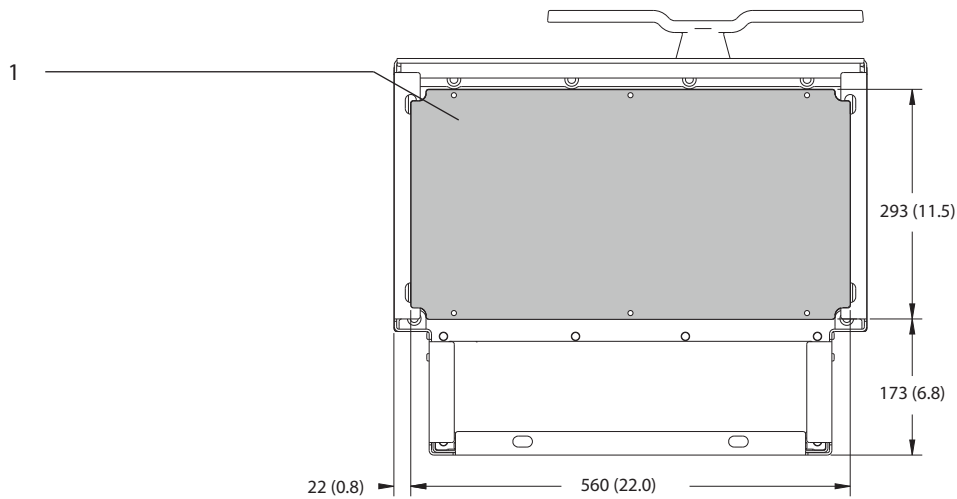
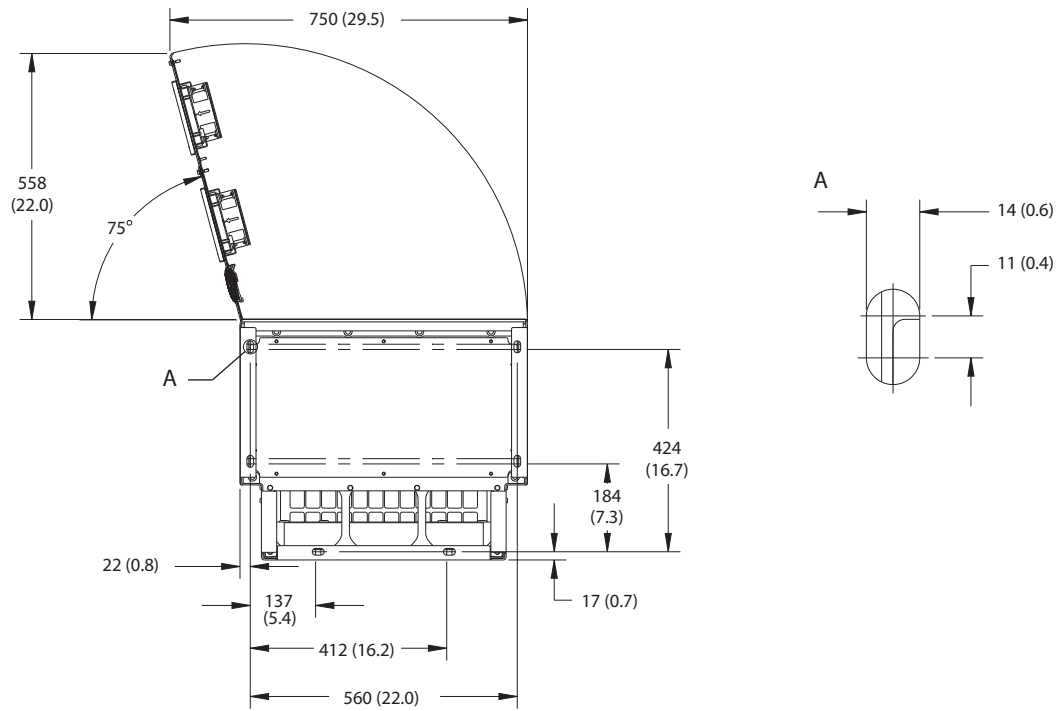
Kuva 9.3 Näkymä sivulta, E1h



1	Jäähdytysrivän käyttöpaneeli (valinnainen)
---	--

Kuva 9.4 Näkymä takaa, E1h

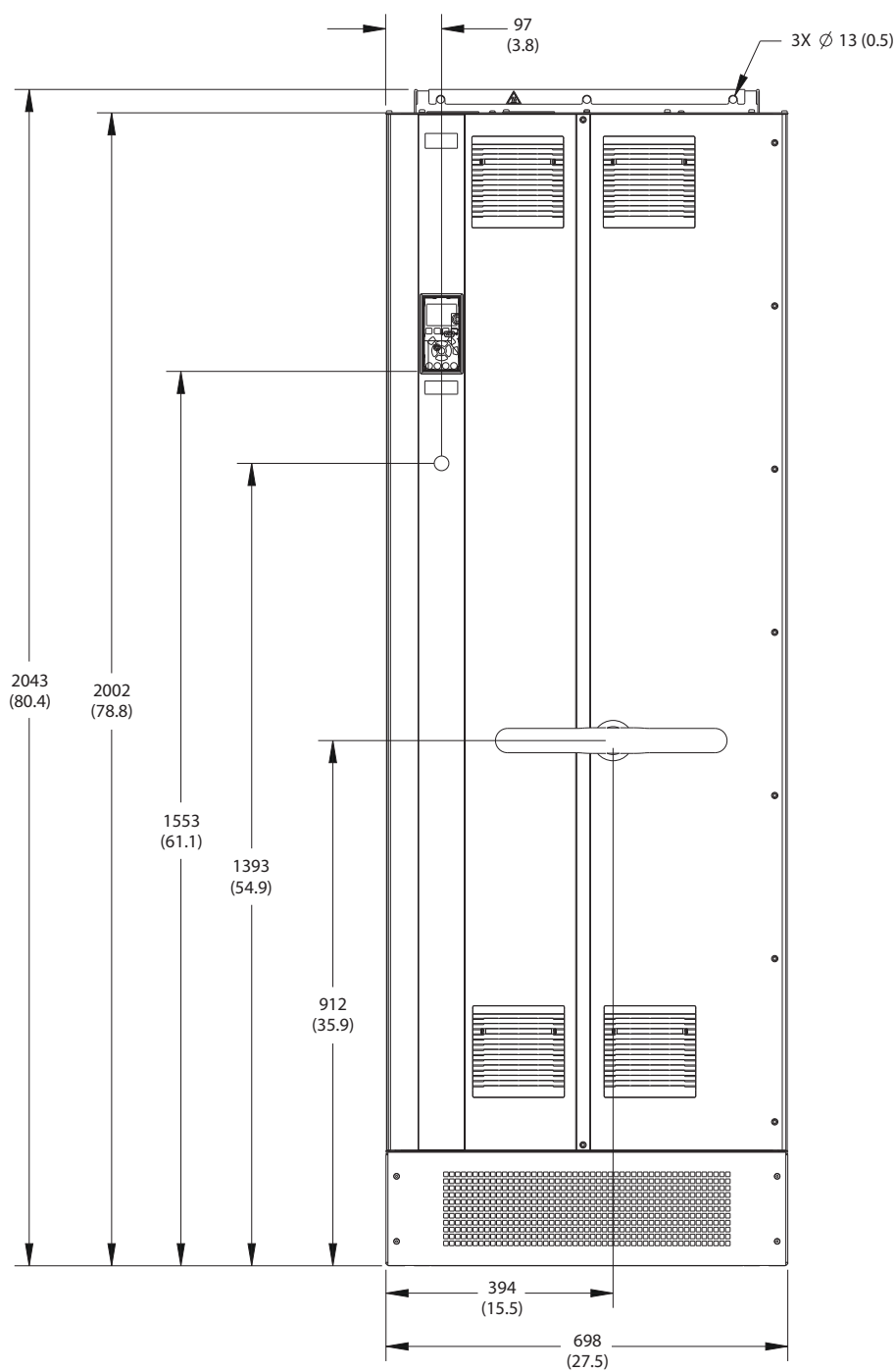
9



1	Läpivientilevy
---	----------------

Kuva 9.5 Tila ovelle ja läpivientilevyn mitat, E1h

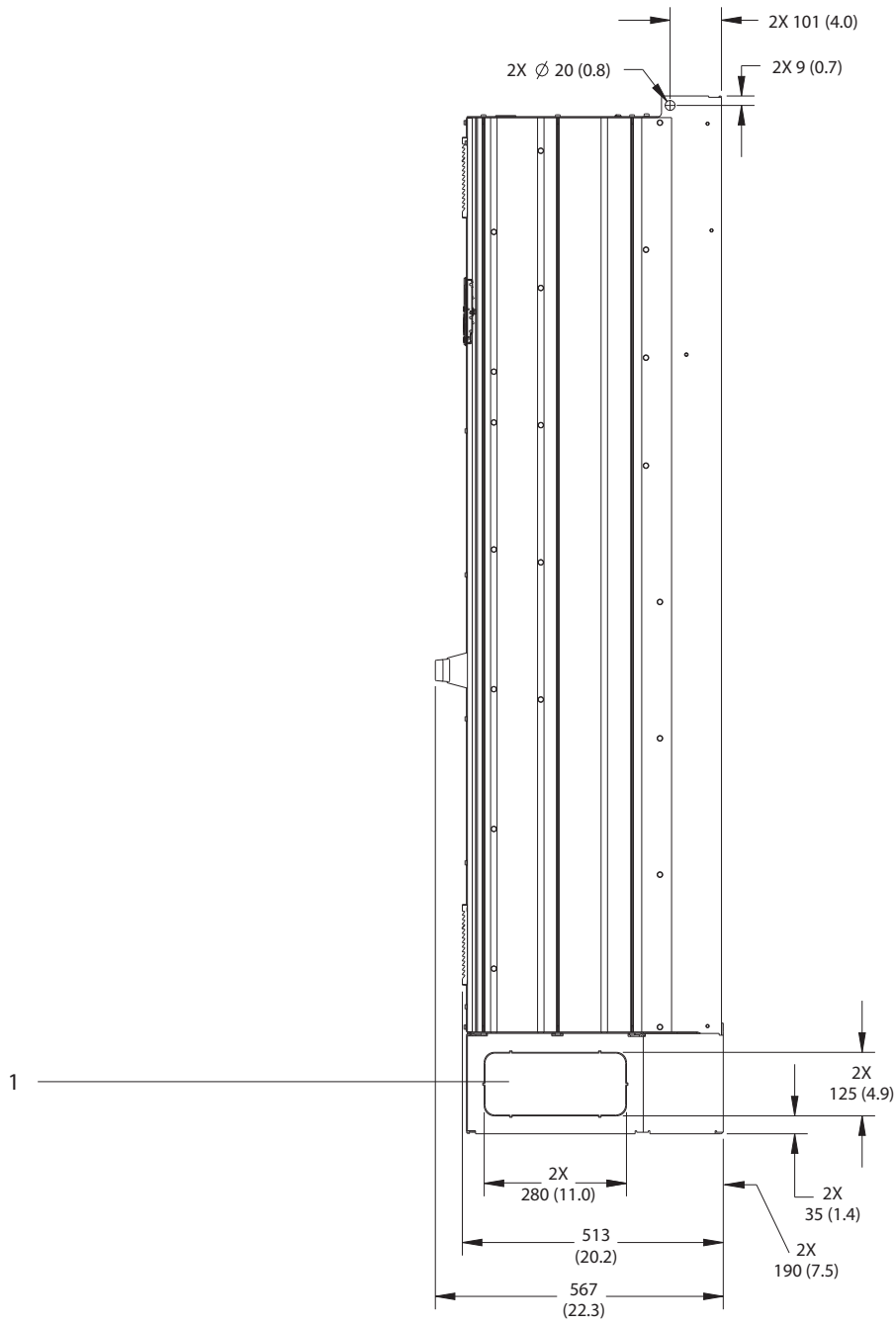
9.8.2 E2h ulkomitat



130BF654.10

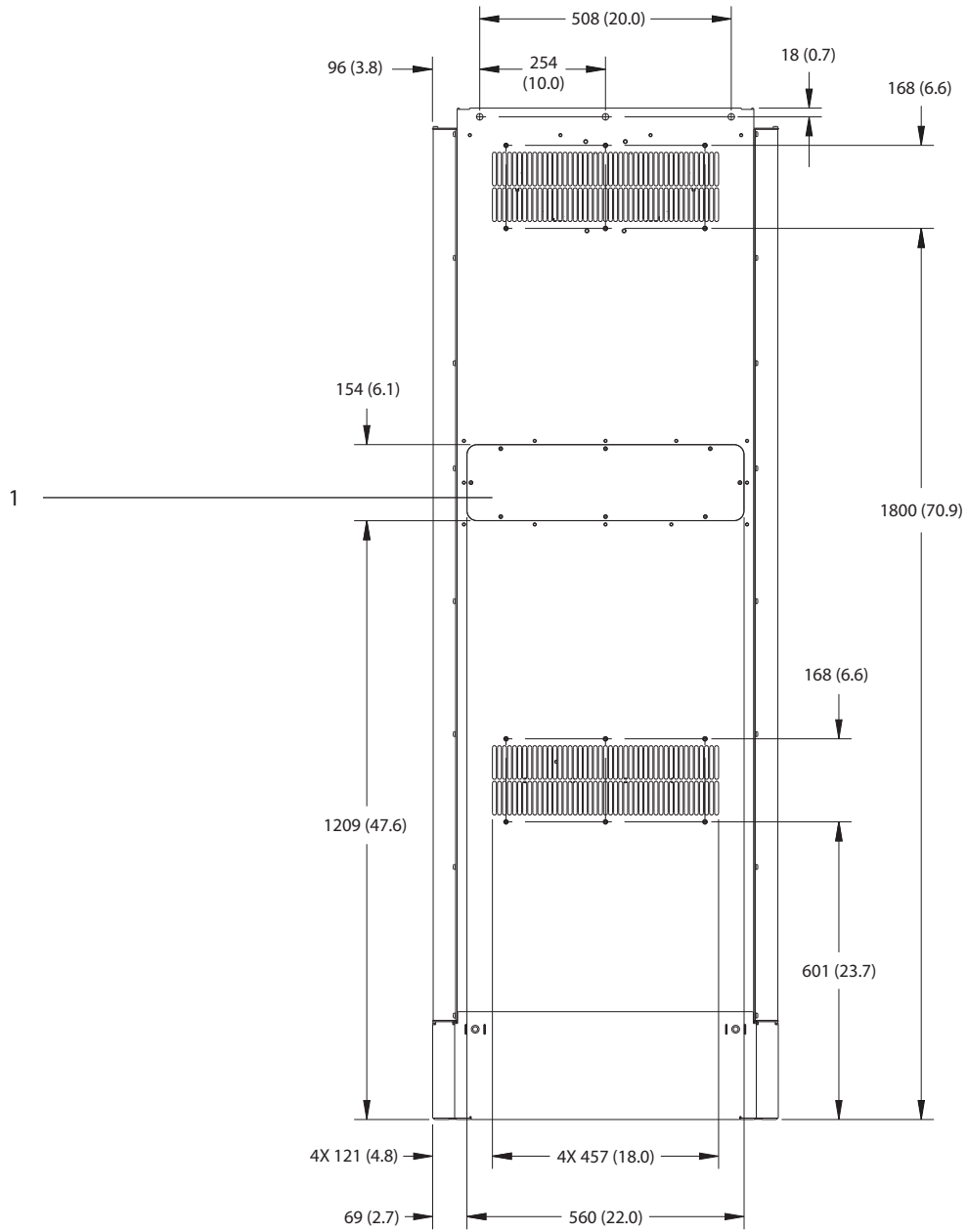
9

Kuva 9.6 Näkymä edestä, E2h



1	Talttauspaneeli
---	-----------------

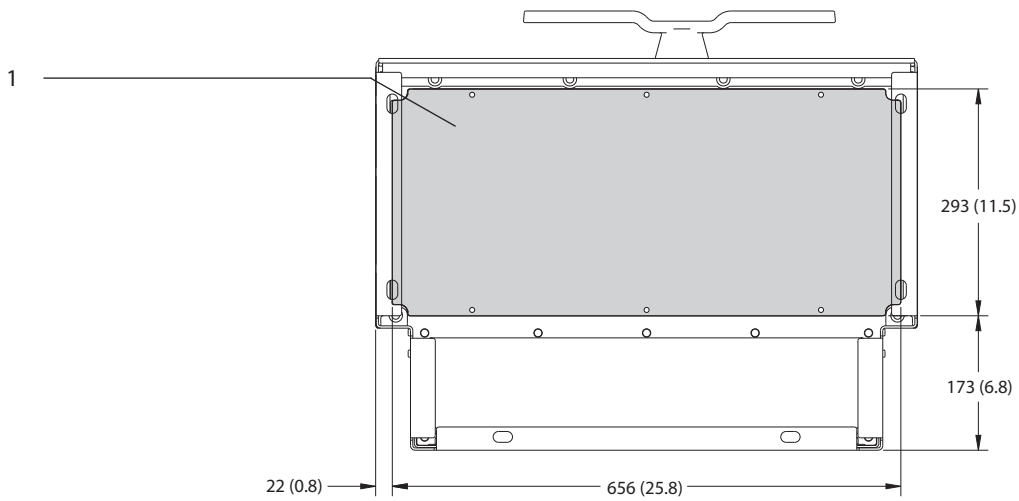
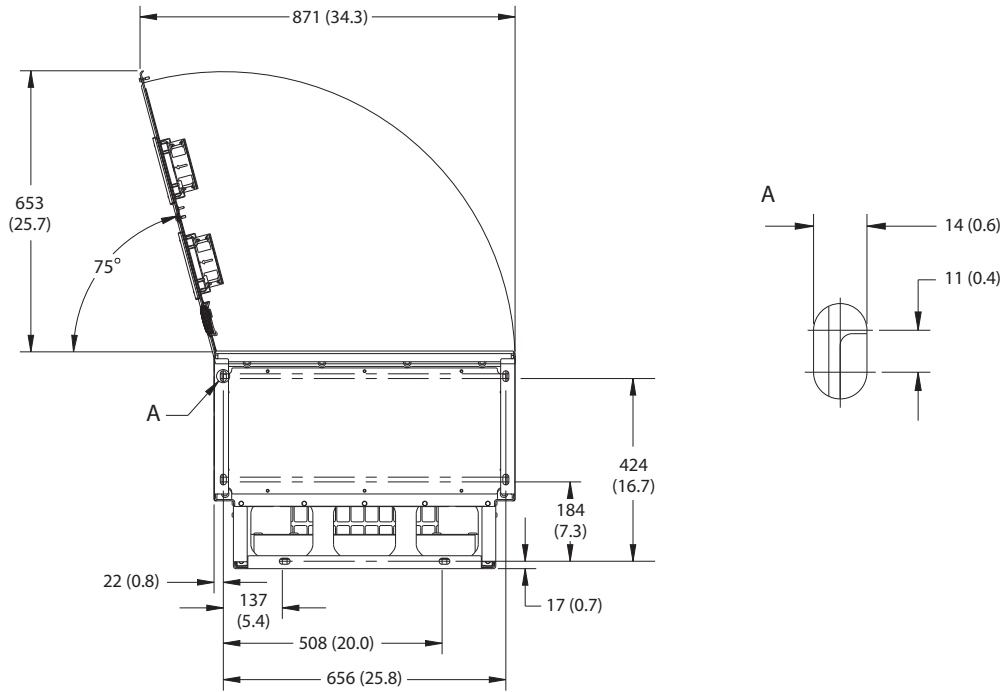
Kuva 9.7 Näkymä sivulta, E2h



9

1	Jäähdytysrivan käyttöpaneeli (valinnainen)
---	--

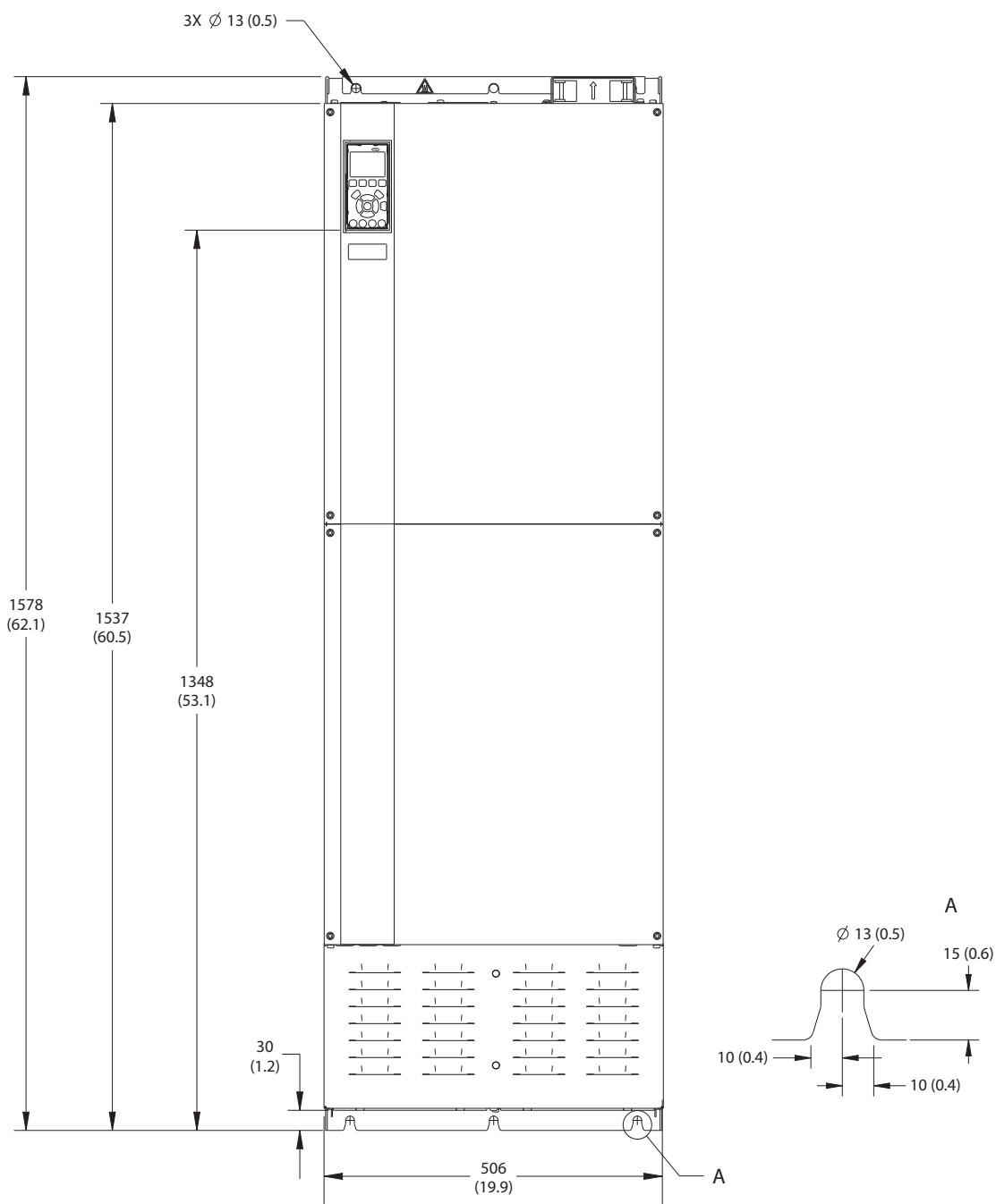
Kuva 9.8 Näkymä takaa, E2h



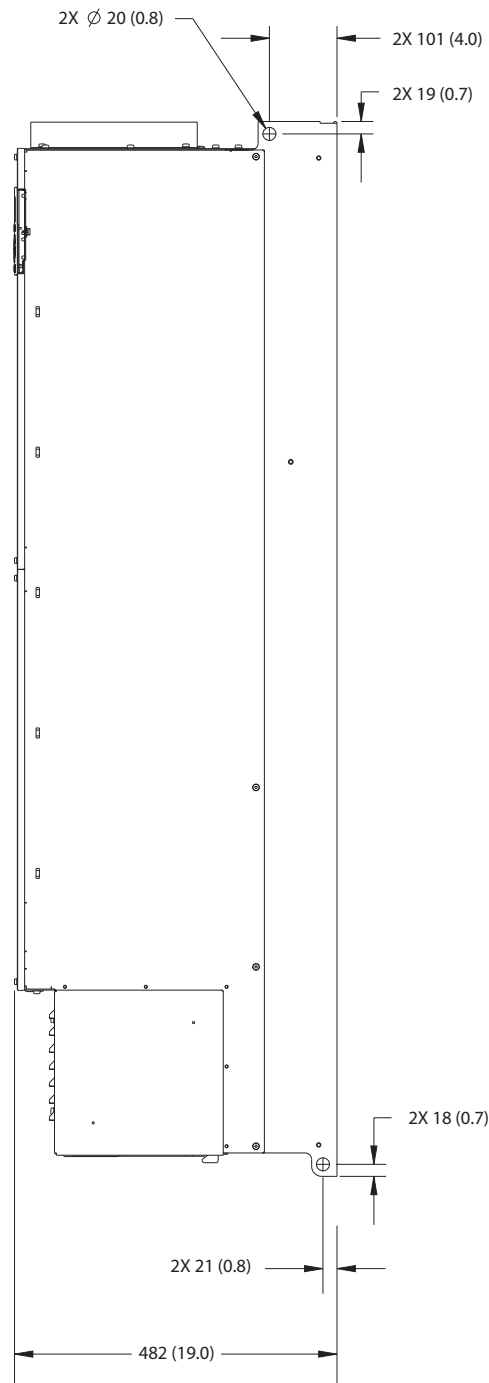
1	Läpivientilevy
---	----------------

Kuva 9.9 Tila ovele ja läpivientilevyn mitat, E2h

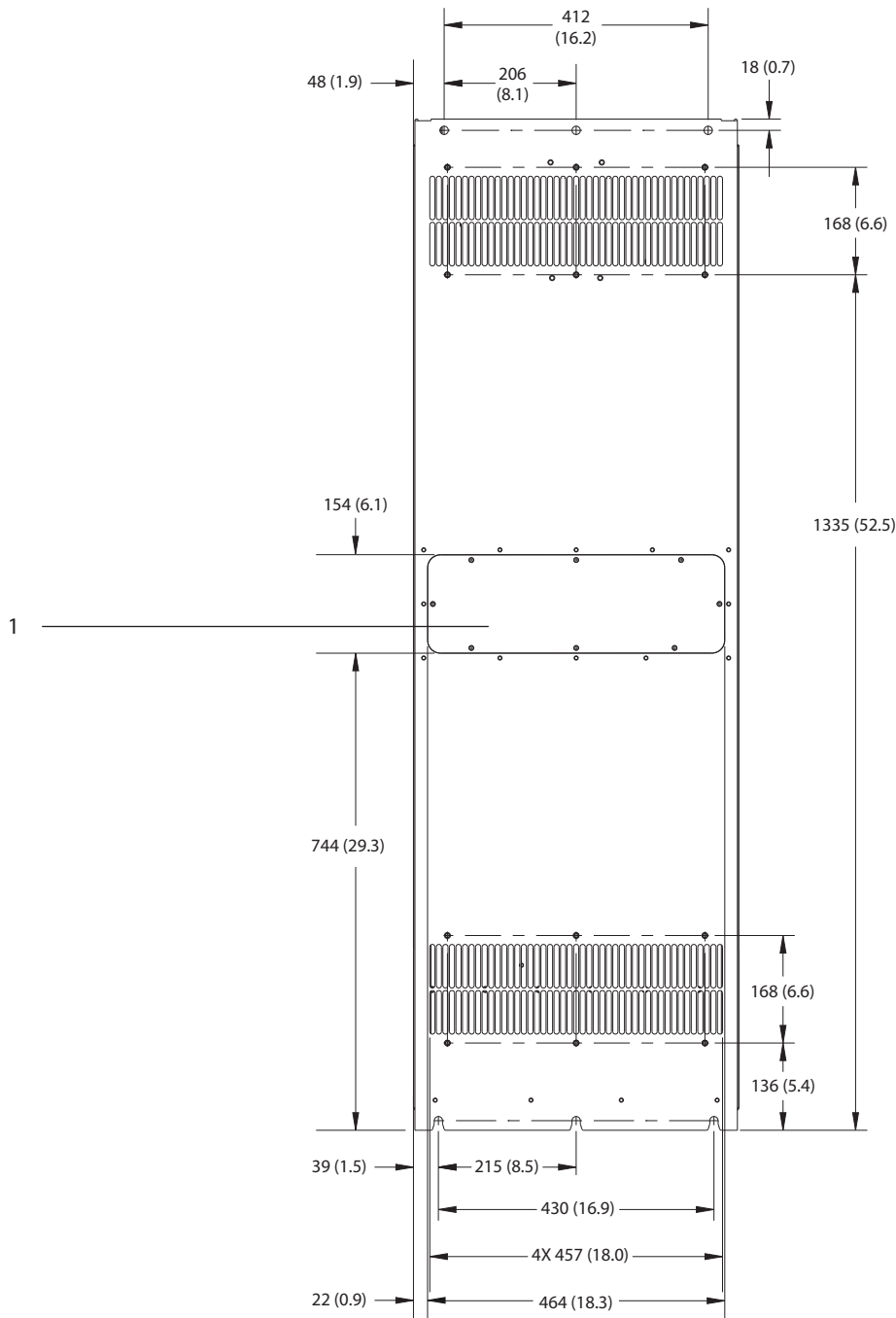
9.8.3 E3h ulkomitat



Kuva 9.10 Näkymä edestä, E3h

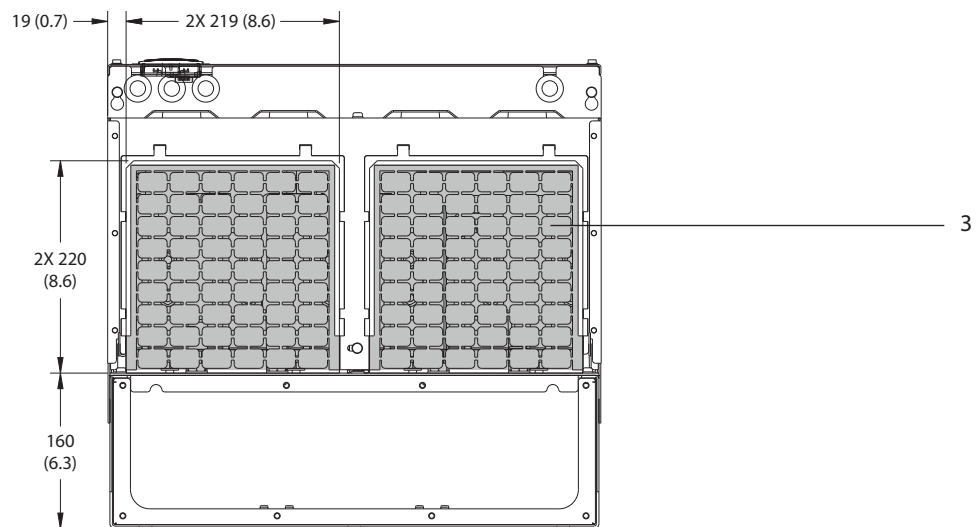
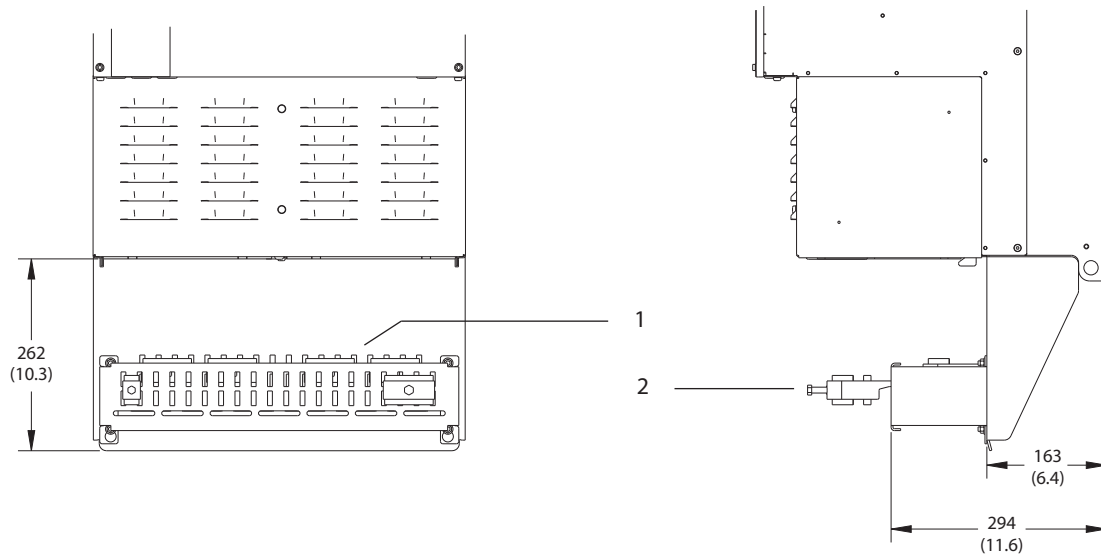


Kuva 9.11 Näkymä sivulta, E3h



1	Jäähdytysrivin käyttöpaneeli (valinnainen)
---	--

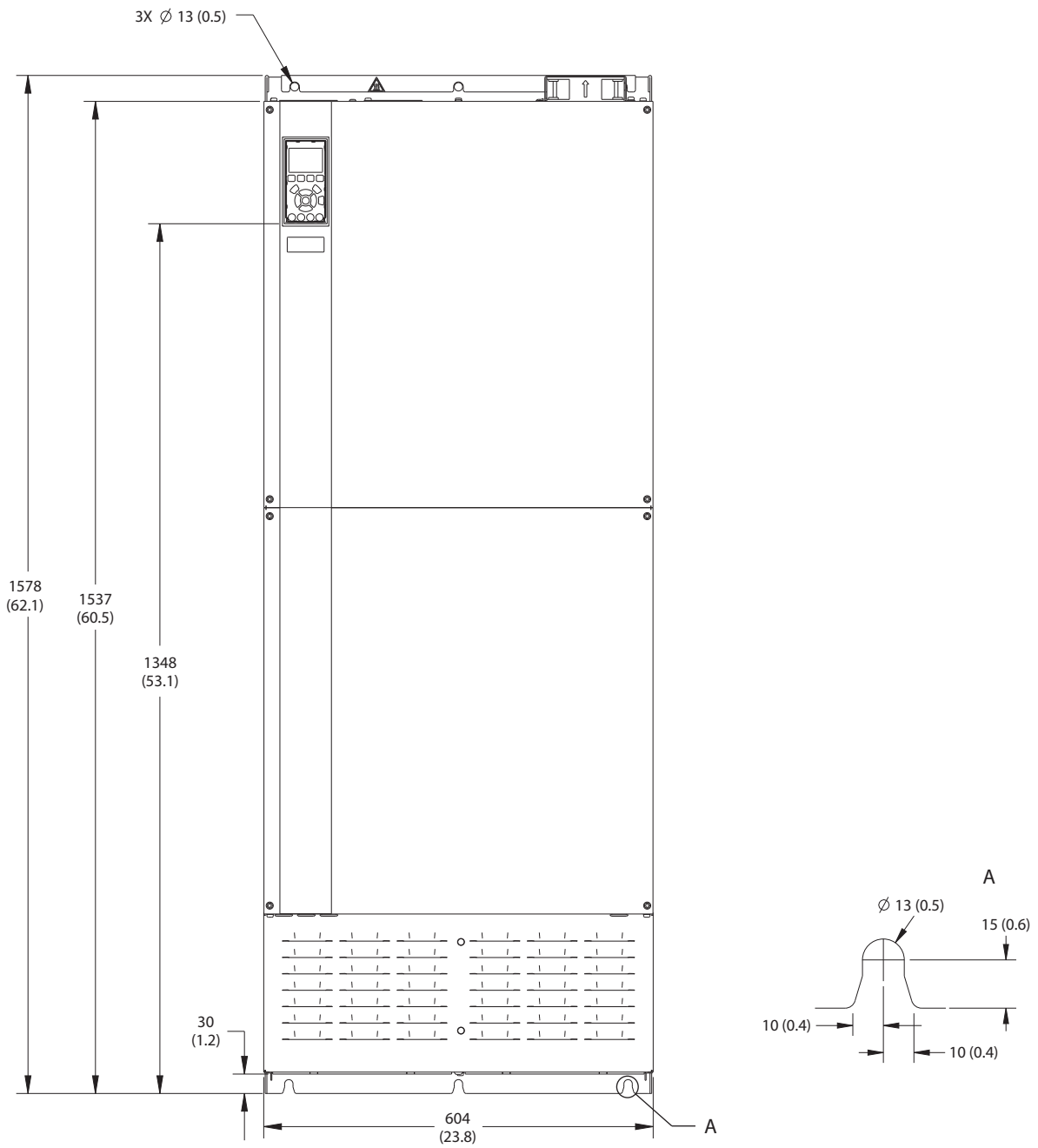
Kuva 9.12 Näkymä takaa, E3h



1	RFI-suojauksen päätte (vakiovaruste RFI-option kanssa)
2	Kaapeli/EMC-puristin
3	Läpivientilevy

Kuva 9.13 RFI-suojauksen päätte ja läpivientilevyn mitat, E3h

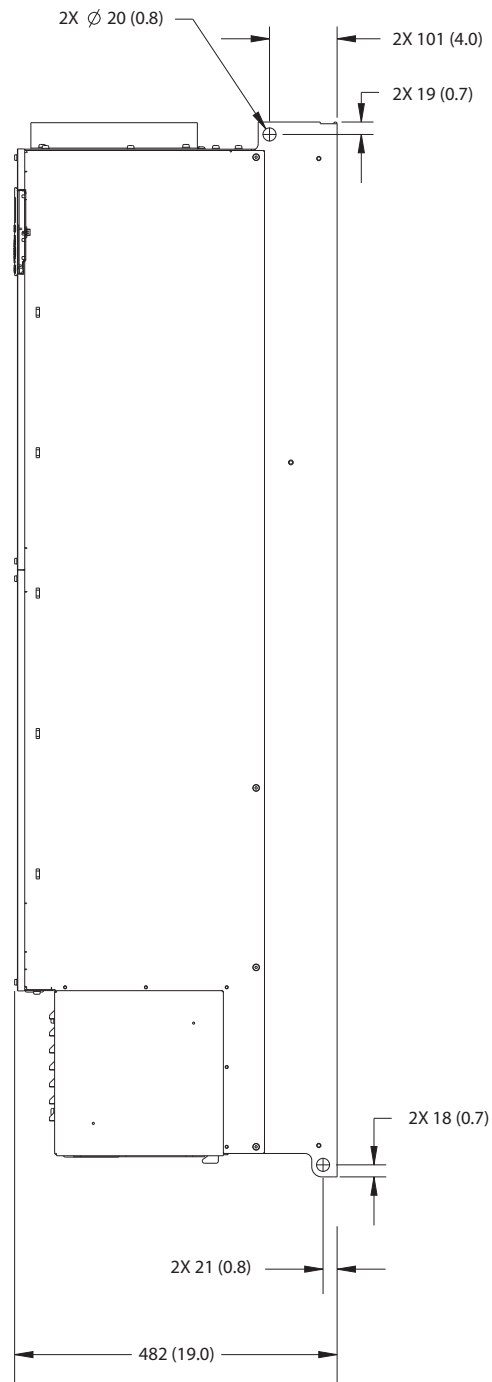
9.8.4 E4h ulkomitat



130BF664.10

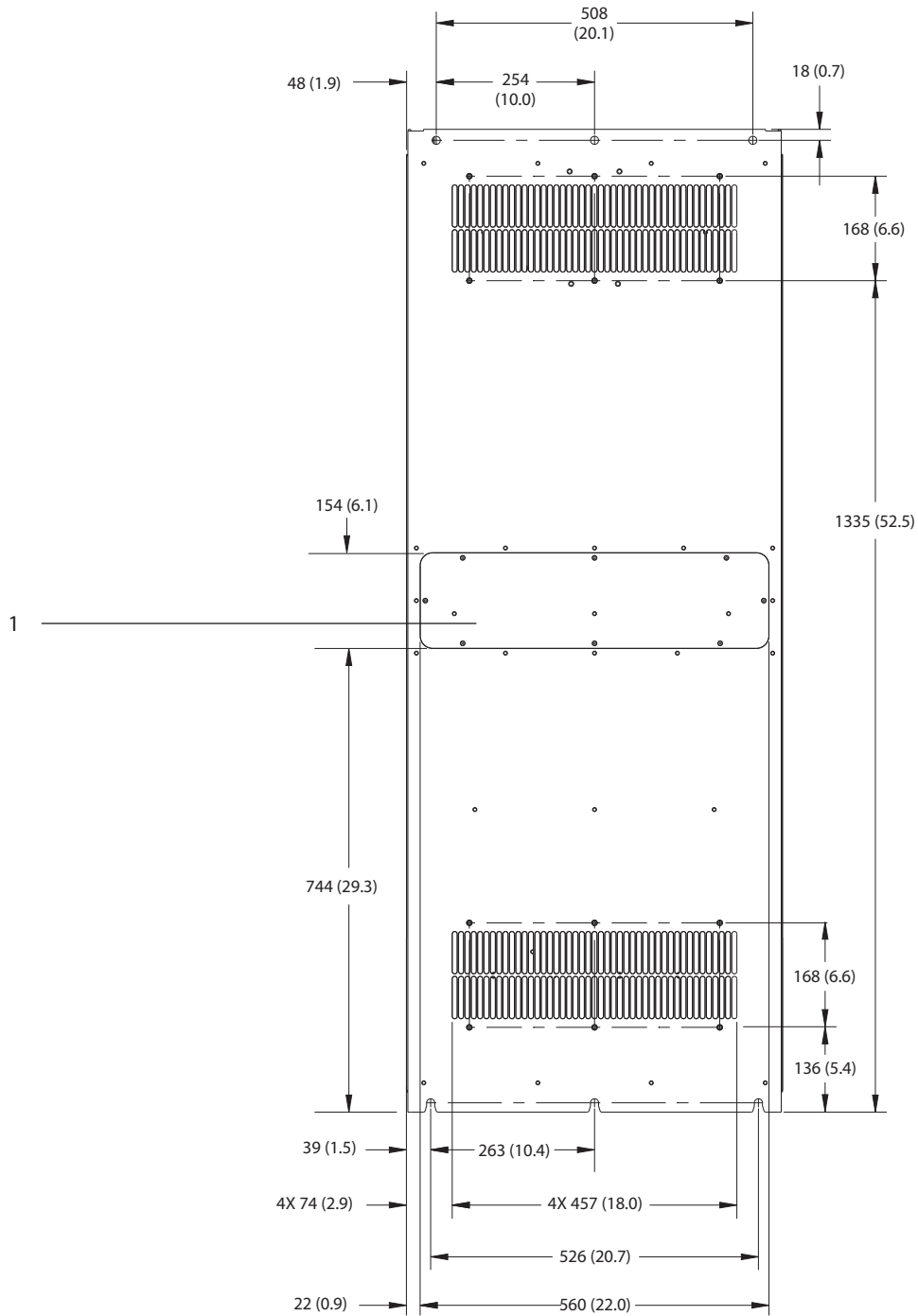
9

Kuva 9.14 Näkymä edestä, E4h

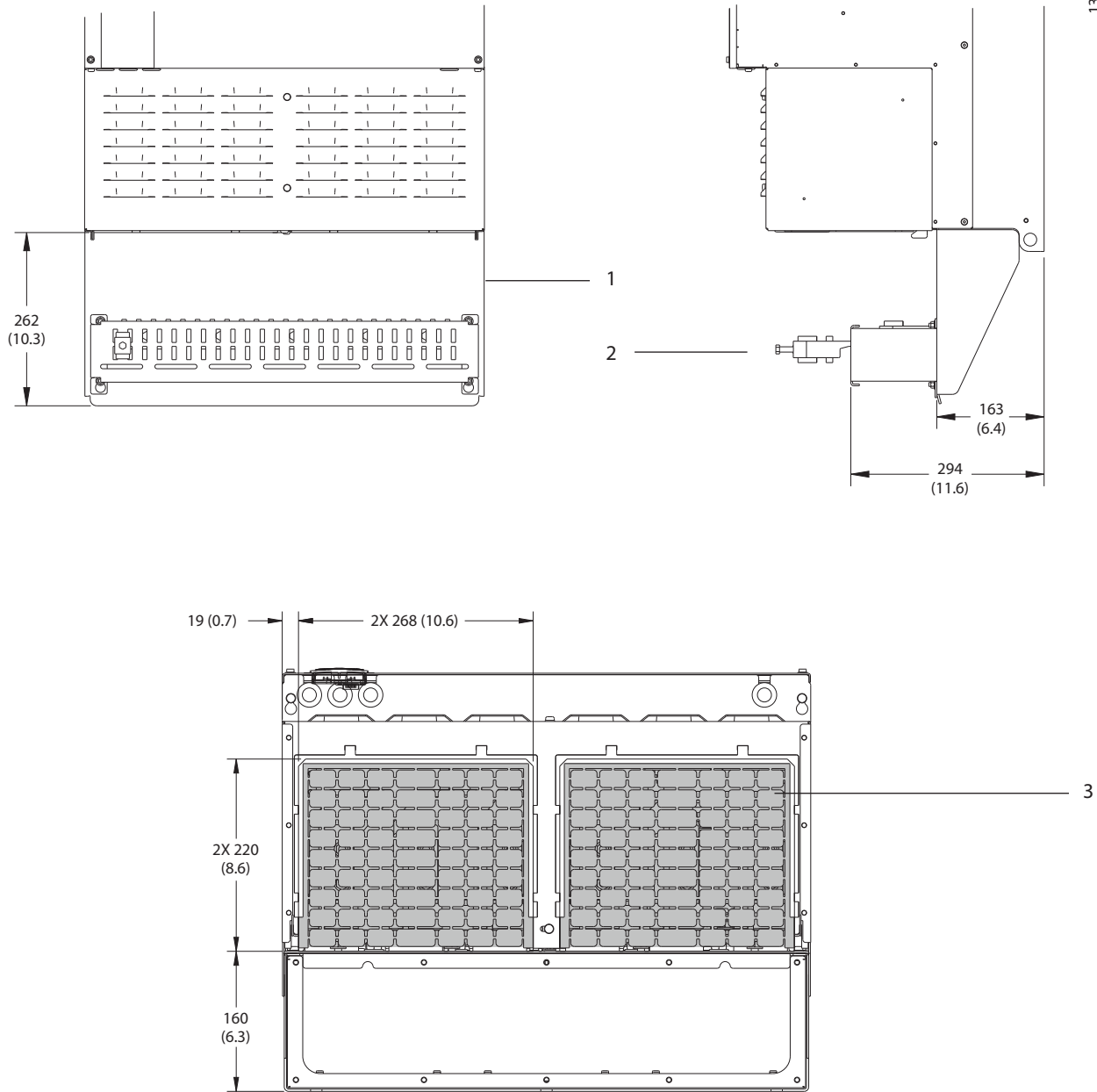


130BF666.10

Kuva 9.15 Näkymä sivulta, E4h



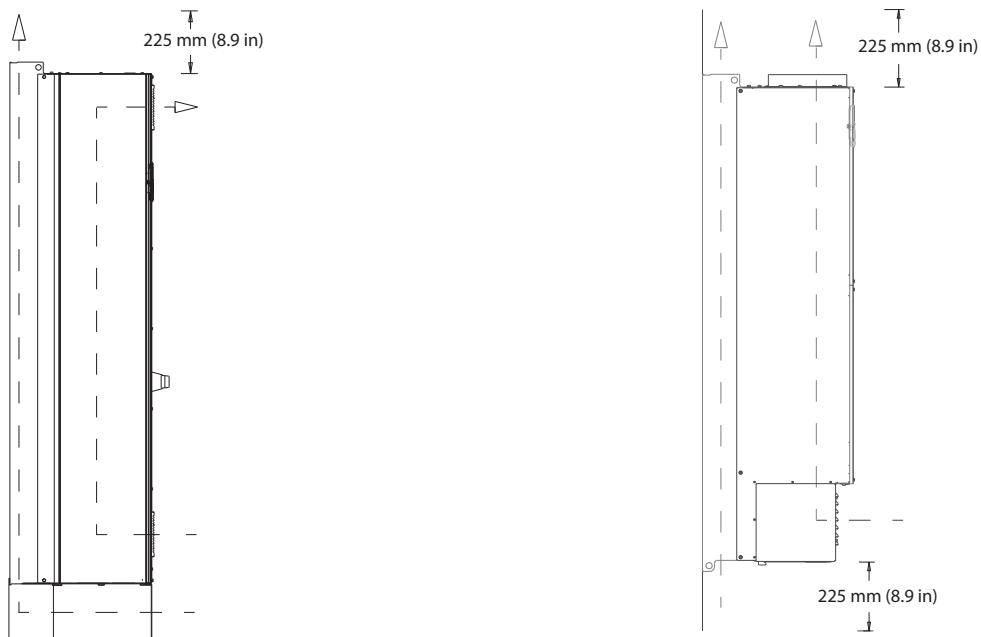
Kuva 9.16 Näkymä takaa, E4h



1	RFI-suojauksen päätte (vakiovaruste RFI-option kanssa)
2	Kaapeli/EMC-puristin
3	Läpivientilevy

Kuva 9.17 RFI-suojauksen päätte ja läpivientilevyn mitat, E4h

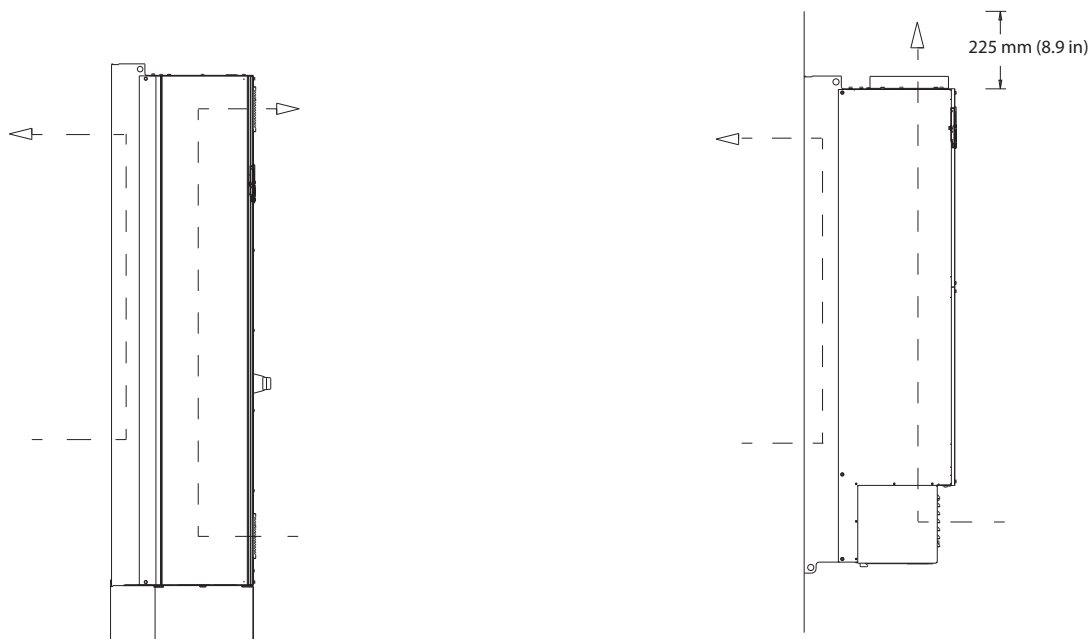
9.9 Koteloinnin ilmavirta



130BF699.10

Kuva 9.18 E1h/E2h- (vasen) ja E3h/E4h (oikea) -kotelointien ilmavirta

9



130BF700.10

Kuva 9.19 Ilmavirta käytettäessä takaseinän jäähdytysarvoja, E1h/E2h (vasen) ja E3h/E4h (oikea)

9.10 Kiinnittimien kiristysmomentit

Käytä oikeaa kiristysmomenttia, kun kiristät kiinnittimiä kohdassa *Taulukko 9.6* mainituissa paikoissa. Liian alhainen tai suuri kiristysmomentti aiheuttaa huonon sähkökytkennän. Varmista oikea kiristysmomentti käyttämällä momenttiavainta.

Sijainti	Pulttikoko	Momentti [Nm (in-lb)]
Verkkoliittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Moottorin liittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Maadoitusliittimet	M8/M10	9.6 (84)/19.1 (169)
Jarruliittimet	M8	9.6 (84)
Kuormituksenjakoliittimet	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Regenerointiliittimet (E1h/E2h-koteloinnit)	M8	9.6 (84)
Regenerointiliittimet (E3h/E4h-koteloinnit)	M10/M12	19 (168)/37 (335)
Releliittimet	–	0.5 (4)
Oven/paneelin suojus	M5	2.3 (20)
Läpivientilevy	M5	2.3 (20)
Jäähdytysrivan käyttöpaneeli	M5	3.9 (35)
Sarjaliikenteen suojus	M5	2.3 (20)

Taulukko 9.6 Kiinnittimien kiristysmomentit

10 Liite

10.1 Lyhenteet ja merkintätavat

°C	Celsius-astetta
°F	Fahrenheit-astetta
Ω	Ohmia
AC	Vaihtovirta
AEO	Automaattinen energian optimointi
ACP	Sovelluksen ohjausprosessori
AMA	Automaattinen moottorin sovitin
AWG	American Wire Gauge
CPU	Keskusprosessiyksikkö
CSIV	Asiakaskohtaiset alustusarvot
CT	Virtamuuntaja
DC	Tasavirta
DVM	Digitaalinen volttimittari
EEPROM	Elektronisesti poistettava ohjelmoitava vain luku -muisti
EMC	Sähkömagneettinen yhteensopivuus
EMI	Elektromagneettiset häiriöt
ESD	Sähköstaattinen purkaus
ETR	Elektroninen lämpörele
$f_{M,N}$	Moottorin nimellistaajuus
HF	Suuri taajuus
Rakennusautomaatio	Lämmitys, ilmanvaihto ja ilmastointi
Hz	Hertsi
I_{LIM}	Virtaraja
I_{INV}	Vaihtosuuntaajan nimellinen lähtövirta
$I_{M,N}$	Moottorin nimellinen virta
$I_{VLT,MAX}$	Maksimilähtövirta
$I_{VLT,N}$	Taajuusmuuttajan syöttämä nimellisvirta
IEC	Sähköalan kansainvälinen standardisointijärjestö
IGBT	Eristetyllä hilalla varustettu bipolaarinen transistori
I/O	Tulo/lähtö
IP	Koteloitiluokka
kHz	Kilohertsi
kW	Kilowatti
L_d	Moottorin d-akselin induktanssi
L_q	Moottorin q-akselin induktanssi
LC	Indukti-kondensaattori
LCP	Paikallisohtauspaneeli
LED	Valodiodi
LOP	Paikallisohtauspaneeli
mA	Milliampeeri
MCB	Pienikokoiset johdonsuojakatkaisimet
MCO	Liikkeenvalvontaoptio
MCP	Moottorinohjausprosessori
MCT	Liikkeenvalvontatyökalu
MDCIC	Monen taajuusmuuttajan ohjauksen liitäntäkortti

mV	Millivolttia
NEMA	Kansallinen sähköalan valmistajien yhdistys
NTC	Negatiivinen lämpötilakerroin
$P_{M,N}$	Moottorin nimellisteho
PCB	Painettu piirilevy
PE	Suojamaadoitus
PELV	Protective Extra Low Voltage, erityisen pieni suojajännite
PID	Suhteellinen, integroiva, derivoiva säädin
PLC	Ohjelmoitava logiikkaohjain
P/N	Osanumero
PROM	Ohjelmoitava vain luku -muisti
PS	Teho-osa
PTC	Positiivinen lämpötilakerroin
PWM	Pulse width modulation (pulsileveysmodulaatio)
R_s	Staattorin resistanssi
RAM	Luku- ja kirjoitusmuisti
RCD	Vikavirtarele
Regen	Regeneratiiviset liittimet
RFI	Radiotaajuuksiset häiriöt
RMS	Neliöllinen keskiarvo (syklisesti vaihteleva sähkövirta)
kierr./min.	Kierrosta minuutissa
SCR	Piiohjattu tasasuuntaaja
SMPS	Kytintilan tehollähde
S/N	Sarjanumero
STO	Safe Torque Off
T_{LIM}	Momenttiraja
$U_{M,N}$	Moottorin nimellijännite
V	Volttia
VVC+	Jännitevektoriohjaus
X_h	Moottorin pääreaktanssi.

Taulukko 10.1 Lyhenteet, akronyymit ja symbolit

Merkintätavat

- Numeroidut luettelot tarkoittavat toimenpiteitä.
- Luettelomerkkiluettelot tarkoittavat muita tietoja ja kaikkien kuvien kuvauksia.
- Kursiiviteksti tarkoittaa jotain seuraavista:
 - Ristiviite
 - Linkki
 - Alaviite
 - Parametrin nimi
 - Parametriryhmän nimi
 - Parametrioptio
- Kaikki mitat ovat millimetrejä (tuumia).

10.2 Kansainväliset/pohjoisamerikkalaiset parametrien oletusasetukset

Kun kohdan *parametri 0-03 Paikalliset asetukset* asetukseksi valitaan [0] *Kansainvälinen* tai [1] *US*, joidenkin parametrien oletusasetukset muuttuvat. Kohdassa *Taulukko 10.2* luetellaan parametrit, joita asia koskee.

Parametrin	Kansainvälinen parametrin oletusarvo	Pohjois-Amerikan parametrin oletusarvo
<i>Parametri 0-03 Paikalliset asetukset</i>	Kansainvälinen	US
<i>Parametri 0-71 Päiväyksen muoto</i>	PP-KK-VVVV	KK/PP/VVVV
<i>Parametri 0-72 Ajan muoto</i>	24 h	12 h
<i>Parametri 1-20 Moottorin teho [kW]</i>	1)	1)
<i>Parametri 1-21 Moott. teho [hv]</i>	2)	2)
<i>Parametri 1-22 Moottorin jännite</i>	230 V/400 V/575 V	208 V/460 V/575 V
<i>Parametri 1-23 Moottorin taajuus</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parametri 3-03 Maksimiohjearvo</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parametri 3-04 Ohjearvotoiminto</i>	Summa	Ulkoinen/esivalittu
<i>Parametri 4-13 Moott. nopeuden yläraja [RPM]³⁾</i>	1 500 kierrosta minuutissa (rpm)	1 800 kierrosta minuutissa (rpm)
<i>Parametri 4-14 Moott. nopeuden yläraja [Hz]⁴⁾</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parametri 4-19 Enimmäislähtötaajuus</i>	100 Hz	120 Hz
<i>Parametri 4-53 Varoitus suuresta nopeudesta</i>	1 500 kierrosta minuutissa (rpm)	1 800 kierrosta minuutissa (rpm)
<i>Parametri 5-12 Liitin 27, digitaalitulo</i>	Rullaus, käänt.	Ulkoinen lukitus
<i>Parametri 5-40 Toimintorele</i>	Hälytys	No alarm
<i>Parametri 6-15 Liitin 53 suuri ohjearvo/tak.k. Arvo</i>	50	60
<i>Parametri 6-50 Liitin 42, lähtö</i>	Nopeus 0-yläraja	Nopeus 4-20 mA
<i>Parametri 14-20 Nollaustila</i>	Manuaalinen kuittaus	Infinite auto reset
<i>Parametri 22-85 Nopeus suunnitt.pisteessä [1/min]³⁾</i>	1 500 kierrosta minuutissa (rpm)	1 800 kierrosta minuutissa (rpm)
<i>Parametri 22-86 Nopeus suunnitt.pisteessä [Hz]</i>	50 Hz	60 Hz
<i>Parametri 24-04 Fire Mode -maksimiohjearvo</i>	50 Hz	60 Hz

Taulukko 10.2 Kansainväliset/pohjoisamerikkalaiset parametrien oletusasetukset

1) *Parametri 1-20 Moottorin teho [kW]* näkyy vain, kun parametrin *parametri 0-03 Paikalliset asetukset* asetuksena on [0] *Kansainvälinen*.

2) *Parametri 1-21 Moott. teho [hv]*, näkyy vain, kun parametrin *parametri 0-03 Paikalliset asetukset* asetuksena on [1] *Pohjois-Amerikka*.

3) Tämä parametri näkyy vain, jos parametrin *parametri 0-02 Moottorin nopeusyks.* asetuksena on [0] *RPM*.

4) Tämä parametri näkyy vain, jos parametrin *parametri 0-02 Moottorin nopeusyks.* asetuksena on [1] *Hz*.

10.3 Parametrivalikon rakenne

0-0*	Toiminto / näyttö	1-71	Käynnistyvä	3-84	Pikapys. S-ramppiisuht. hid. loppu
0-0*	Perusasetukset	1-72	Käynnistystoiminto	3-89	Ramp Lowpass Filter Time
0-01	Kieli	1-73	Kykyt. pyörv. moott.	3-9*	Digit. pot.metri
0-02	Moottorin nopeusyks.	1-74	Käynnistysnopeus [RPM]	3-90	Askelkoko
0-03	Paikalliset asetukset	1-14	Vaimennuksen vahvistus	3-91	Ramppliika
0-04	Käyttötöila käynnistettävässä (käsi)	1-15	Suodatinaikavakio, hidas nopeus	3-92	Tehon palautus
0-09	Performance Monitor	1-16	Suodatinaikavakio, suuri nopeus	3-93	Maksimiraja
0-1*	Asetustoiminnot	1-17	Jämittäen suodatinaikavakio	3-94	Minimiraja
0-10	Aktiiviset asetukset	1-18	Min. Current at No Load	3-95	Rampppiive
0-11	Muokkaa aset.	1-20	Moottoridata	4-1*	Rajavaroitukset
0-12	Nämä asetukset yhteydessä	1-20	Moottorin teho [kW]	4-1*	Moottorin rajat
0-13	Lukema: Linkitetyt asetukset	1-21	Moott. teho [hp]	4-10	Moott.pyör.nop suunta
0-14	Lukema: Muokkaa asetuksia/kanavaa	1-22	Moottorin jännite	4-11	Moott. nopeuden alaraja [RPM]
0-15	Readout: actual setup	1-23	Moottorin taajuus	4-12	Moott. nopeuden alaraja [Hz]
0-2*	LCP-näyttö	1-24	Moottorin virta	4-13	Moott. nopeuden yläaraja [RPM]
0-20	Näytön rivi 1.1 pieni	1-25	Moottorin nimellisuopeus	4-14	Moott. nopeuden yläaraja [Hz]
0-21	Näytön rivi 1.2 pieni	1-26	Moott. jatk. nimellimomentti	4-16	Moottoritalan momenttiraja
0-22	Näytön rivi 1.3 pieni	1-29	Automaattinen moottorin sovitus (AMA)	4-17	Generatiivinen momenttiraja
0-23	Näytön rivi 2 suuri	1-3*	Laajimoottoritied.	4-18	Virtaraja
0-24	Näytön rivi 3 suuri	1-30	Staattorin resistanssi (Rs)	4-19	Enimmäislähtötaajuus
0-25	Oma valikko	1-31	Roodtorin resistanssi (Rr)	4-2*	Rajoita tekijät
0-3*	LCP:n oma lukema	1-33	Staattorin tuodon resistanssi (X1)	4-20	Momenttirajatekijän lähde
0-30	Käyttäjän määrittämän lukeman yksikkö	1-34	Roodtorin tuodon reaktanssi (X2)	4-21	Nopeusrajatekijän lähde
0-31	Käyt. määrittämän lukeman minimio	1-35	Pääreaktanssi (Xh)	4-23	Brake Check Limit Factor Source
0-32	Käyttäjän määritt. lukeman maksimi	1-36	Rautahävinn resistanssi (Rfe)	4-24	Brake Check Limit Factor
0-33	Source for User-defined Readout	1-37	d-akselin induktanssi (Ld)	4-3*	Moott. nop. tarkk.
0-37	Näytön teksti 1	1-38	q-aks. Inductance (Lq)	4-30	Moottorin tak.kytk. menetystoiminto
0-38	Näytön teksti 2	1-39	Moottorin napaluku	4-31	Moottorin tak.kytk. nopeusvirhe
0-39	Näytön teksti 3	1-40	Paluu EMF nop. 1000 1/min	4-32	Moott. tak.kytk. menet. aikak.
0-4*	LCP-näppäimistö	1-41	Moottorinkulman Offset	4-34	Seurantavirhetoiminto
0-40	LCP [Hand on] -näppäin	1-44	d-axis Inductance Sat. (LdSat)	4-35	Seurantavirhe
0-41	LCP [Off]-näppäin	1-45	q-axis Inductance Sat. (LqSat)	4-36	Seurantavirhe aikakat.
0-42	LCP [Auto on] -näppäin	1-46	Asemonttunnuksen vahvistus	4-37	Seurantavirhe rampaus
0-43	LCP [Reset]-näppäin	1-47	Torque Calibration	4-38	Seurantavirhe ramp. aikakat.
0-44	LCP:n [Off/Reset]-näppäin	1-48	Inductance Sat. Point	4-39	Seurvirhe ramp. aikak. jälk.
0-45	LCP:n [taajuusmuuttajan ohitus] -näppäin	1-5*	Kuom.rippum. as.	4-4*	Speed Monitor
0-5*	Kopioi/tallenna	1-50	Moott. magnetoimint. kun nopeus 0	4-43	Motor Speed Monitor Function
0-50	LCP-kopiointi	1-51	Min.nopeus norm. magnetoimint [RPM]	4-44	Motor Speed Monitor Max
0-51	Asetusten kopio	1-52	Min.nopeus norm. magnetoimint [Hz]	4-45	Motor Speed Monitor Timeout
0-6*	Salasana	1-53	Mallin vaihtotaajuus	4-5*	Sääd. Varoitukset
0-60	Päävalikon salasana	1-54	Voltage reduction in fieldweakening	4-50	Varoitus alhaisesta virrasta
0-61	Päävalikon käyttö ilman salasanaa	1-55	U/f-ominaiskäyrä - U	4-51	Varoitus suuresta virrasta
0-65	Pika-asetusvalik. s-sana	1-56	U/f-ominaiskäyrä - F	4-52	Varoitus alhaisesta nopeudesta
0-66	Pika-asetusvalik. käyttö ilman s-sanaa	1-59	Pyör. moott. kytk. testipulsien virta	4-53	Varoitus suuresta nopeudesta
0-67	Pääsy väylään salasanaalla	1-6*	Kuom. rippuv. as.	4-54	Varoitus pieni ohjearvo
0-68	Safety Parameters Password	1-60	Kuormit. kompens. pienellä nopeudella	4-55	Varoitus suuri ohjearvo
0-69	Password Protection of Safety Parameters	1-61	Kuorm. kompens. suurella nopeudella	4-56	Varoitus suuri ohjearvo
1-1*	Kuorma ja moottori	1-62	Jättämäkompensointi	4-57	Varoitus suuri ohjearvo
1-0*	Vleiset asetukset	1-63	Jättämäkompensoinnin aikavakio	4-58	Varoitus suuri ohjearvo
1-00	Konfiguraatioila	1-64	Resonanssivaimennus	4-59	Varoitus suuri ohjearvo
1-01	Moottorin ohjauksiperiaate	1-65	Resonanssivaimennuksen aikavakio	4-59	Motor Check At Start
1-02	Flux moott. tak.kytk.lähde	1-66	Min.virta pienellä nopeudella	4-6*	Ohitusnopeus
1-03	Momentin ominaiskäyrä	1-67	Kuormitusrytmi	4-61	Ohitusnopeus nopeudesta [RPM]
1-04	Ylikuormitustila	1-68	Minimi inertia	4-62	Ohitusnopeus nopeuteen [RPM]
1-05	Paikk. tilan konfig.	1-7*	Käynnistysääädöt	4-63	Ohitusnopeus taajuuteen [Hz]
1-06	Suunta myötäpäivään	1-70	PM -käynnistystila	5-0*	Digit. tulo/lähtö
				5-00	Digit. I/O-tila
				5-01	Liittimen 27 tila

5-02	Littimen 29 tila	6-7** Analog. tulo/lähtö	7-0* Nopeus PID-säätö	8-10 Ohjussanaprofiili	9-64 Device Identification
5-1* Digit. tulot	6-0* Analog. I/O-tila	7-00 Nopeus PID tak.kytk.lähde	7-00 Nopeus PID tak.kytk.lähde	8-13 Konfiguroitava tilasana STW	9-65 Profile Number
5-10 Liitin 18, digitaalitulo	6-01 "Elävä nolla" aikakatk.aika	7-01 Speed PID Droop	7-01 Speed PID Droop	8-14 Konfiguroitava ohjussana CTW	9-67 Control Word 1
5-11 Liitin 19, digitaalitulo	6-1* "Elävä nolla" aikakatk.toiminto	7-02 PID - nopeuden suhteellinen vahvistus	7-02 PID - nopeuden suhteellinen vahvistus	8-17 Configurable Alarm and Warningword	9-68 Status Word 1
5-12 Liitin 27, digitaalitulo	6-10 Analoginen tulo 1	7-03 PID - integrointiaika	7-03 PID - integrointiaika	8-19 Product Code	9-70 Edit Set-up
5-13 Liitin 29, digitaalitulo	6-10 Liitin 53 alljännite	7-04 PID - nopeuden derivaatio	7-04 PID - nopeuden derivaatio	8-3* FC-portin aset.	9-71 Profibus Save Data Values
5-14 Liitin 32, digitaalitulo	6-11 Liitin 53 ylijännite	7-05 Nopea PID deriv. Vahvist. raja-arvo	7-05 Nopea PID deriv. Vahvist. raja-arvo	8-30 Protokolla	9-72 ProfibusDriverReset
5-15 Liitin 33, digitaalitulo	6-12 Liitin 53 alivirta	7-06 PID - alipäästösuodatusaika	7-06 PID - alipäästösuodatusaika	8-31 Osoite	9-75 DO Identification
5-16 Liitin X30/2 digitaalitulo	6-13 Liitin 53 ylivirta	7-07 Nopeus PID tak.kytk. välityssuhde	7-07 Nopeus PID tak.kytk. välityssuhde	8-32 FC-portin baudinopeus	9-80 Defined Parameters (1)
5-17 Liitin X30/3 digitaalitulo	6-14 Liitin 53 pieni ohjearvo/takaisink. Arvo	7-08 Nopea PID eteenyöttöretkijä	7-08 Nopea PID eteenyöttöretkijä	8-33 Pariteetti / pysäytysbiitti	9-81 Defined Parameters (2)
5-18 Liitin X30/4 digitaalitulo	6-15 Liitin 53 suuri ohjearvo/takk. Arvo	7-09 Speed PID Error Correction w/ Ramp	7-09 Speed PID Error Correction w/ Ramp	8-34 Arvoitu jaksoaika	9-82 Defined Parameters (3)
5-19 Liitin 37 turvapäätös	6-16 Liitin 53 suodatinaikavakio	7-1* Momentti PI ohjauks	7-1* Momentti PI ohjauks	8-35 Vasteen minimiväive	9-83 Defined Parameters (4)
5-20 Liitin X46/1 digitaalitulo	6-2* Analoginen tulo 2	7-10 Torque PI Feedback Source	7-10 Torque PI Feedback Source	8-36 Vasteen maksimiväive	9-84 Defined Parameters (5)
5-21 Liitin X46/3 digitaalitulo	6-20 Liitin 54 alljännite	7-12 Momentti PI suhteellinen vahvistus	7-12 Momentti PI suhteellinen vahvistus	8-37 Omaisuusluokkien välinen maks.väive	9-85 Defined Parameters (6)
5-22 Liitin X46/5 digitaalitulo	6-21 Liitin 54 ylijännite	7-13 Momentti PI integrointiaika	7-13 Momentti PI integrointiaika	8-4* FC.MC protokaset.	9-90 Changed Parameters (1)
5-23 Liitin X46/7 digitaalitulo	6-22 Liitin 54 alivirta	7-16 Torque PI Lowpass Filter Time	7-16 Torque PI Lowpass Filter Time	8-40 Sähkeen valinta	9-91 Changed Parameters (2)
5-24 Liitin X46/9 digitaalitulo	6-23 Liitin 54 ylivirta	7-18 Torque PI Feed Forward Factor	7-18 Torque PI Feed Forward Factor	8-41 Parameters for Signals	9-92 Changed Parameters (3)
5-25 Liitin X46/11 digitaalitulo	6-24 Liitin 54 pieni ohjearvo/takaisink. Arvo	7-19 Current Controller Rise Time	7-19 Current Controller Rise Time	8-42 PCdn kirjoituskonfiguraatio	9-93 Changed Parameters (4)
5-26 Liitin X46/13 digitaalitulo	6-25 Liitin 54 suuri ohjearvo/takk. Arvo	7-2* Pros. ohj. tak.kytk.	7-2* Pros. ohj. tak.kytk.	8-43 BTM lukukonfiguraatio	9-94 Changed Parameters (5)
5-3* Digit. lähdöt	6-26 Liitin 54 suodatinaikavakio	7-20 Prosessi SP tak.kytk. 1 resurssi	7-20 Prosessi SP tak.kytk. 1 resurssi	8-45 BTM Transaction Command	9-99 Profibus Revision Counter
5-30 Liitin 27, digitaalinen lähtö	6-3* Analoginen tulo 3	7-22 Prosessi SP tak.kytk. 2 resurssi	7-22 Prosessi SP tak.kytk. 2 resurssi	8-46 BTM Transaction Status	10-** CAN-kenttäväylä
5-31 Liitin 29, digitaalinen lähtö	6-30 Liitin X30/11 alljännite	7-3* Prosessi PID-säätö	7-3* Prosessi PID-säätö	8-47 BTM Timeout	10-0* Yhteiset asetukset
5-32 Liitin X30/6 digit. lähtö (MCB 101)	6-31 Liitin X30/11 ylijännite	7-30 Prosessi PID normaali/käänteinen	7-30 Prosessi PID normaali/käänteinen	8-48 BTM Maximum Errors	10-00 CAN-protokolla
5-33 Liitin X30/7 digit. lähtö (MCB 101)	6-34 Liitin X30/11 pieni ohje-/takaisink. arvo	7-31 Prosessin PID antiwindup	7-31 Prosessin PID antiwindup	8-49 BTM Error Log	10-01 Siirtonop. valinta
5-4* Rele	6-35 Liit. X30/11 suuri ohje-/takk.arvo	7-32 Pros. PID käynn.nopeus	7-32 Pros. PID käynn.nopeus	8-5* Digit.väylä	10-02 MAC ID
5-40 Toimintorele	6-36 Liitin X30/11 suodatintimen aikavakio	7-33 Prosessi PID derivaatioaika	7-33 Prosessi PID derivaatioaika	8-50 Rullauksen valinta	10-05 Lähtöys virhelaskurin lukema
5-41 Rele, vetoaviive	6-4* Analoginen tulo 4	7-34 Prosessi PIDn suhteellinen vahvistus	7-34 Prosessi PIDn suhteellinen vahvistus	8-51 Pikapäytyyksen valinta	10-06 Vastaanotto virhelaskurin lukema
5-42 Rele, päästöviive	6-40 Liitin X30/12 alljännite	7-35 Prosessin PID integrointiaika	7-35 Prosessin PID integrointiaika	8-52 DC-jarrun valinta	10-07 Lukemaväylän käyttötaoistolaskuri
5-5* Pulsilähtö	6-41 Liitin X30/12 ylijännite	7-36 Pros. PID deriv. Vahvraja	7-36 Pros. PID deriv. Vahvraja	8-53 Aloita valinta	10-1* DeviceNet
5-50 Liitin 29, alhainen taajuus	6-44 Liitin X30/12 pieni ohje-/takaisink. arvo	7-38 Prosessin PID eteenyöttöretkijä	7-38 Prosessin PID eteenyöttöretkijä	8-54 Käänteinen valinta	10-10 Prosessidatityypin valinta
5-51 Liitin 29, suuri taajuus	6-45 Liit. X30/12 suuri ohje-/takk.arvo	7-39 Ohjearvon kaistanleveydellä	7-39 Ohjearvon kaistanleveydellä	8-55 Asetusten valinta	10-11 Prosessidatan konfig. kirjoitus
5-52 Liitin 29, pieni ohje-/takaisink. Arvo	6-46 Liitin X30/12 suodatintimen aikavakio	7-4* Adv. Process PID I	7-4* Adv. Process PID I	8-56 Esaset. ohjearvon valinta	10-12 Prosessidatan konfig. luku
5-53 Liitin 29, suuri ohje-/takaisink. Arvo	6-5* Analoginen lähtö 1	7-40 Prosessin PID I osan noll.	7-40 Prosessin PID I osan noll.	8-57 Profidrive OFF2 Select	10-13 Varoitustilaparametri
5-54 Puulsisuodatintimen aikavakio #29	6-50 Liitin 42, lähtö	7-41 Prosessin PID lähtö neg. puristin	7-41 Prosessin PID lähtö neg. puristin	8-58 Profidrive OFF3 Select	10-14 Verkon ohjearvo
5-55 Liitin 33, alhainen taajuus	6-51 Liitin 42, lähdön min. skaalaus	7-42 Prosessin PID lähtöas. puristin	7-42 Prosessin PID lähtöas. puristin	8-8* FC-portin diagnostiikka	10-15 Verkon ohjauks
5-56 Liitin 33, suuri taajuus	6-52 Liitin 42, lähdön maks. skaalaus	7-43 Prosessin PID vahvuskalaus min. ohj.	7-43 Prosessin PID vahvuskalaus min. ohj.	8-80 Väylän viestimäärä	10-2* COS-suodatimet
5-57 Liitin 33, pieni ohje-/takaisink. Arvo	6-53 Liitin 42, lähdön maks. skaalaus	7-44 Prosessin PID vahvuskalaus maks. ohj.	7-44 Prosessin PID vahvuskalaus maks. ohj.	8-81 Väylän virhemäärä	10-20 COS-suodatin 1
5-58 Liitin 33, suuri ohje-/takaisink. Arvo	6-54 Liitin 42, lähdön aikakatkaisun esiasetus	7-45 Prosessin PID eteenyöttöresurssi	7-45 Prosessin PID eteenyöttöresurssi	8-82 Orjan saap. viestit	10-21 COS-suodatin 2
5-59 Puulsisuodatintimen aikavakio #33	6-55 Liitin 42, lähtösuodatin	7-46 Prosessin PID eteens. norm./käänt. ohj.	7-46 Prosessin PID eteens. norm./käänt. ohj.	8-83 Orjan virhemäärä	10-22 COS-suodatin 3
5-6* Pulsilähtö	6-6* Analoginen lähtö 2	7-48 PCD Feed Forward	7-48 PCD Feed Forward	8-9* Väyläryöm.	10-23 COS-suodatin 4
5-60 Liitin 27, pulssilähtömuuttuja	6-60 Liitin X30/8 lähtö	7-49 Prosessin PID lähtö norm./käänt. ohjauks	7-49 Prosessin PID lähtö norm./käänt. ohjauks	10-3* Param. käyttöbiik.	10-30 Rynnäindeksi
5-62 Puulsilähdön maks.taaj. #27	6-61 Liitin X30/8 min.skaalaus	7-5* Adv. Process PID II	7-5* Adv. Process PID II	10-31 Tallenna data-arvot	10-32 Devicenetin tarkistus
5-63 Puulsilähtö #27 väylän valvonta	6-62 Liitin X30/8 maks.skaalaus	7-50 Prosessin PID Laajennettu PID	7-50 Prosessin PID Laajennettu PID	10-33 Tallenna aina	10-34 DeviceNetin tuotekoodi
5-65 Puulsilähdön maks.taaj. #29	6-63 Liitin X30/8, väylän valvonta	7-51 Prosessin PID eteens. vahvistus	7-51 Prosessin PID eteens. vahvistus	10-39 Devicenetin F:n parametrit	10-5* CANopen
5-66 Liitin X30/6 pulssilähtömuuttuja	6-64 Liitin X30/8, väylän valvonta	7-52 Prosessin PID eteens. rampin nousu	7-52 Prosessin PID eteens. rampin nousu	10-50 Prosessidatan konfig. kirjoitus	10-51 Prosessidatan konfig. luku
5-7* 24V pulssiant.tulo	6-7* Analog. lähtö 3	7-53 Prosessin PID ohj. suodatusaika	7-53 Prosessin PID ohj. suodatusaika	12-** Ethernet	12-0* IP-aset.
5-70 Liitin 32/33 pulsia per kierros	6-70 Liitin X45/1 lähtö	7-56 Pros. PID tak.kytk. suodatusaika	7-56 Pros. PID tak.kytk. suodatusaika	12-00 IP-osoitteen antaminen	12-01 IP-osoite
5-71 Liitin 32/33, pulssianturin suunta	6-71 Liitin X45/1 min. skaalaus	8-** Tiedons. ja aset.	8-** Tiedons. ja aset.	12-02 Aliverkon peite	12-03 Oletusohjelmakäytävä
5-80 AIF-kond. uudelleenkytk.väive	6-72 Liitin X45/1 maks. skaalaus	8-0* Ohjussasetukset	8-0* Ohjussasetukset	12-04 DHCP-palvelin	12-05 Vuokra päättävä
5-9* Väylä valvontu	6-73 Liitin X45/1, väylän valvonta	8-01 Ohjussanan lähde	8-01 Ohjussanan lähde	12-06 Nimipalvelimet	
5-90 Digitaalisen & Releväylän valvonta	6-74 Liitin X45/1, väylän valvonta	8-03 Ohjussanan aikakatk. aika	8-03 Ohjussanan aikakatk. aika		
5-93 Puulsilähtö #27 väylän valvonta	6-8* Analog. lähtö 4	8-04 Ohjussanan aikakatkaisutoiminto	8-04 Ohjussanan aikakatkaisutoiminto		
5-94 Puulsilähtö #27 aikakatkaisun esiasetus	6-80 Liitin X45/3 lähtö	8-05 Aikakatkaisun lopetustoiminto	8-05 Aikakatkaisun lopetustoiminto		
5-95 Puulsilähtö #29 väylän valvonta	6-81 Liitin X45/3 min. skaalaus	8-06 Nollaa ohjussanan aikakatkaisu	8-06 Nollaa ohjussanan aikakatkaisu		
5-96 Puulsilähtö #29 aikakatkaisun esiasetus	6-82 Liitin X45/3 maks. skaalaus	8-07 Diagnostiikkalukeminen	8-07 Diagnostiikkalukeminen		
5-97 Puulsilähtö #30/6 väylän valvonta	6-83 Liitin X45/3, väylän valvonta	8-08 Lukemien suodatus	8-08 Lukemien suodatus		
5-98 Puulsilähtö #30/6 aikak. esias.	7-** Säätimet	8-1* Ohjussanan aset.	8-1* Ohjussanan aset.		



12-07	Verkkoluheen nimi	12-95	Broadcast Storm -suodatin	14-37	Fieldweakening Speed	15-49	Ohjauksortin ohj.tunnus	16-34	Jäähdytysriivan lämpöt.
12-08	Isännän nimi	12-96	Portin konfiguraatio	14-4*	Energian optimointi	15-50	Tehokortin ohj.tunnus	16-35	Vaihtosuuntaajan terminen
12-09	Fyysisen osoite	12-97	QoS Priority	14-40	VF-raso	15-51	Taajuudenmuuttajan sarjanumero	16-36	Taaj.muut nimell.virta
12-1*	Ethernet-param.	12-98	Litännän laskurit	14-41	AEOn minimimagnetointi	15-53	Tehokortin sarjanumero	16-37	Taaj.muut maks.virta
12-10	Välip. tila	12-99	Medialaskurit	14-42	AEOn minimitaajuus	15-54	Config File Name	16-38	SL-ohjaimen tila
12-11	Välip. kesto	13-3*	Alykäs logiikka	14-43	Moott. cos-fi	15-59	CSIV-tiedostonimi	16-39	Ohj.kortin lämpöt.
12-12	Autom. neuvottelu	13-0*	SL-asetukset	14-5*	Moott. cos-fi	15-6*	Optio-tunnus	16-40	Lokimuisti käynnä
12-13	Välip. nop.	13-00	SL-ohjaimen tila	14-50	RFI-suod.	15-60	Optio asennettu	16-41	LCP:n pohjan tilarivi
12-14	Välip. kaksisuunt.	13-01	Aloita tapahtuma	14-51	DC-välipiirin kompensointi	15-61	Option ohj.versio	16-45	Motor Phase U Current
12-18	Supervisor MAC	13-02	Lopeta tapahtuma	14-52	Puhalt. ohj.	15-62	Option tilausno	16-46	Motor Phase V Current
12-19	Supervisor IP Addr.	13-03	Nollaa SLC	14-53	Puhallinlähtö	15-63	Option sarjanro	16-47	Motor Phase W Current
12-2*	Prosessidata	13-1*	Vertaimet	14-55	Lähtösuodatin	15-70	Optio paikka A	16-48	Speed Ref. After Ramp [RPM]
12-20	Ohjauksmalli	13-10	Vertaimen kohde	14-56	Kapasitiivinen lähtösuodatin	15-71	Paikan A option ohjelm.versio	16-49	Virtavian lähde
12-21	Prosessidatan konfig. kirjoitus	13-11	Vert. funkt.merkki (vert. laskut.)	14-57	Induktanssilähtösuodatin	15-72	Optio paikka B	16-5*	Ohj. & takaisink.
12-22	Prosessidatan konfig. luku	13-12	Vertaimen arvo	14-59	Todellinen vaihtos.yks. määrä	15-73	Paikan A option ohjelm.versio	16-50	Ulkoinen ohjearvo
12-23	Process Data Config Write Size	13-1*	RS Flip Flops	14-7*	Yhteensopivuu	15-74	Optio paikka C0	16-51	Pulsisohjearvo
12-24	Process Data Config Read Size	13-15	RS-FF Operand S	14-72	VLT:n hälytyssana	15-75	Paikan C0 option ohjelm.versio	16-52	Tak.kytk.[yks]
12-27	Primääri masteri	13-16	RS-FF Operand R	14-73	VLT:n varoitussana	15-76	Optio paikka C1	16-53	Dig. potent.metrin ohjearvo
12-28	Tallenna data-arvot	13-2*	Ajastimet	14-74	VLT:n ulk. tilasana	15-77	Paikan C1 option ohjelm.versio	16-57	Feedback [RPM]
12-29	Tallenna aina	13-20	SL-ohjaimen ajastin	14-8*	Optiot	15-8*	Käyttötiedot II	16-6*	Tulot & lähdöt
12-3*	EtherNet/IP	13-4*	Log.säännöt	14-80	Optiona ulkoinen 24 V DC	15-80	Puhaltimen käyntitunnit	16-60	Digitaalinen tulo
12-30	Varoituserä	13-40	Logiikkasääntö Boolean 1	14-88	Option Data Storage	15-81	Puhaltimen esiasetetut käyntitunnit	16-61	Litiin 53 kytkentäasetus
12-31	Verkon ohjearvo	13-41	Logiikkasääntö käyttäjä 1	14-89	Option Detection	15-89	Configuraton Change Counter	16-62	Analoginen tulo 53
12-32	Verkon ohjaus	13-42	Logiikkasääntö Boolean 2	14-9*	Vika-aset.	15-9*	Parametritiedot	16-63	Litiin 54 kytkentäasetus
12-33	CIP-tarkistus	13-43	Logiikkasääntö käyttäjä 2	14-90	Vikataso	15-92	Määritellyt parametrit	16-64	Analoginen tulo 54
12-34	CIP-tuotekoodi	13-44	Logiikkasääntö Boolean 3	15-5*	Taajamuut. tiedot	15-93	Muutetut parametrit	16-65	Analoginen lähtö 42 [mA]
12-35	EDS-parametri	13-5*	Ilmaisee	15-0*	Käyttötieto	15-98	Taaj.muut. tunnust.	16-66	Digitaalinen lähtö [bin]
12-37	COS-estoajastin	13-51	SL-ohjaimen tapahtuma	15-00	Käyttötunnit	15-99	Parametri metadata	16-67	Taajuus tulo #29 [Hz]
12-38	COS-suodatin	13-52	SL-ohjaimen toiminto	15-01	Käyntitunnit	16-6*	Datalukemat	16-68	Taajuus tulo #33 [Hz]
12-4*	Modbus TCP	14-3*	Erikoistoiminnot	15-02	Kilowattituntilaskuri	16-0*	Yleinen tila	16-69	Pulsilähtö #27 [Hz]
12-40	Statusparametri	14-0*	Vaihtos. kytk.	15-03	Käynnistyksiä	16-00	Ohjauksana	16-70	Pulsilähtö [bin]
12-41	Orjan viestien määrä	14-00	Kytkentätapa	15-04	Yliämpötilat	16-01	Ohjearvo [yks]	16-71	Reliähti [bin]
12-42	Orjan poikkeusviestien määrä	14-01	Kytkentätaajuus	15-05	Ylijännitteet	16-02	Ohjearvo %	16-72	Laskuri A
12-5*	EtherCAT	14-03	Vimmodulaatio	15-06	Nollaa kilowattituntilaskuri	16-03	tilasana	16-73	Laskuri B
12-50	Configured Station Alias	14-04	PWM satumainen	15-07	Nollaa käyntituntilaskuri	16-05	Pääarvo, todellinen [%]	16-74	Täsm. pysäytyslaskuri
12-51	Configured Station Address	14-06	Dead Time Compensation	15-1*	Datalokin asetukset	16-06	Actual Position	16-75	Analog. tulo X30/11
12-59	EtherCAT Status	14-1*	Mains Failure	15-10	Lokilähde	16-09	Oma lukema	16-76	Analog. tulo X30/12
12-60	Node ID	14-10	Verkkoviika	15-11	Lokiväli	16-1*	Moottorin tila	16-77	Analoginen lähtö X30/8 [mA]
12-62	SDO Timeout	14-11	Verkköjännite verkkovian sattuessa	15-12	Laukaisutapaht.	16-10	Teho [kW]	16-78	Analoginen lähtö X45/1 [mA]
12-63	Basic Ethernet Timeout	14-12	Toiminto kun verkko epätasap.	15-13	Lokitila	16-11	Teho [hv]	16-79	Analoginen lähtö X45/3 [mA]
12-66	Threshold	14-14	Kin. Back-up Time-out	15-14	Otoksia, ennen liipaisua	16-12	Moottorin jännite	16-8*	Kentäv. & FC-port
12-68	Cumulative Counters	14-15	Kin. Back-up Trip Recovery Level	15-2*	Historialoki	16-13	Taajuus	16-80	Kentäv. CTW 1
12-68	Threshold Counters	14-16	Kin. Back-up Gain	15-20	Historialoki: Tapahtuma	16-14	Moottorin virta	16-82	Kentäv. REF 1
12-69	Ethernet PowerLink Status	14-2*	Lauk. nollaus	15-21	Historialoki: Arvo	16-15	Taajuus [%]	16-84	Tiedons. option tilasana
12-8*	Muut Ethernet-palv	14-20	Nollaus tila	15-22	Historialoki: Aika	16-16	Momentti [Nm]	16-85	FC-portti CTW 1
12-80	FTP-palvelin	14-21	Autom. uud.käynn.aika	15-3*	Vikaloki	16-17	Nopeus [RPM]	16-86	FC-portti REF 1
12-81	FTP-palvelin	14-22	Toimintatila	15-30	Vikaloki: virhekoodi	16-18	Moottorin terminen	16-87	Bus Readout Alarm/Warning
12-82	SMTP-huolto	14-23	Tyypikkoodin aset	15-31	Vikaloki: arvo	16-19	KTY-anturin lämpötila	16-89	Configurable Alarm/Warning Word
12-83	SNMP Agent	14-24	Laukaisun viive virtarajalla	15-32	Vikaloki: Aika	16-20	Moott. kulma	16-9*	Diagnoosilukemat
12-84	SNMP Agent	14-25	Laukaisun viive momenttirajalla	15-4*	Taaj.muut. tunnust.	16-21	Torque [%] High Res.	16-90	Hälytyssana
12-84	Address Conflict Detection	14-26	Lauk.viive vaihtos. vian esiintyessä	15-40	FC-tyyppi	16-22	Momentti [%]	16-91	Hälytyssana 2
12-85	ACD Last Conflict	14-28	Tuotantoasetukset	15-41	Teho-osa	16-23	Motor Shaft Power [kW]	16-92	Varoitussana 2
12-89	Läpin. pistokekanavan portti	14-29	Huotokoodi	15-42	Jännite	16-24	Calibrated Stator Resistance	16-93	Varoitussana 2
12-9*	Ethernet-lisäpalvelut	14-3*	Virtarajasäädin	15-43	Ohjelmistoversio	16-25	Momentti [Nm] suuri	16-94	Ulk. tilasana
12-90	Kaapeliidiagnostiikka	14-30	Virtarajan valv., suhteellinen vahv	15-44	Tilatun tyyppikkoodin merkkipilono	16-3*	Taaj.muut. tila	17-1*	Ink. Enc.-liitäntä
12-91	Automaattinen Cross Over	14-31	Virtaraj. valv., integra.aika	15-45	Tod. tyyppikkoodin merkkipilono	16-30	DC-välipiirin jännite	17-10	Signaalityyppi
12-92	IGMP Snooping	14-32	Virtaraj. valv., suodatusaika	15-46	Taajuudenmuuttajan tilausno	16-31	System Temp.	17-11	Resoluutio (PPF)
12-93	Kaapelivirhe, pituus	14-35	Sakkasuojaus	15-47	Tehokortin tilausno	16-32	Jarruenergia /s		
12-94	Broadcast Storm -suojaus	14-36	Field-weakening Function	15-48	LCP Id no	16-33	Jarruenergia /2 min		

17-2* abs. Enc.-liitäntä	30-01 Aaltois. taajuusmuutos [Hz]	32-32 Absoluuttinen protokolla	33-17 Isäntä-merkin väli	33-9* MCO-portin aset.
17-20 Protokollan valinta	30-02 Aaltois. taajuusmuutos [%]	32-33 Absoluuttinen resoluutio	33-18 Orja-merkin väli	33-90 X62 MCO CAN node ID
17-21 Resoluutio (paikkannuksia/kierros)	30-03 Aaltoilun taaj./muutos skaalausresurssi	32-35 Absol. pulsiant. datan pituus	33-19 Isäntä-merkin tyyppi	33-91 X62 MCO CAN baud rate
17-22 Multiturn Revolutions	30-04 Aaltois. hyppytaajuus [Hz]	32-36 Absol. pulsiant. kellotaaj.	33-20 Orja-merkin tyyppi	33-94 X60 MCO RS485 serial termination
17-24 SSI datataajuus	30-05 Aaltois. hyppytaajuus [%]	32-37 Abs. pulsiant. kellon kehitys	33-21 Isäntä-merkin toleranssi-ikkuna	33-95 X60 MCO RS485 serial baud rate
17-25 Kellotaajuus	30-06 Aaltois. hyppytaaj.	32-38 Absol. pulsiant. kaapelin pituus	33-22 Orja-merkin toleranssi-ikkuna	
17-26 SSI datamuoto	30-07 Aaltois. jaksoaika	32-39 Pulsianturin monitorointi	33-23 Merkkisynek. käynnistysoirinta	34-4** MCO-datalukemat
17-34 HiPERFACE siirtonopeus	30-08 Aaltois. nousu/laskukaika	32-40 Pulsianturin päätäite	33-24 Vian merkkinumero	34-0** PCD-kiirtoispar.
17-5* Resolventiliitäntä	30-09 Aaltois. satunnaistoiminto	32-43 Enc.1 Control	33-25 Valmis-merkin numero	34-01 PCD 1 Kirjoita MCO:lle
17-50 Napaluku	30-10 Aaltois. suhd.	32-44 Enc.1 node ID	33-26 Nopeusuodatin	34-02 PCD 2 Kirjoita MCO:lle
17-51 Syöttöjännite	30-11 Aaltois. satunnaissuhd. maks.	32-45 Enc.1 CAN guard	33-27 Offset-suodatusaika	34-03 PCD 3 Kirjoita MCO:lle
17-52 Syöttötaajuus	30-12 Aaltois. satunnaissuhd. min.	32-5* Takkyrk. lähde	33-28 Merkkisuodatt. konfiguraatio	34-04 PCD 4 Kirjoita MCO:lle
17-53 Muutosuuhde	30-19 Aaltoilun taaj./muutos skaalattu	32-50 Lähde orja	33-29 Merkkisuodattimen suod.aika	34-05 PCD 5 Kirjoita MCO:lle
17-56 Encoder Sim. Resolution	30-2* Edist. käynn. säätö	32-51 MCO 302 Viim. tahto	33-30 Maksimimerkin korjaus	34-06 PCD 6 Kirjoita MCO:lle
17-59 Resolventiliitäntä	30-20 High Starting Torque Time [s]	32-52 Source Master	33-31 Synkronointityyppi	34-07 PCD 7 Kirjoita MCO:lle
17-6* Valvonta ja sov.	30-21 High Starting Torque Current [%]	32-6* PID-säädin	33-32 Feed Forward Velocity Adaptation	34-08 PCD 8 Kirjoita MCO:lle
17-60 Takaisinkytkemän suunta	30-22 Locked Rotor Protection	32-60 Suhteellinen kerroin	33-33 Velocity Filter Window	34-09 PCD 9 Kirjoita MCO:lle
17-61 Takaisinkytkemän signaalin valvonta	30-23 Locked Rotor Detection Time [s]	32-61 Johdannaiskerroin	33-34 Slave Marker filter time	34-10 PCD 10 Kirjoita MCO:lle
17-7* Position Scaling	30-24 Locked Rotor Detection Speed Error [%]	32-62 Kokonaiskerroin	34-2* PCD-lukupar.	
17-70 Position Unit		32-63 Kokonaisumman raja-arvo	34-21 PCD 1 Lue MCO:ita	
17-71 Position Unit Scale		32-64 PID-kaistanleveys	34-22 PCD 2 Lue MCO:ita	
17-72 Position Unit Numerator		32-65 Nopeuden syöttö eteenpäin	34-23 PCD 3 Lue MCO:ita	
17-73 Position Unit Denominator		32-66 Kiihtyvyyden syöttö eteenpäin	34-24 PCD 4 Lue MCO:ita	
17-74 Position Offset		32-67 Suurin Siedettävä kohdistusvirhe	34-25 PCD 5 Lue MCO:ita	
18-8** Datalukemat 2	30-50 Vastaavaus (I)	32-68 Orjan kääntömen käytäytyminen	34-26 PCD 6 Lue MCO:ita	
18-27 Safe Opt. Est. Speed	30-80 dr-akselin induktanssi (Ld)	32-69 PID-ohjauksen näyteaika	34-27 PCD 7 Lue MCO:ita	
18-28 Safe Opt. Meas. Speed	30-81 Jarruvastus (ohm)	32-70 Profiiliuojon skannausaika	34-28 PCD 8 Lue MCO:ita	
18-29 Safe Opt. Speed Error	30-83 PID - nopeuden suhteellinen vahvistus	32-71 Ohjauksikunnan koko (aktivointi)	34-29 PCD 9 Lue MCO:ita	
18-3* Analog Readouts	30-84 Prosessi PIDn suhteellinen vahvistus	32-72 Ohj.ikk. koko (pois. käyt.)	34-30 PCD 10 Lue MCO:ita	
18-36 Analogitulo X48/2 [mA]	31-8** Ohitusoptio	32-74 Position error filter time	34-4** Tulot & lähdet	
18-37 Lämpötila X48/4	31-00 Bypass Mode	32-8* Nopeus & kiihtyvys	34-40 Digit. tulot	
18-38 Lämpötila X48/7	31-01 Bypass Start Time Delay	32-80 Maksiminopeus (pulsianturi)	34-41 Digit. lähdet	
18-39 Lämpötila X48/10	31-02 Bypass Trip Time Delay	32-81 Lyhyin ramppi	34-5* Prosessidata	
18-4* PGIO Data Readouts	31-03 Test Mode Activation	32-82 Ramppityyppi	34-50 Todellinen sijainti	
18-43 Analog Out X49/7	31-10 Bypass Status Word	32-83 Nopeuden resoluutio	34-51 Määrätty sijainti	
18-44 Analog Out X49/9	31-11 Bypass Running Hours	32-84 Oletusnopeus	34-52 Todellinen isäntä-sijainti	
18-45 Analog Out X49/11	31-19 Remote Bypass Activation	32-85 Oletuskiihtyvyyt	34-53 Orjan indeksisijainti	
18-5* Active Alarms/Warnings	32-8** MCO-penaset.	32-86 Acc. up for limited jerk	34-54 Isännän indeksisijainti	
18-55 Active Alarm Numbers	32-0* Pulsianturi 2	32-87 Acc. down for limited jerk	34-55 Käyrän sijainti	
18-56 Active Warning Numbers	32-00 Marginaalinen signaalityyppi	32-88 Dec. up for limited jerk	34-56 Seurantavirhe	
18-6* Inputs & Outputs 2	32-01 Marginaalinen resoluutio	32-89 Dec. down for limited jerk	34-57 Synkronointivirhe	
18-60 Digital Input 2	32-02 Absoluuttinen protokolla	32-9* Kehitys	34-58 Todellinen nopeus	
18-7* Rectifier Status	32-03 Absoluuttinen resoluutio	32-90 Virh.poistolähde	34-59 Todellinen isäntä-nopeus	
18-70 Mains Voltage	32-04 Absolute Encoder Baudrate X55	33-8** MCO:n kään. aset.	34-60 Synkronointitila	
18-71 Mains Frequency	32-05 Absol. pulsianturin datan pituus	33-0* Paluuliike	34-61 Akselin tila	
18-72 Mains Imbalance	32-06 Abs. pulsiant. kellotaaj.	33-00 Pakotettu KOTI	34-62 Ohjelman tila	
18-75 Rectifier DC Volt.	32-07 Abs. pulsiant. kellon kehitys	33-01 Nollapisteen tasaus Koti-kohdasta	34-64 MCO 302 Tila	
18-9* PID-lukemat	32-08 Absol. pulsiant. kaapelin pituus	33-02 Hidas siirtyminen koti-liikkeeseen	34-65 MCO 302 Ohjaus	
18-90 Proessin PID virhe	32-09 Pulsianturin valvonta	33-03 Koti-liikkeen nopeus	34-66 SPI Error Counter	
18-91 Proessin PID lähtö	32-10 Pyörmissuunta	33-04 Käytös koti-liikkeen aikana	34-7* Diagnostiikkalukemat	
18-92 Proessin PID pingot. lähtö	32-11 Käyttäjän laitteen nimitäjä	33-1* Synkronointi	34-70 MCO-hälytyssana 1	
18-93 Proessin PID vahv. skaalattu lähtö	32-12 Käyttäjän laitteen osoittaja	33-10 Isäman synkronointitekijä (M: S)	34-71 MCO-hälytyssana 2	
22-2** Sovellustoiminnot	32-13 Enc.2 Control	33-11 Orjan synkronointitekijä (M: S)	35-8** Anturitulo-optio	
22-00 Muut	32-14 Enc.2 node ID	33-12 Sijaintipolk. synkr. varten	35-00 Lämpötilan käyttö.	
22-00 Ulkoisen lukituksen viive	32-15 Enc.2 CAN guard	33-13 Sijainnin synkr. tarkkuusikkuna	35-01 Liitin X48/4 tulotyyppi	
30-8** Erityisominaisuudet	32-3* Pulsianturi 1	33-14 Suhteellinen orjan nopeusraja	35-02 Term. X48/7 Temperature Unit	
30-0* Nokka	32-30 Marginaalinen signaalityyppi	33-15 Isäntä-merkin numero	35-03 Liitin X48/7 tulotyyppi	
30-00 Aaltois.tila	32-31 Marginaalinen resoluutio	33-16 Orja-merkin numero	35-04 Term. X48/10 Temperature Unit	
			35-05 Liitin X48/10 tulotyyppi	

35-06	Lämpötila-anturin häilystysaika	42-22	Discrepancy Time	43-25	FPC Fan F Speed
35-1*	Lämpötulo X48/4	42-23	Stable Signal Time	600-*	PROFIsafe
35-14	Term. X48/4 Filter Time Constant	42-24	Restart Behaviour	600-22	PROFIdrive/safe Tel. Selected
35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor	42-3*	General	600-44	Fault Message Counter
35-16	Term. X48/4 Low Temp. Limit	42-30	External Failure Reaction	600-47	Fault Number
35-17	Term. X48/4 High Temp. Limit	42-31	Reset Source	600-52	Fault Situation Counter
35-2*	Lämpötulo X48/7	42-33	Parameter Set Name	601-*	PROFIdrive 2
35-24	Term. X48/7 Filter Time Constant	42-35	S-CRC Value	601-22	PROFIdrive Safety Channel Tel. No.
35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor	42-36	Level 1 Password		
35-26	Term. X48/7 Low Temp. Limit	42-4*	SSI		
35-27	Term. X48/7 High Temp. Limit	42-40	Type		
35-3*	Lämpötulo X48/10	42-41	Ramp Profile		
35-34	Term. X48/10 Filter Time Constant	42-42	Delay Time		
35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor	42-43	Delta T		
35-36	Term. X48/10 Low Temp. Limit	42-44	Deceleration Rate		
35-37	Term. X48/10 High Temp. Limit	42-45	Delta V		
35-4*	Analogiatulo X48/2	42-46	Zero Speed		
35-42	Term. X48/2 Low Current	42-47	Ramp Time		
35-43	Term. X48/2 High Current	42-48	S-ramp Ratio at Decel. Start		
35-44	Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value	42-49	S-ramp Ratio at Decel. End		
35-45	Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value	42-5*	SLS		
35-46	Term. X48/2 Filter Time Constant	42-50	Cut Off Speed		
36-*	Programmable I/O Option	42-51	Speed Limit		
36-0*	I/O Mode	42-52	Fail Safe Reaction		
36-03	Terminal X49/7 Mode	42-53	Start Ramp		
36-04	Terminal X49/9 Mode	42-54	Ramp Down Time		
36-05	Terminal X49/11 Mode	42-6*	Safe Fieldbus		
36-4*	Output X49/7	42-60	Telegram Selection		
36-40	Terminal X49/7 Analogue Output	42-61	Destination Address		
36-42	Terminal X49/7 Min. Scale	42-8*	Status		
36-43	Terminal X49/7 Max. Scale	42-80	Safe Option Status		
36-44	Terminal X49/7 Bus Control	42-81	Safe Option Status 2		
36-45	Terminal X49/7 Timeout Preset	42-82	Safe Control Word		
36-5*	Output X49/9	42-83	Safe Status Word		
36-50	Terminal X49/9 Analogue Output	42-85	Active Safe Func.		
36-52	Terminal X49/9 Min. Scale	42-86	Safe Option Info		
36-53	Terminal X49/9 Max. Scale	42-87	Time Until Manual Test		
36-54	Terminal X49/9 Bus Control	42-88	Supported Customization File Version		
36-55	Terminal X49/9 Timeout Preset	42-89	Customization File Version		
36-6*	Output X49/11	42-9*	Special		
36-60	Terminal X49/11 Analogue Output	42-90	Restart Safe Option		
36-62	Terminal X49/11 Min. Scale	43-*	Unit Readouts		
36-63	Terminal X49/11 Max. Scale	43-0*	Component Status		
36-64	Terminal X49/11 Bus Control	43-00	Component Temp.		
36-65	Terminal X49/11 Timeout Preset	43-01	Auxiliary Temp.		
42-*	Safety Functions	43-02	Component SW ID		
42-1*	Speed Monitoring	43-1*	Power Card Status		
42-10	Measured Speed Source	43-10	HS Temp. ph.U		
42-11	Encoder Resolution	43-11	HS Temp. ph.V		
42-12	Encoder Direction	43-12	HS Temp. ph.W		
42-13	Gear Ratio	43-13	PC Fan A Speed		
42-14	Feedback Type	43-14	PC Fan B Speed		
42-15	Feedback Filter	43-15	PC Fan C Speed		
42-17	Tolerance Error	43-2*	Fan Power Card Status		
42-18	Zero Speed Timer	43-20	FPC Fan A Speed		
42-19	Zero Speed Limit	43-21	FPC Fan B Speed		
42-2*	Safe Input	43-22	FPC Fan C Speed		
42-20	Safe Function	43-23	FPC Fan D Speed		
42-21	Type	43-24	FPC Fan E Speed		

Hakemisto

A

A53/A54-katkaisimet.....	9
ADN-vaatimustenmukaisuus.....	3
Ajoittainen lataus.....	12
Aloituserokset.....	46
AMA	
AMA.....	68
katso myös <i>Automaattinen moottorin sovitus</i>	
Analogiatulo/lähtö	
Kuvaukset ja oletuserokset.....	41
Liitinten paikat.....	9
Anturi.....	41
Apukoskettimet.....	43
Asennus	
Alustus.....	52
EMC-yhteensopiva.....	22, 28
Käynnistys.....	52
Kuormituksenjako-/regenerointiliittimet.....	19
Mekaaninen.....	15
Pätevä henkilöstö.....	4
Pika-asetukset.....	50
Sähkö.....	20
Tarkistuslista.....	45
Tarvittavat työkalut.....	12
Vaatimukset.....	14
Asennuskokoonpanot.....	14
Asetukset.....	10
Auto on.....	11, 59
Automaattinen energian optimointi.....	50
Automaattinen moottorin sovitus	
Määrittäminen.....	50
Varoitus.....	68
Avoin piiri	
Nopeuden tarkkuus.....	82
Nopeudenohjauksen johdotus.....	54
Ohjelmointiesimerkki.....	48

D

Digitaalitulo/lähtö	
Kuvaukset ja oletuserokset.....	41
Liitinten paikat.....	9

E

Elektroninen lämpörelä (ETR).....	20
EMC.....	20, 21, 22
Energiatehokkuusluokka.....	79

F

FPC.....	7
katso myös <i>Puhaltimen tehokortti</i>	

H

Häiriöt	
EMC.....	21
Radio.....	6
Häilytykset	
Loki.....	10
Varoitus-.....	10
Hand on.....	11, 59
Hävittämisohje.....	3
Hidastusaika.....	73
Huolto.....	58
Hyväksynnät ja sertifiointit.....	3

I

Ilmavirtaus.....	13, 14, 100
------------------	-------------

J

Jäähdytys	
Pölyvaroitus.....	13
Tarkistuslista.....	45
Vaatimukset.....	14
Jäähdytysriipa	
E1h käyttöpaneelin mitat.....	86
E2h käyttöpaneelin mitat.....	90
E3h käyttöpaneelin mitat.....	94
E4h käyttöpaneelin mitat.....	98
Käyttöpaneelin nimellismomentti.....	101
Puhdistaminen.....	13, 58
Vaadittava ilmavirtaus.....	14
Varoitus.....	65, 67, 68, 70
Jalusta.....	15
Jännite	
Epätasapaino.....	62
Tulo.....	43
Jarru	
Liitinten sijainti.....	7
Liittimien nimellismomentti.....	101
Tilasanoma.....	59
Jarruvastus	
Johdotus.....	43
Kytkenäkaavio.....	23
Liitinten paikat.....	9
Varoitus.....	65
Johdonsuojakatkaisimet.....	45, 83
Johdotuskokoonpanot	
Avoin piiri.....	54
Käynnistys/pysäytys.....	55
Regenerointi.....	57
Termistori.....	57
Ulkoisen häilytyksen resetointi.....	57

K

Kaapelit

Asennusta koskeva varoitus.....	20
Aukkojen tekeminen.....	16, 17
Kaapelin pituus ja poikkileikkaus.....	79
Moottori.....	24
Suojattu.....	20
Tekniset tiedot.....	79
Verkkovirta.....	26
Vetäminen.....	40, 45

Kaasut.....	13
-------------	----

Katkaisin.....	7, 43, 46, 82
----------------	---------------

Käynnistys/pysäytys.....	55
--------------------------	----

Kenttäväylä.....	40
------------------	----

Kierrättäminen.....	3
---------------------	---

Kiihdytysaika.....	72
--------------------	----

Kondensaatio.....	13
-------------------	----

Kondensaattorin säilytys.....	12
-------------------------------	----

Korkeusmitat.....	6
-------------------	---

Kosteus.....	13
--------------	----

Kuittaus.....	69
---------------	----

Kunnossapito.....	13, 58
-------------------	--------

Kuormituksenjako

Kytkenäkaavio.....	23
Liitinten sijainti.....	8
Liittimet.....	8
Liittimien nimellismomentti.....	101
Varoitus.....	4

Kytkimet

A53/A54.....	43
Jarruvastuksen lämpötila.....	43
Katkaisin.....	46, 82
Väylän päättäminen.....	42

L

Lämmitin

Johdotus.....	43
Käyttö.....	13
Kytkenäkaavio.....	23
Sijainti.....	7, 8

Lämpösuojaus.....	3
-------------------	---

Lämpötila.....	13
----------------	----

Läpivientilevy

Kuvaus.....	15
Mitat, E1h.....	87
Mitat, E2h.....	91
Mitat, E3h.....	95
Mitat, E4h.....	99
Nimellismomentti.....	101

LCP

Merkkivalot.....	11
Näyttö.....	10
Sijainti.....	7, 8
Valikko.....	47
Vianmääritys.....	71

Leveysmitat.....	6
------------------	---

Liittimet

Analogiatulo/lähtö.....	41
Digitaalitulo/lähtö.....	41
Liitin 37.....	41, 42
Liittimien mitat, E1h (näkyvä edestä ja sivulta).....	30
Liittimien mitat, E2h (näkyvä edestä ja sivulta).....	32
Liittimien mitat, E3h (näkyvä edestä ja sivulta).....	34
Liittimien mitat, E4h (näkyvä edestä ja sivulta).....	37
Releet.....	41
Säädinten paikat.....	9, 40
Sarjaliikenne.....	41

Lisälaite.....	42, 46
----------------	--------

Luettelo

Hälytys-.....	62
Varoitus-.....	10, 62

Lyhenteet.....	102
----------------	-----

M

Maadoitus

Erotettu verkkovirta.....	26
Kelluva delta.....	26
Kytkeminen.....	28
Liittimet.....	7, 8
Liittimien nimellismomentti.....	101
Maadoitettu delta.....	26
Tarkistuslista.....	45
Varoitus.....	67

Määritelmät

Tilaviestit.....	59
Varoitukset ja hälytykset.....	61

Main menu.....	47
----------------	----

MCT 10.....	50
-------------	----

MCT 10 -asetusohjelmisto.....	50
-------------------------------	----

Merkkivalot.....	62
------------------	----

Mitat.....	6
------------	---

Momentti

Kiinnittimen nimellisarvo.....	101
Ominaisuudet.....	78
Raja.....	63, 72

Moottori		Puhaltimen tehokortti	
Asetukset.....	47	Sijainti.....	7, 8
Data.....	72	Varoitus.....	70
Kaapelit.....	20, 24	Puhaltimet	
Kytkeminen.....	24	Huolto.....	13
KytKentäkaavio.....	23	Sijainti.....	8
Lähdön tekniset tiedot.....	78	Vaadittava ilmavirtaus.....	14
Liittimet.....	7	Varoitus.....	64, 70
Liittimien nimellismomentti.....	101	Pulssianturi.....	51
Pyöriminen.....	51	Purkaus aika.....	4
Suojauksen luokka.....	13	Pursketransientti.....	28
Termistori.....	57	Putkijäähdytys.....	14
Varoitus.....	63, 65		
Vianmääritys.....	71, 72		
Ylikuumeneminen.....	63		
		R	
N		Räjähdyksivaarallinen tila.....	13
Navigointipainikkeet.....	10, 48	Regenerointi	
Nimellisoikosulkuvirta (SCCR).....	82	Johdotuskokoonpano.....	57
Nostaminen.....	12, 14	Liitinten sijainti.....	7
Nukahdustila.....	61	Liittimet.....	8
		Liittimien nimellismomentti.....	101
O		Releet	
Ohjaushylly.....	7, 8, 9	Lähdön tekniset tiedot.....	81
Ohjauskaapelit.....	40, 42, 45	Sijainti.....	9, 41
Ohjauskortti		Reset.....	11, 61
RS485.....	81	RFI.....	7, 8, 26, 95, 99
Sijainti.....	9	RS485.....	23, 41, 42
Tekniset tiedot.....	82		
Varoitus.....	68	S	
Ohjausliittimien kytkeminen.....	42	Safe Torque Off	
Ohjausten tulo/lähtö		Johdotus.....	43
Kuvaukset ja oletusasetukset.....	40	Käyttöopas.....	3
Tekniset tiedot.....	79	KytKentäkaavio.....	23
Ohje		Liitinten paikat.....	41
Version numero.....	3	Varoitus.....	69
Ohjelmiston versionumero.....	3	Sähkö tiedot, 380–500 V.....	75, 76
Ohjelmointi.....	10, 47	Sähkö tiedot, 525–690 V.....	77
Ohjelmointi opas.....	3	Sanasto.....	102
Oikosulku.....	64	Sarjaliikenne	
Oven/paneelin suojus		Kuvaukset ja oletusasetukset.....	41
Nimellismomentti.....	101	Sijainti.....	9
		Suojuksen nimellismomentti.....	101
P		Siansaparot.....	20
Paikalliset asetukset.....	52, 103	Sisäinen vika.....	67
Paino.....	6	Sisänäkymät.....	7
Parametrit.....	47, 52, 103	STO.....	3
Pätevä henkilöstö.....	4	katso myös <i>Safe Torque Off, vahinkokäynnistyksen esto</i>	
Pika-asetusvalikko.....	10, 47	Sulakkeet	
Potentiaal in tasaus.....	28	Ennen käynnistystä tehtävät tarkistukset.....	45
Potentiometri.....	41	Sijainti.....	7, 8
		Tekniset tiedot.....	82
		Vianmääritys.....	72
		Ylivirtasuojaus.....	20
		Suodatin.....	13

Suojaus		UL-sertifiointi.....	3
Kaapelit.....	40	USB	
Kierretyt päät.....	20	Portin sijainti.....	9
RFI.....	7, 8	Tekniset tiedot.....	82
RFI-pääte.....	95, 99		
Verkkovirta.....	5		
Suunnitteluopas.....	3, 14, 79	V	
Suurjännite.....	4, 46	Vaihehäviö.....	62
Syöttö (L1, L2, L3).....	78	Valikko	
Syöttöjännite.....	46, 80	Kuvaukset.....	47
Syvyysmitat.....	6	Näppäimet.....	10
		Varastointi.....	12
T		Väylän päättämisen katkaisin.....	9, 42
Taajuusmuuttaja		Verkkovirta	
Alustus.....	52	Kaapelit.....	26
Ilmavälivaatimukset.....	14	Kytkeminen.....	26
Määritelmä.....	6	Liittimet.....	7, 8
Mitat.....	6	Liittimien nimellismomentti.....	101
Status.....	59	Tekniset tiedot.....	78
Tahaton käynnistys.....	4	Varoitus.....	66
Takaseinän jäähdytys.....	14, 100	Verkkovirtasuojaus.....	5
Taltauspaneeli.....	85	Verkon vaihtovirta.....	26
Tarra.....	12	katso myös <i>Verkkovirta</i>	
Tehoalue.....	6, 12	Vianmääritys	
Tehokortti		LCP.....	71
Sijainti.....	9	Moottori.....	71, 72
Varoitus.....	69	Sulakkeet.....	72
Tehtaan oletusasetukset.....	52	Varoitukset ja hälytykset.....	62
Termistori		Verkkovirta.....	72
Johdotuskokoonpanot.....	57	Vikaloki.....	10
Kaapelin vetäminen.....	40	Virta	
Liitinten paikat.....	41	Raja.....	72
Varoitus.....	69	Tulo.....	43
Tila ovelle		Vuoto.....	28
E1h.....	87	Virtakytkentä.....	20
E2h.....	91	Vuotovirta.....	5, 28
E3h.....	95		
E4h.....	99	Y	
Tilalämmitin.....	7	Ylijännite.....	73
katso myös <i>Lämmitin</i>		Ylivirtasuojaus.....	20
Tilaviestien määritykset.....	59	Ympäristö.....	13, 79
Turvalukituslaite.....	42	Ympäristön olosuhteet	
Turvaohjeet.....	4, 20, 46	Tekniset tiedot.....	79
Työkalut.....	12	Yleiskuvas.....	13
Tyypikilpi.....	12		
U			
Ulkoisen hälytyksen resetointi.....	57		
Ulkomitat			
E1h.....	84		
E2h.....	88		
E3h.....	92		
E4h.....	96		



.....
Danfoss ei vastaa luetteloissa, esitteissä tai muissa painotuotteissa mahdollisesti esiintyvistä virheistä. Danfoss pidättää itselleen oikeuden tehdä ennalta ilmoittamatta tuotteisiinsa muutoksia, myös jo tilattuihin, mikäli tämä voi tapahtua muuttamatta jo sovittuja suoritusarvoja. Kaikki tässä materiaalissa esiintyvät tavaramerkit ovat asianomaisten yritysten omaisuutta. Danfoss ja Danfoss-logo ovat Danfoss A/S:n tavaramerkkejä. Kaikki oikeudet pidätetään.
.....

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

