



사용 설명서

VLT[®] Refrigeration Drive FC 103

1.1-90 kW



차례

1 소개	3
1.1 설명서의 용도	3
1.2 추가 리소스	3
1.3 문서 및 소프트웨어 버전	3
1.4 제품 개요	3
1.5 승인 및 인증	6
1.6 폐기물 처리 지침	6
2 안전	7
2.1 안전 기호	7
2.2 공인 기사	7
2.3 안전 주의사항	7
3 기계적인 설치	9
3.1 포장 풀기	9
3.2 설치 환경	9
3.3 장착	9
4 전기적인 설치	11
4.1 안전 지침	11
4.2 EMC 호환 설치	11
4.3 접지	11
4.4 배선 약도	12
4.5 연결	14
4.6 모터 연결	14
4.7 교류 주전원 연결	15
4.8 제어부 배선	15
4.8.1 제어 단자 유형	16
4.8.2 제어 단자 배선	17
4.8.3 모터 운전 사용 설정(단자 27)	17
4.8.4 전압/전류 입력 선택(스위치)	17
4.8.5 안전 토크 해제(STO)	18
4.8.6 RS-485 직렬 통신	18
4.9 설치 체크리스트	19
5 작동방법	20
5.1 안전 지침	20
5.2 전원 공급	20
5.3 현장 제어 패널 운전	21
5.3.2 LCP 레이아웃	21

5.3.3 파라미터 설정	22
5.3.4 LCP로/에서 데이터 업로드/다운로드	22
5.4 기본적인 프로그래밍	24
5.4.1 SmartStart로 작동	24
5.4.2 [Main Menu]를 통한 작동	24
5.4.3 비동기식 모터 셋업	25
5.4.4 VVC ^{plus} 의 PM 모터 셋업	25
5.4.5 자동 에너지 최적화(AEO)	26
5.4.6 자동 모터 최적화 (AMA)	26
5.5 모터 회전 점검	27
5.6 현장 제어 시험	27
5.7 시스템 기동	27
6 어플리케이션 셋업 예시	28
7 유지보수, 진단 및 고장수리	32
7.1 유지보수 및 서비스	32
7.2 상태 메시지	32
7.3 경고 및 알람 유형	34
7.4 경고 및 알람 목록	34
7.5 고장수리	40
8 사양	42
8.1 전기적 기술 자료	42
8.1.1 주전원 공급 3x200-240V AC	42
8.1.2 주전원 공급 3x380-480V AC	44
8.1.3 주전원 공급 3x525-600V AC	46
8.2 주전원 공급	48
8.3 모터 출력 및 모터 데이터	48
8.4 주위 조건	49
8.5 케이블 사양	49
8.6 제어 입력/출력 및 제어 데이터	49
8.7 연결부 조임 강도	53
8.8 퓨즈 및 회로 차단기	53
8.9 전원 등급, 중량 및 치수	59
9 부록	60
9.1 기호, 약어 및 규약	60
9.2 파라미터 메뉴 구조	60
인덱스	65

1 소개

1.1 설명서의 용도

본 사용 설명서는 주파수 변환기의 안전한 설치 및 작동에 관한 정보를 제공합니다.

사용 설명서는 공인 기사가 활용할 목적으로 제공됩니다.

사용 설명서를 읽고 이를 준수하여 주파수 변환기를 안전하면서도 전문적으로 사용하고 안전 지침 및 일반적인 경고에 특히 유의합니다. 이 사용 설명서를 언제든지 참고할 수 있도록 주파수 변환기와 가까운 곳에 보관합니다.

VLT®는 등록 상표입니다.

1.2 추가 리소스

기타 리소스는 주파수 변환기의 고급 기능 및 프로그래밍을 이해할 수 있도록 제공됩니다.

- *VLT® 프로그래밍 지침서*는 파라미터 사용 방법 및 각종 어플리케이션 예시와 관련하여 보다 자세한 내용을 제공합니다.
- *VLT® 설계 지침서*는 모터 제어 시스템을 설계할 수 있도록 성능 및 기능에 관한 자세한 정보를 제공합니다.
- 옵션 장비와 함께 운전하기 위한 지침서.

보충 자료 및 설명서는 덴포스에서 구할 수 있습니다. 참조 www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/VLT+ Technical + Documentation.htm 참조.

1.3 문서 및 소프트웨어 버전

본 설명서는 정기적으로 검토 및 업데이트됩니다. 모든 개선 관련 제안을 환영합니다. 표 1.1는 문서 버전 및 해당 소프트웨어 버전을 나타냅니다.

버전	비고	소프트웨어 버전
MG16E3xx	MG16E2xx에서 변경	1.21

표 1.1 문서 및 소프트웨어 버전

1.4 제품 개요

1.4.1 용도

주파수 변환기는 다음과 같은 용도의 전자식 모터 컨트롤러입니다.

- 시스템 피드백 또는 외부 컨트롤러의 원격 명령에 따른 모터 속도의 조정. 고효율 인버터 시스템은 주파수 변환기, 모터 및 모터에 의해 구동되는 장비로 구성되어 있습니다.
- 시스템 및 모터 상태 감시.

주파수 변환기는 또한 모터 보호용으로 사용할 수 있습니다.

주파수 변환기는 구성에 따라 독립형 어플리케이션에서 사용되거나 대형 장비 또는 설비의 일부로 사용될 수 있습니다.

주파수 변환기는 국내 법률 및 표준에 따라 가정, 산업 및 상업 환경에서의 사용이 허용됩니다.

주의 사항

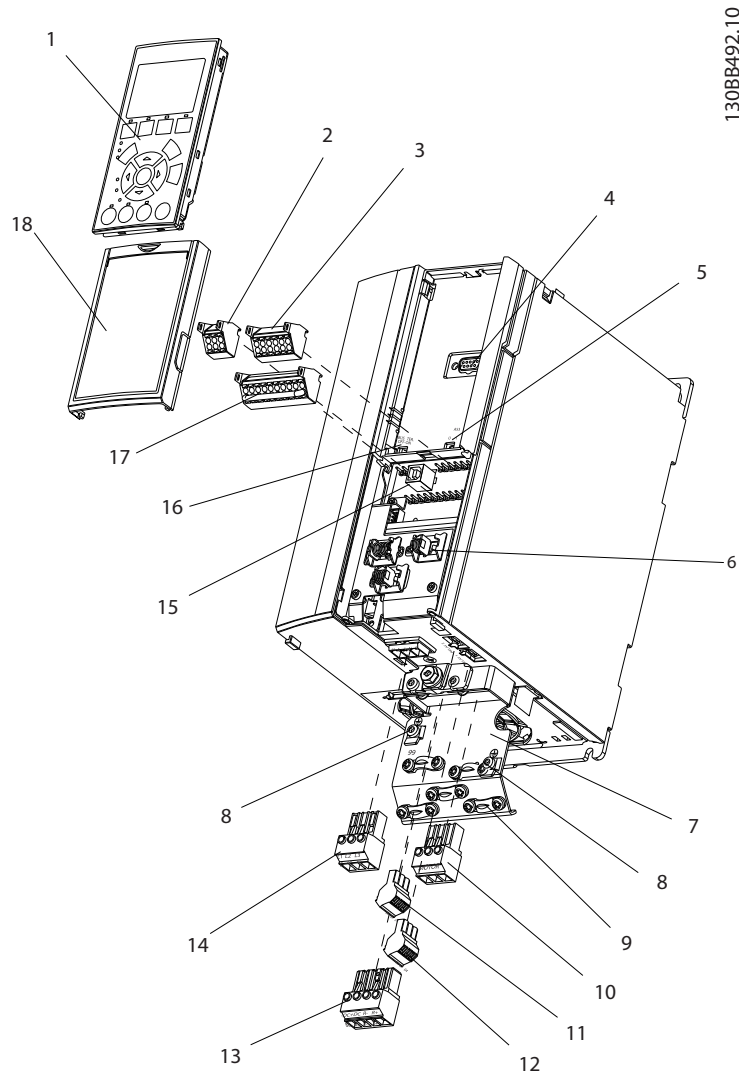
가정 환경에서 이 제품은 무선 간섭을 야기할 수 있으며 이러한 경우, 보조 저감 조치가 필요할 수 있습니다.

예측할 수 있는 오용

특정 운전 조건 및 환경에 부합하지 않는 어플리케이션에서는 주파수 변환기를 사용하지 마십시오. 장을 8 사양에 명시된 조건에 부합하는지 확인합니다.

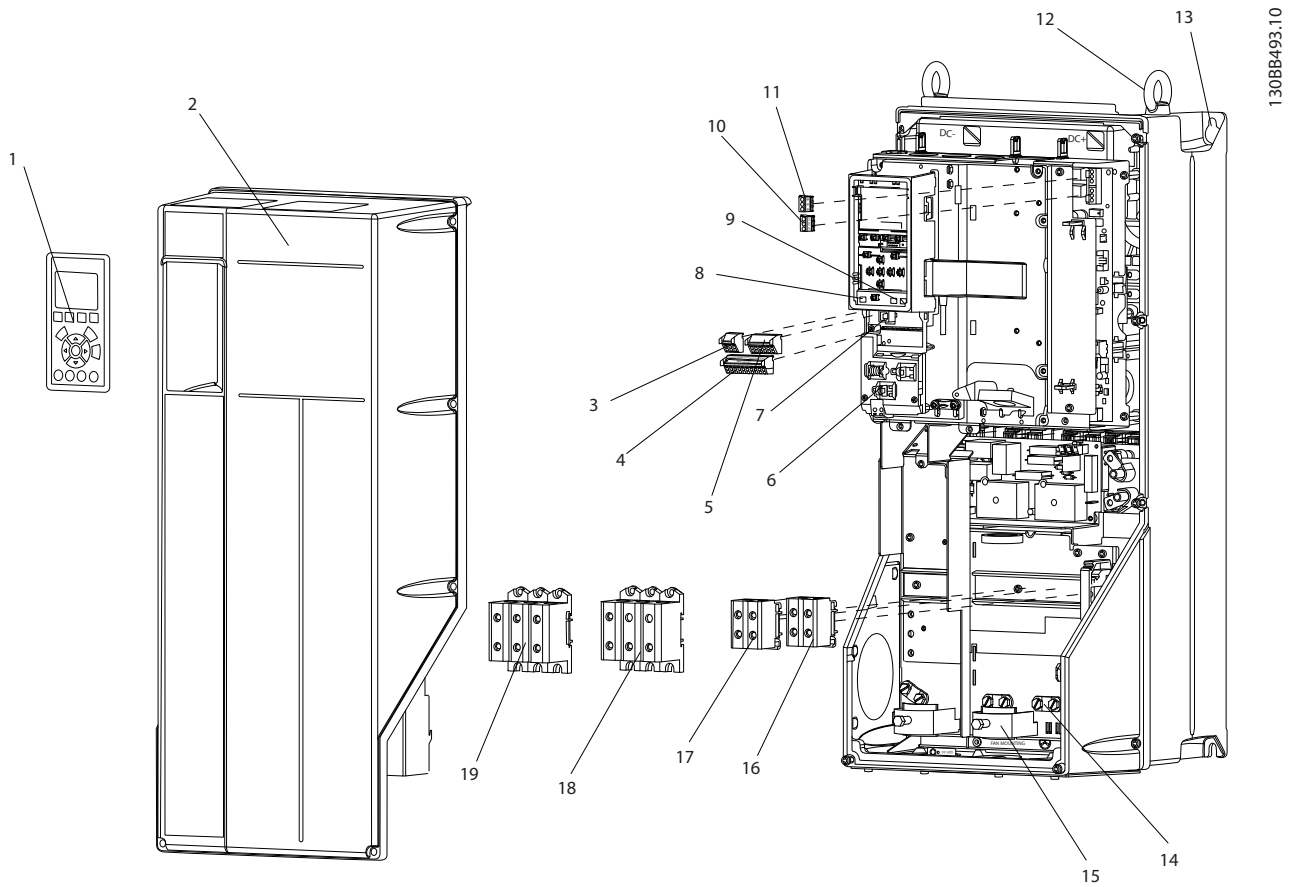
1

1.4.2 전개도



1	현장 제어 패널(LCP)	10	모터 출력 단자 96 (U), 97 (V), 98 (W)
2	RS-485 직렬 버스통신 커넥터 (+ 68, -69)	11	릴레이 2 (04, 05, 06)
3	아날로그 I/O 커넥터	12	릴레이 1 (01, 02, 03)
4	LCP 입력 플러그	13	-
5	아날로그 스위치 (A53), (A54)	14	주전원 입력 단자 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
6	케이블 차폐선 커넥터	15	USB 커넥터
7	디커플링 플레이트	16	직렬 버스통신 단자 스위치
8	접지 클램프 (PE)	17	디지털 I/O 및 24 V 전원 공급
9	차폐 케이블용 접지 클램프 및 변형 완화장치	18	덮개

그림 1.1 전개도 외함 유형 A, IP20



1308B493:10

1	현장 제어 패널(LCP)	11	릴레이 2 (04, 05, 06)
2	달개	12	리프팅 링
3	RS-485 직렬 버스통신 커넥터	13	장착용 슬롯
4	디지털 I/O 및 24 V 전원 공급	14	접지 클램프 (PE)
5	아날로그 I/O 커넥터	15	케이블 차폐선 커넥터
6	케이블 차폐선 커넥터	16	-
7	USB 커넥터	17	-
8	직렬 버스통신 단자 스위치	18	모터 출력 단자 96 (U), 97 (V), 98 (W)
9	아날로그 스위치 (A53), (A54)	19	주전원 입력 단자 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
10	릴레이 1 (01, 02, 03)		

그림 1.2 전개도 외함 유형 B 및 C, IP55 및 IP66

1.4.3 주파수 변환기의 블록 다이어그램

그림 1.3 은 주파수 변환기 내부 구성품의 블록 다이어그램입니다. 각각의 기능은 표 1.2 을(를) 참조하십시오.

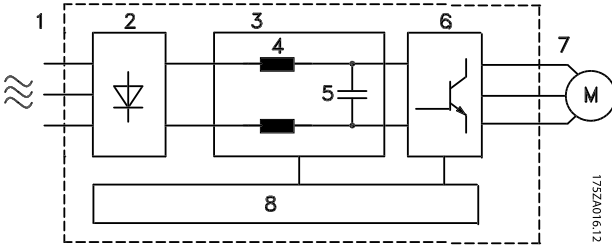


그림 1.3 주파수 변환기 블록 다이어그램

면적	제목	기능
1	주전원 입력	<ul style="list-style-type: none"> 3상 교류 주파수 변환기 주전원 공급장치
2	정류기	<ul style="list-style-type: none"> 정류기 브리지는 교류 입력을 직류 전류로 변환하여 인버터 전원을 공급합니다.
3	직류 버스통신	<ul style="list-style-type: none"> 직류 버스통신 매개회로는 직류 전류를 처리합니다.
4	직류 리액터	<ul style="list-style-type: none"> 직류 매개회로 전압을 필터링합니다. 라인 과도 현상을 보호합니다. RMS 전류를 줄입니다. 라인에 재반영된 역률을 올립니다. AC 입력의 고조파를 줄입니다.
5	커패시터 뱅크	<ul style="list-style-type: none"> 직류 전원을 저장합니다. 단기간의 전력 손실에 대해 계속적인 운전을 제공합니다.
6	인버터	<ul style="list-style-type: none"> 모터에 대해 제어된 가변 출력을 위해 직류를 제어된 PWM 교류 파형으로 변환합니다.
7	모터에 대한 출력	<ul style="list-style-type: none"> 모터에 대한 3상 출력 전원을 조절합니다.
8	제어 회로	<ul style="list-style-type: none"> 효율적인 운전 및 제어를 위해 입력 전원, 내부 프로세싱, 출력 및 모터 전류가 감시됩니다. 사용자 인터페이스 및 외부 명령 또한 감시되고 실행됩니다. 상태 출력 및 제어가 제공될 수 있습니다.

표 1.2 그림 1.3에 대한 범례

1.4.4 외함 유형 및 전원 등급

주파수 변환기의 외함 유형 및 전원 등급은 장을 8.9 전원 등급, 중량 및 치수를 참조하십시오.

1.5 승인 및 인증



표 1.3 승인 및 인증

더욱 다양한 승인 및 인증이 제공됩니다. 가까운 덴포스 협력업체에 문의하십시오.

주파수 변환기는 UL508C 써멀 메모리 유지 요구사항을 준수합니다. 자세한 정보는 설계 지침서의 모터 써멀 보호 편을 참조하십시오.

국제 내륙수로 위험물품 운송에 관한 유럽 협정 (European Agreement concerning International Carriage of Dangerous Goods by Inland Waterways, ADN) 준수에 관한 정보는 설계 지침서의 ADN 준수 설치를 참조하십시오.

1.6 폐기물 처리 지침

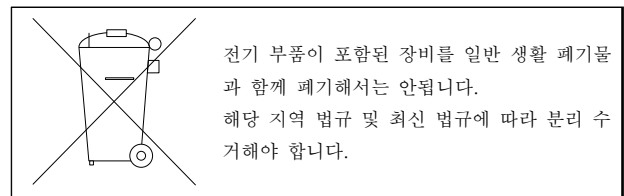


표 1.4 폐기물 처리 지침

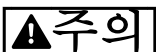
2 안전

2.1 안전 기호

본 문서에 사용된 기호는 다음과 같습니다.



사망 또는 중상으로 이어질 수 있는 잠재적으로 위험한 상황을 나타냅니다.



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

주의 사항

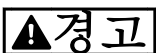
장비 또는 자산의 파손으로 이어질 수 있는 상황 등의 중요 정보를 나타냅니다.

2.2 공인 기사

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

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

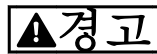
2.3 안전 주의사항



고전압

교류 주전원 입력 전원에 연결될 때 주파수 변환기에 고전압이 발생합니다. 설치, 기동 및 유지보수를 공인 기사가 수행하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

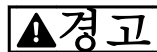
- 설치, 기동 및 유지보수는 반드시 공인 기사만 수행해야 합니다.



의도하지 않은 기동

주파수 변환기가 교류 주전원에 연결되면 모터가 아무 때나 기동할 수 있고 사망, 중상, 장비 또는 자산의 파손 위험이 야기될 수 있습니다. 모터는 외부 스위치, 직렬 버스통신 명령 또는 LCP의 입력 지령 신호를 이용하거나 결합 조건 해결을 통해 기동할 수 있습니다.

- 사용자의 안전을 고려하여 의도하지 않은 모터 기동을 피하고자 하는 경우에는 주전원에서 주파수 변환기를 연결 해제합니다.
- 파라미터를 프로그래밍하기 전에 LCP의 [Off]를 누릅니다.
- 주파수 변환기가 교류 주전원에 연결될 때 주파수 변환기, 모터 및 관련 구동 장비는 반드시 운전할 준비가 되어 있어야 합니다.



방전 시간

주파수 변환기에는 주파수 변환기에 전원이 인가되지 않더라도 충전을 지속할 수 있는 직류단 커패시터가 포함되어 있습니다. 전원을 분리한 후 서비스 또는 수리를 진행하기 전까지 지정된 시간 동안 기다리지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 모터를 정지합니다.
- 교류 주전원, 영구 자석 모터 및 원격 직류단 전원 공급장치(배터리 백업장치, UPS 및 다른 주파수 변환기에 연결된 직류단 연결장치 포함)를 차단합니다.
- 서비스 또는 수리 작업을 수행하기 전에 커패시터가 완전히 방전될 때까지 기다립니다. 대기 시간은 표 2.1에 명시되어 있습니다.

전압[V]	최소 대기 시간(분)	
	4	15
200-240	1.1-3.7 kW	5.5-45 kW
380-500	1.1-7.5 kW	11-90 kW
525-600	1.1-7.5 kW	11-90 kW

경고 LED 표시등이 꺼져 있더라도 고전압이 있을 수 있습니다.

표 2.1 방전 시간

⚠경고**누설 전류 위험**

누설 전류가 3.5 mA를 초과합니다. 주파수 변환기를 올바르게 접지하지 못하면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 공인 전기 설치업자가 장비를 올바르게 접지하게 합니다.

⚠경고**장비 위험**

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

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

⚠주의**풍차 회전**

영구자석 모터가 의도하지 않게 회전하면 신체 상해 및 장비 파손의 위험을 야기합니다.

- 의도하지 않은 회전을 방지하기 위해서는 영구자석 모터를 차단해야 합니다.

⚠주의**내부 결함 시 잠재 위험**

주파수 변환기가 올바르게 단혀 있지 않으면 신체 상해 위험이 있습니다.

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

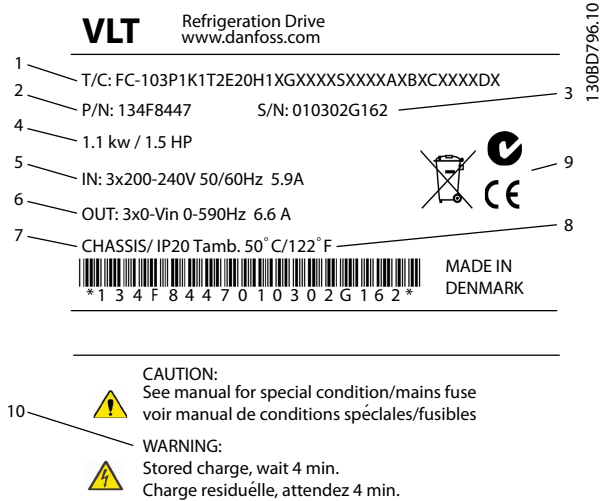
3 기계적인 설치

3.1 포장 풀기

3.1.1 제공 품목

제공 품목은 제품 구성에 따라 다를 수 있습니다.

- 제공 품목과 명판의 정보가 발주 확인서와 일치하는지 확인해야 합니다.
- 배송 중 부적절한 취급으로 인해 파손된 곳이 있는지 육안으로 포장과 주파수 변환기를 점검합니다. 필요하면 운송 회사에 손해 배상을 청구합니다. 사실 규명을 위해 파손 부분을 유지합니다.



1	유형 코드
2	주문 번호
3	일련 번호
4	전력 등급
5	입력 전압, 주파수 및 전류(저전압/고전압 기준)
6	출력 전압, 주파수 및 전류(저전압/고전압 기준)
7	외함 유형 및 IP 등급
8	최대 주위 온도
9	인증
10	방전 시간(경고)

그림 3.1 제품 명판(예)

주의 사항

주파수 변환기에서 명판을 제거하지 마십시오(보증이 무효화됩니다).

3.1.2 보관

보관 요구사항이 충족되었는지 확인합니다. 자세한 내용은 [장 8.4 주위 조건](#)을 참조하십시오.

3.2 설치 환경

주의 사항

공기 중의 수분, 입자 또는 부식성 가스가 있는 환경에서는 장비의 IP/유형 등급이 설치 환경에 일치하는지 확인합니다. 주위 조건의 요구사항을 충족하지 못하면 주파수 변환기의 수명이 단축될 수 있습니다. 대기 습도, 온도 및 고도의 요구사항이 충족되는지 확인합니다.

진동 및 충격

주파수 변환기는 현장의 벽면과 지면이나 벽면 또는 지면에 볼트로 연결된 패널에 장착된 유닛의 요구사항을 준수합니다.

자세한 주위 조건 사양은 [장 8.4 주위 조건](#)을 참조하십시오.

3.3 장착

주의 사항

올바르게 장착하지 않으면 과열되거나 성능이 저하될 수 있습니다.

냉각

- 상단과 하단에 공기 냉각을 위한 여유 공간이 있는지 확인합니다. 여유 공간 요구사항은 [그림 3.2](#)를 참조하십시오.

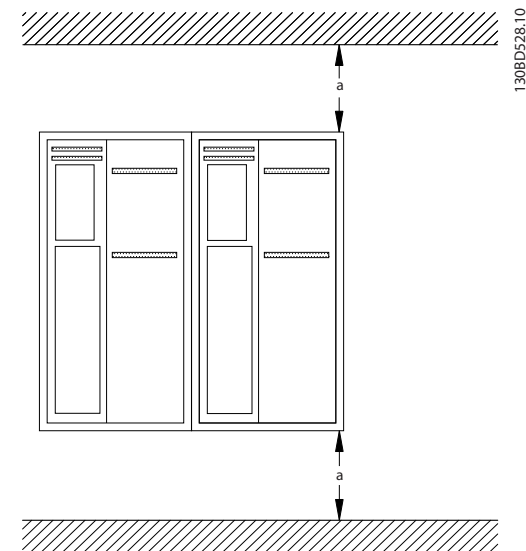


그림 3.2 상단 및 하단 냉각 여유 공간

외함	A2-A5	B1-B4	C1, C3	C2, C4
a [mm]	100	200	200	225

표 3.1 최소 통풍 여유 공간 요구사항

들어 올리기

- 안전한 들어 올리기 방법을 결정하기 위해 유닛의 중량을 확인하려면 **장을 8.9 전원 등급, 중량 및 치수**를 참조하십시오.
- 리프팅 장치가 작업에 적합한지 확인합니다.
- 필요한 경우, 적합한 등급을 가진 호이스트, 크레인 또는 포크리프트로 유닛을 이동합니다.
- 들어 올릴 때는 제공된 경우 호이스트 링을 유닛에 사용합니다.

장착

1. 장착 지점의 강도가 유닛 중량을 지탱하기에 충분한지 확인합니다. 주파수 변환기를 옆면끼리 여유공간 없이 바로 붙여서 설치할 수 있습니다.
2. 유닛을 모터와 최대한 가까이 배치합니다. 모터 케이블을 가능한 짧게 합니다.
3. 냉각을 위한 통풍을 제공하기 위해 유닛을 세워서 딱딱하고 평평한 표면이나 백플레이트(옵션)에 장착합니다.
4. 제공된 경우 유닛에 있는 장착용 구멍을 사용하여 벽에 장착합니다.

백플레이트 및 레일링을 사용한 장착

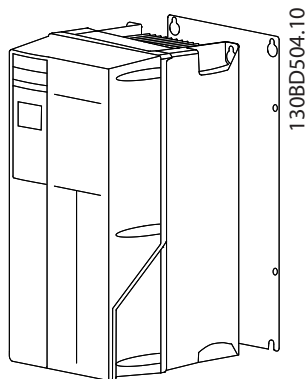


그림 3.3 백플레이트를 사용한 올바른 장착

주의 사항

레일링에 장착할 때는 백플레이트가 필요합니다.

주의 사항

모든 A, B 및 C 외함의 경우에는 인버터를 옆면끼리 여유공간 없이 바로 붙여서 설치할 수 있습니다 예외: IP 21 키트를 사용하는 경우에는 외함 사이에 여유 거리가 있어야 합니다.

- 외함 A2, A3, A4, B3, B4 및 C3의 경우, 최소 여유 거리는 50mm입니다.
- 외함 C4의 경우, 최소 여유 거리는 75mm입니다.

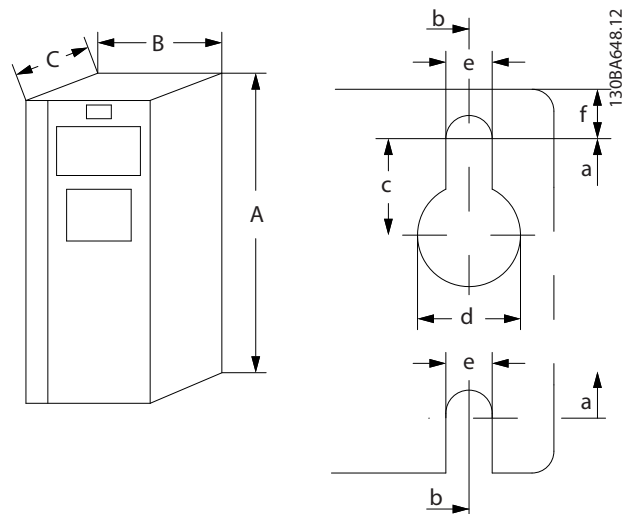


그림 3.4 상단 및 하단 장착용 나사 구멍(장을 8.9 전원 등급, 중량 및 치수 참조)

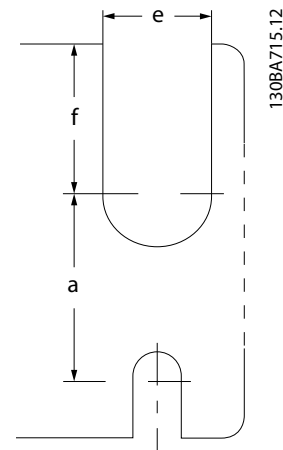


그림 3.5 상단 및 하단 장착용 나사 구멍(B4, C3, C4)

4 전기적인 설치

4.1 안전 지침

일반 안전 지침은 [장을 2 안전](#)을 참조하십시오.

⚠경고

유도 전압

함께 구동하는 출력 모터 케이블의 유도 전압은 장비가 꺼져 있거나 잠겨 있어도 장비 커패시터를 충전할 수 있습니다. 출력 모터 케이블을 별도로 구동하지 못하거나 차폐 케이블을 사용하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 출력 모터 케이블을 별도로 구동하거나
- 차폐 케이블을 사용합니다.

⚠주의

감전 위험

주파수 변환기는 PE 도체에서 직류 전류를 발생시킬 수 있습니다. 아래 권장사항을 준수하지 않으면 RCD가 본래의 보호 기능을 제공하지 못할 수 있습니다.

- 잔류 전류 방식 보호 장치(RCD)가 감전 보호 용도로 사용되는 경우 공급 측에는 유형 B의 RCD만 허용됩니다.

과전류 보호

- 모터를 여러 개 사용하는 어플리케이션의 경우 주파수 변환기와 모터 사이에 단락 회로 보호 또는 모터 써멀 보호와 같은 보호 장비가 추가로 필요합니다.
- 입력 퓨즈는 단락 회로 및 과전류 보호 기능을 제공하는 데 필요합니다. 출고 시 설치되어 있지 않은 경우 반드시 설치업자가 퓨즈를 설치해야 합니다. [장을 8.8 퓨즈 및 회로 차단기](#)에서 최대 퓨즈 등급을 참조하십시오.

와이어 유형 및 등급

- 모든 배선은 단면적 및 주위 온도 요구사항과 관련하여 국내 및 국제 규정을 준수해야 합니다.
- 전원 연결부 와이어 권장사항: 최소 75 °C 정격의 구리 와이어.

권장 와이어 용량 및 유형은 [장을 8.1 전기적 기술 자료](#) 및 [장을 8.5 케이블 사양](#)을 참조하십시오.

4.2 EMC 호환 설치

EMC 호환 설치를 수행하려면 [장을 4.3 접지장](#)을 [4.4 배선 약도](#), [장을 4.6 모터 연결](#) 및 [장을 4.8 제어부 배선](#)에 수록된 지침을 따릅니다.

4.3 접지

⚠경고

누설 전류 위험

누설 전류가 3.5 mA를 초과합니다. 주파수 변환기를 올바르게 접지하지 못하면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 공인 전기 설치업자가 장비를 올바르게 접지하게 합니다.

전기 안전을 위한 주의 사항

- 관련 표준 및 규정에 따라 주파수 변환기를 접지합니다.
- 입력 전원, 모터 전원 및 제어 배선에는 전용 접지 와이어를 사용합니다.
- 하나의 주파수 변환기를 다른 주파수 변환기에 "태이지 체인(연쇄)" 방식으로 접지하지 마십시오.
- 접지 와이어를 가능한 짧게 연결합니다.
- 모터 제조업체 배선 요구사항을 준수합니다.
- 이 때, 등화 케이블의 최소 단면적은 10 mm² (또는 각기 중단된 2 정격 접지 와이어)입니다.

EMC 호환 설치를 위한 주의 사항

- 금속 케이블 글랜드 또는 장비에 제공된 클램프를 사용하여 케이블 차폐선과 주파수 변환기 외함이 서로 전기적으로 접촉되게 합니다([장을 4.6 모터 연결](#) 참조).
- 고-스트랜드 와이어를 사용하여 전기적 간섭을 줄입니다.
- 돼지꼬리 모양을 사용하지 마십시오.

주의 사항

전위 등화

주파수 변환기와 시스템 간의 접지 전위가 다를 경우 전기적 간섭이 발생할 위험이 있습니다. 시스템 구성품 사이에 등화 케이블을 설치합니다. 권장 케이블 단면적: 16 mm²입니다.

4.4 배선 약도

4

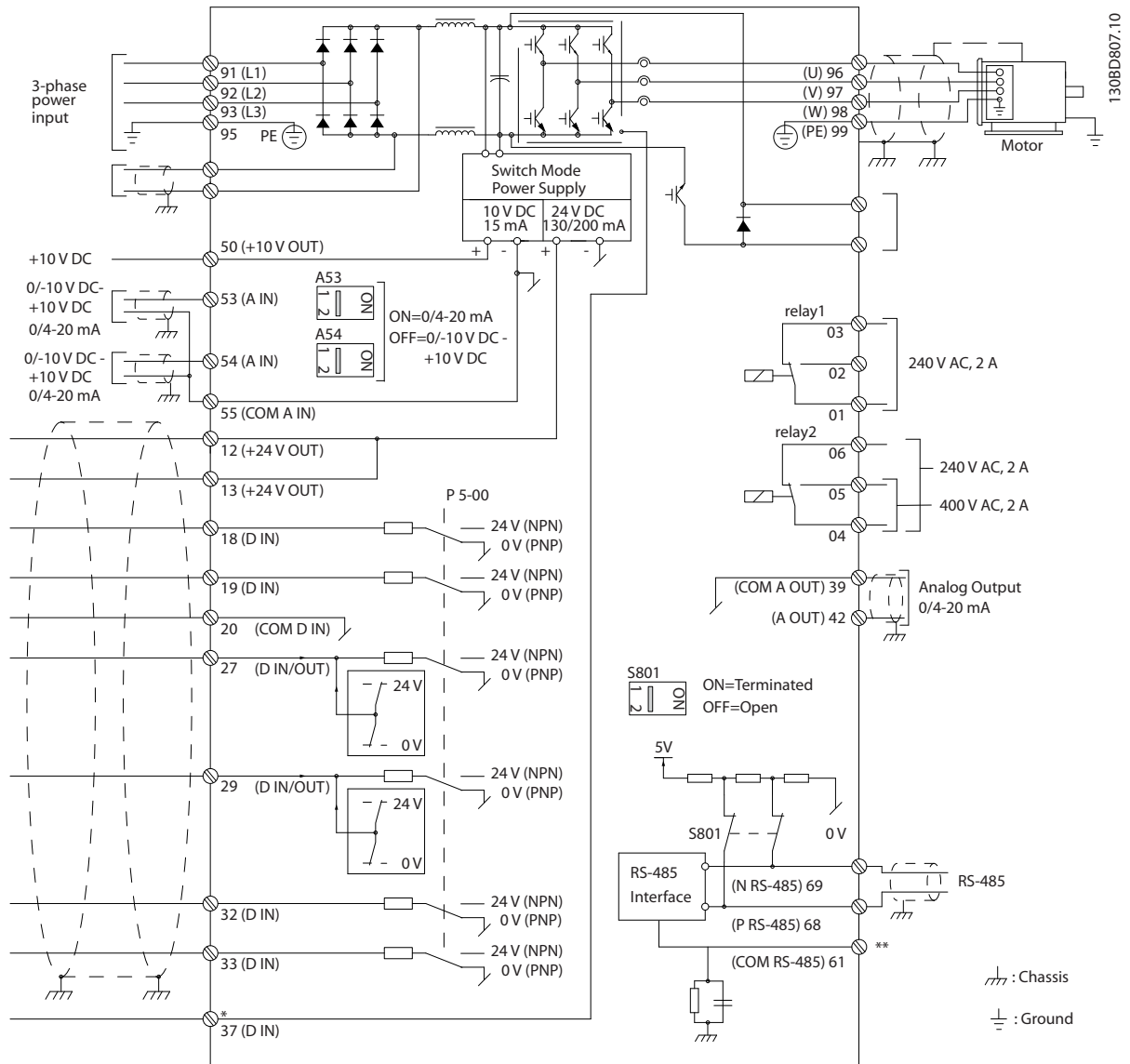
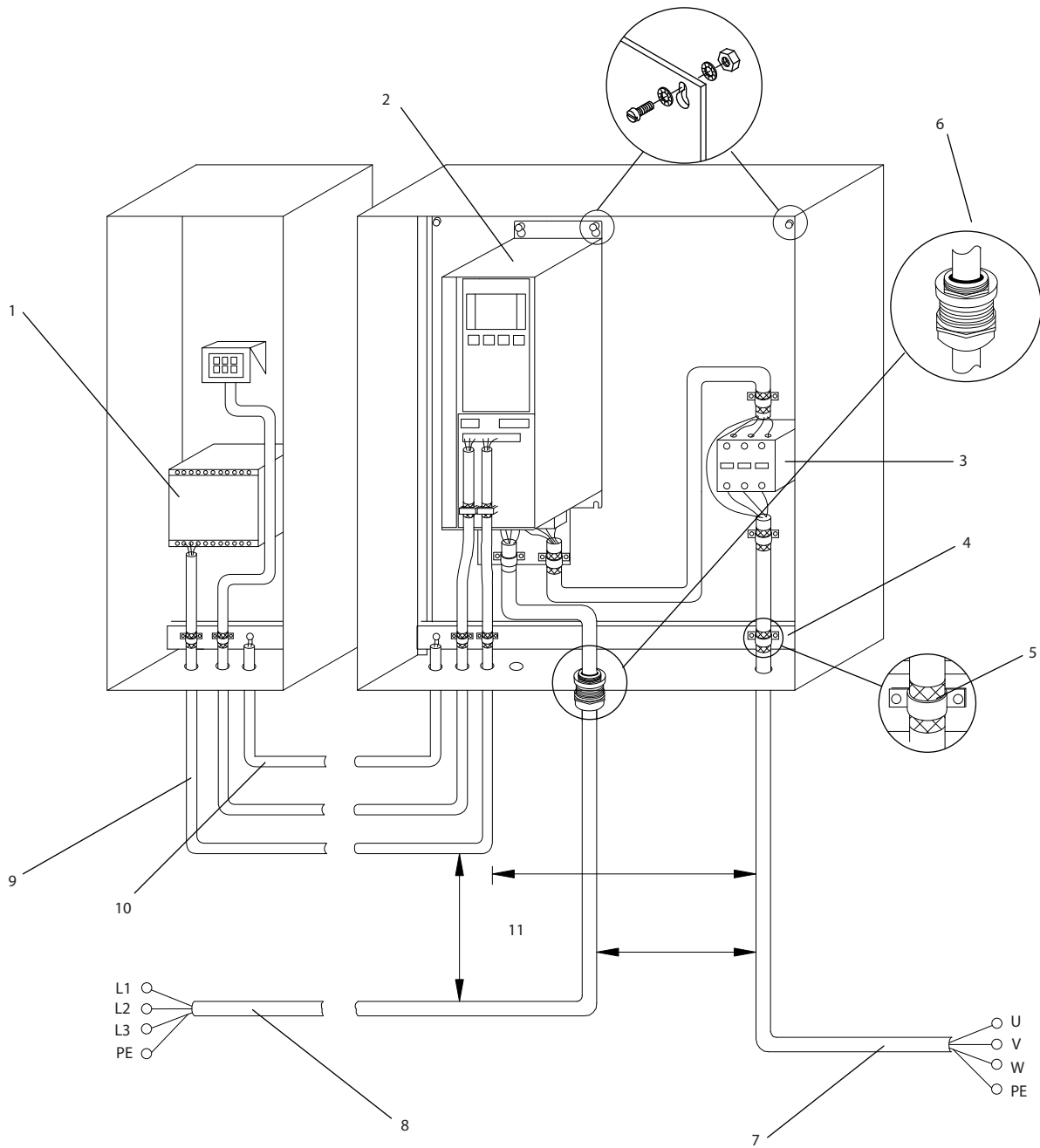


그림 4.1 기본 배선 약도

A=아날로그, D=디지털

*단자 37(옵션)은 안전 토크 정지에 사용됩니다. 안전 토크 정지 설치 지침은 VLT® 주파수 변환기 - 안전 토크 정지 사용 설명서를 참조하십시오.

**케이블 차폐선을 연결하지 마십시오.



1	PLC	6	케이블 글랜드
2	주파수 변환기	7	모터, 3상 및 PE
3	출력 콘택터	8	주전원, 3상 및 보강 PE
4	접지 레일 (PE)	9	제어 배선
5	케이블 절연 (피복 벗김)	10	최소 16mm ² (0.025인치) 등화

그림 4.2 EMC-호환 전기 연결

주의 사항

EMC 간섭

모터 및 제어 배선에는 차폐 케이블을 사용하고 입력 전원, 모터 배선 및 제어 배선에는 개별 케이블을 사용합니다. 전원, 모터 및 제어 케이블을 절연하지 못하면 의도하지 않은 동작이나 성능 감소로 이어질 수 있습니다. 전원, 모터 및 제어 케이블 간에는 최소 200 mm(7.9인치)의 여유 공간이 필요합니다.

4.5 연결

- 드라이버로(그림 4.3 참조) 또는 부착된 나사를 느슨하게 하여(그림 4.4 참조) 덮개를 분리합니다.

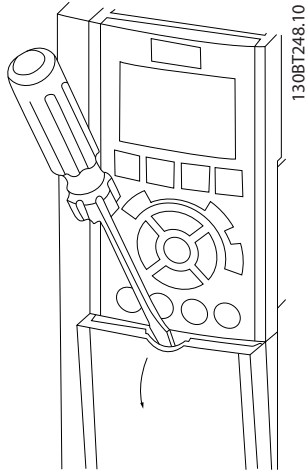


그림 4.3 IP20 및 IP21 외함의 배선 접근 방법

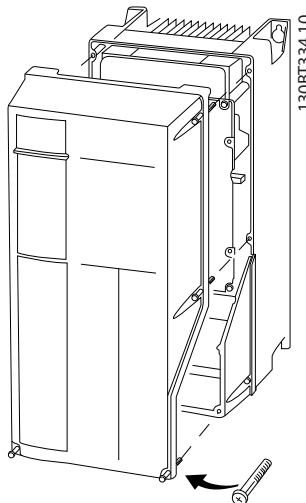


그림 4.4 IP55 및 IP66 외함의 배선 접근 방법

덮개를 조이기 전에 표 4.1을(를) 참조하십시오.

외함	IP55	IP66
A4/A5	2	2
B1/B2	2.2	2.2
C1/C2	2.2	2.2
A2/A3/B3/B4/C3/C4의 경우 조일 나사 없음.		

표 4.1 덮개의 조임 강도 [Nm]

4.6 모터 연결

⚠경고

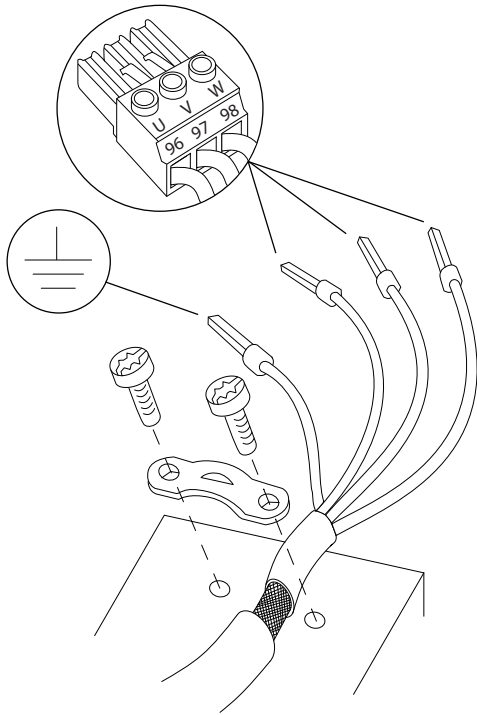
유도 전압

함께 구동하는 출력 모터 케이블의 유도 전압은 장비가 꺼져 있거나 잠겨 있어도 장비 커패시터를 충전할 수 있습니다. 출력 모터 케이블을 별도로 구동하지 못하거나 차폐 케이블을 사용하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 출력 모터 케이블을 별도로 구동하거나
- 차폐 케이블을 사용합니다.
- 케이블 용량은 국내 및 국제 전기 규정을 준수합니다. 최대 와이어 용량은 장을 8.1 전기적 기술 자료를(를) 참조하십시오.
- 모터 제조업체 배선 요구사항을 준수합니다.
- 모터 배선 녹아웃 또는 액세스 패널은 IP21 (NEMA1/12) 이상 유닛의 베이스에 제공됩니다.
- 주파수 변환기와 모터 사이에 기동 장치 또는 극 전환 장치(예: Dahlander 모터 또는 슬립 링 유도 모터)를 배선하지 마십시오.

절차

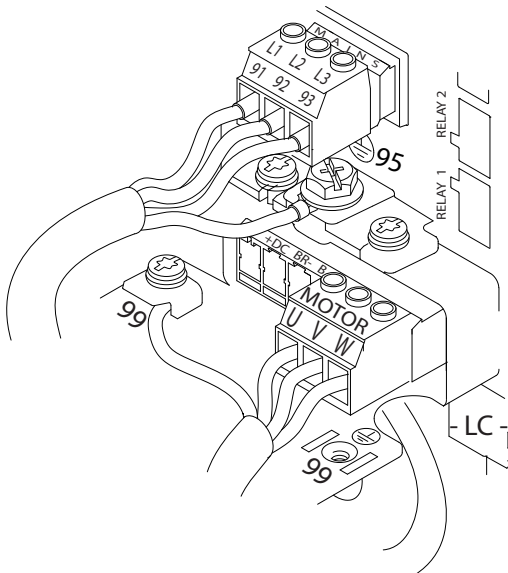
1. 케이블 절연 피복을 벗깁니다.
2. 피복을 벗긴 와이어를 케이블 클램프 아래에 배치하여 케이블 차폐선과 접지 간의 기계적 고정 및 전기적 접촉이 이루어지게 합니다.
3. 장을 4.3 접지에 제공된 접지 지침에 따라 접지 와이어를 가장 가까운 접지 단자에 연결합니다(그림 4.5 참조).
4. 3상 모터 배선을 단자 96(U), 97(V) 및 98(W)에 연결합니다(그림 4.5 참조).
5. 장을 8.7 연결부 조임 강도에 제공된 정보에 따라 단자를 조입니다.



1308D531.10

그림 4.5 모터 연결

그림 4.6은 기본 주파수 변환기의 주전원 입력, 모터 및 접지 배선을 보여줍니다. 실제 구성은 유닛 유형 및 옵션 장비에 따라 다릅니다.



1308B920.10

그림 4.6 모터, 주전원 및 접지 배선의 예시

4.7 교류 주전원 연결

- 주파수 변환기의 입력 전류에 따라 배선 용량을 조정합니다. 최대 와이어 용량은 *장*을 8.1 전기적 기술 자료(를) 참조하십시오.
- 케이블 용량은 국내 및 국제 전기 규정을 준수합니다.

절차

1. 3상 교류 입력 전원 배선을 단자 L1, L2 및 L3에 연결합니다(그림 4.6 참조).
2. 장비의 구성에 따라 주전원 입력 단자 또는 입력 차단부에 입력 전원이 연결됩니다.
3. *장을* 4.3 접지에 제공된 접지 지침에 따라 케이블을 접지합니다.
4. 절연된 주전원 소스(IT 주전원 또는 부동형 델타) 또는 접지된 레그가 있는 TT/TN-S 주전원(접지형 델타)에서 전원이 공급되는 경우 IEC 61800-3에 따라 매개회로에 손상을 주지 않고 접지 용량 전류를 줄이도록 14-50 RFI 필터가 [0] 커짐으로 설정되어 있는지 확인합니다.

4.8 제어부 배선

- 주파수 변환기에 있는 고풍력 구성품의 제어부 배선은 절연합니다.
- 주파수 변환기가 써미스터에 연결되어 있는 경우, 써미스터 제어부 배선이 차폐되어 있고 보강/이중 절연되어 있는지 확인합니다. 24V DC 공급 전압이 권장됩니다.

4.8.1 제어 단자 유형

그림 4.7 및 그림 4.8 는 탈부착이 가능한 주파수 변환기 커넥터를 나타냅니다. 단자 기능 및 초기 설정은 표 4.2에 요약되어 있습니다.

4

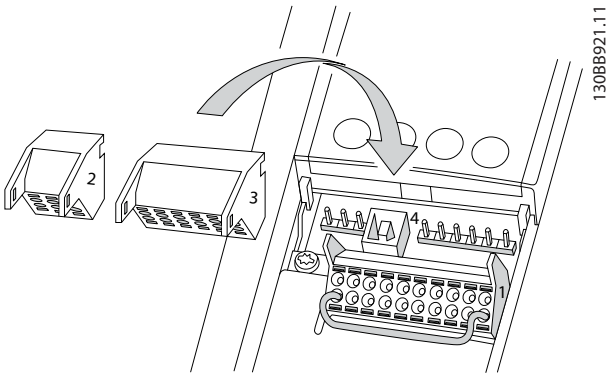


그림 4.7 제어 단자 위치

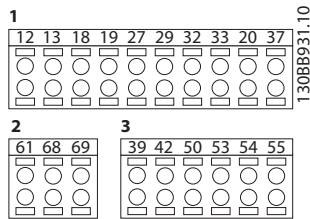


그림 4.8 단자 번호

- 커넥터 1은 프로그래밍 가능한 디지털 입력 단자 4개, 입력 또는 출력으로 프로그래밍 가능한 디지털 단자 2개, 24V DC 공급 전압 단자 1개, 그리고 사용자 지정 24V DC 전압(옵션)용 공통 단자 1개를 제공합니다.
- 커넥터 2 단자 (+)68 및 (-)69는 RS-485 직렬 통신 연결용 단자입니다.
- 커넥터 3은 아날로그 입력 2개, 아날로그 출력 1개, 10V DC 공급 전압, 그리고 입력 및 출력용 공통 단자를 제공합니다.
- 커넥터 4는 MCT 10 셋업 소프트웨어와 함께 사용할 수 있는 USB 포트입니다.

디지털 입력/출력			
단자	파라미터	기본 설정	설명
12, 13	-	+24 V DC	24V DC 공급 전압. 최대 출력 전류는 모든 24V 부하에 대해 총 200mA입니다. 디지털 입력 및 외부 변환기에 사용할 수 있습니다.
18	5-10	[8] 기동	디지털 입력.
19	5-11	[10] 역회전	
32	5-14	[39] 주간/야간 제어	
33	5-15	[0] 동작 안함	
27	5-12	[2] 코스팅 인 버스	디지털 입력 또는 출력에 대해 선택할 수 있습니다. 초기 설정은 입력입니다.
29	5-13	[0] 동작 안함	
20	-		디지털 입력용 공통 및 24V 공급에 대한 0V.
37	-	안전 토크 해제(STO)	안전 입력(옵션). STO에 사용.
아날로그 입력/출력			
39	-		아날로그 출력용 공통
42	6-50	[100] 출력 주파수	프로그래밍 가능한 아날로그 출력. 아날로그 신호는 최대 500Ω에서 0-20mA 또는 4-20mA입니다.
50	-	+10 V DC	10V DC 아날로그 공급 전압. 최대 15mA가 가변 저항기 또는 써미스터에 공통으로 사용됩니다.
53	6-1*	지령	아날로그 입력. 전압 또는 전류에 대해 선택할 수 있습니다. 스위치 A53 및 A54는 mA 또는 V를 선택합니다.
54	6-2*	피드백	
55	-		아날로그 입력용 공통
직렬 통신			
61	-		케이블 차폐선을 위한 통합형 RC 필터. EMC 문제가 있을 때 차폐선을 연결하는 용도로만 사용.
68 (+)	8-3*		RS-485 인터페이스. 단자 저항을 위해 제어카드 스위치가 제공됩니다.
69 (-)	8-3*		
릴레이			
01, 02, 03	5-40	[2] 운전 준비	C형 릴레이 출력. 교류 또는 직류 전압, 저항 부하 또는 유도 부하에 사용할 수 있습니다.
04, 05, 06	5-40	[5] 구동	

표 4.2 단자 설명

추가 단자:

- C형 릴레이 출력 2개. 출력의 위치는 주파수 변환기 구성에 따라 다릅니다.
- 내장 옵션 장비에 있는 단자. 장비 옵션과 함께 제공된 설명서를 참조하십시오.

4.8.2 제어 단자 배선

제어 단자 커넥터는 용이한 설치를 위해 **그림 4.7**에서와 같이 주파수 변환기에서 분리할 수 있습니다.

주의 사항

제어 와이어를 가능한 짧게 유지하고 간섭을 최소화하기 위해 고출력 케이블에서 분리합니다.

1. 작은 드라이버를 접점 위의 슬롯에 삽입한 다음 드라이버를 살짝 위로 들어올려 접점을 엽니다.

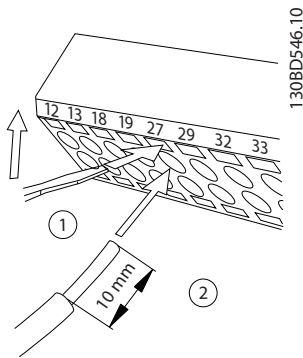


그림 4.9 제어 와이어 연결

2. 피복이 벗겨진 제어 와이어를 접점에 삽입합니다.
3. 드라이버를 빼내어 제어 와이어가 접점 내에서 고정되게 합니다.
4. 접점이 확실히 완성되었는지, 또한 느슨하지 않은지 확인합니다. 제어부 배선이 느슨해지면 장비에 결함이 발생하거나 운전 성능이 최적 미만으로 저하될 수 있습니다.

제어 단자 배선 용량은 **장울 8.5 케이블 사양**을 참조하고 일반적인 제어 배선 연결은 **장울 6 어플리케이션 셋업 예시**를 참조하십시오.

4.8.3 모터 운전 사용 설정(단자 27)

공장 초기 프로그래밍 값을 사용하는 경우에 주파수 변환기를 작동하기 위해서는 단자 12(또는 13)와 단자 27 사이에 점퍼 와이어가 필요할 수도 있습니다.

- 디지털 입력 단자 27은 24V DC 외부 인터록 명령을 수신하도록 설계되어 있습니다. 대부분의 경우 사용자는 외부 인터록 장치를 단자 27에 연결합니다.
- 인터록 장치가 사용되지 않는 경우에는 제어 단자 12(권장) 또는 13과 단자 27 사이의 점퍼를 배선합니다. 이렇게 하면 단자 27에 내부 24V 신호가 공급됩니다.
- LCP의 맨 아래 상태 표시줄에 자동 원격 코스팅이 표시되면 유닛이 운전할 준비가 완료되었지만 단자 27에 입력 신호가 없음을 의미합니다.
- 공장 출고 시 설치된 옵션 장비는 단자 27에 배선되므로 해당 배선을 제거하지 마십시오.

주의 사항

단자 27를 다시 프로그래밍하지 않는 한 주파수 변환기는 단자 27의 신호 없이 운전할 수 없습니다.

4.8.4 전압/전류 입력 선택(스위치)

아날로그 입력 단자 53과 54는 전압(0-10 V) 또는 전류(0/4-20 mA)로의 입력 신호 설정을 허용합니다.

초기 파라미터 설정:

- 단자 53: 개회로의 속도 지령(16-61 단자 53 스위치 설정 참조).
- 단자 54: 폐회로의 피드백 신호(16-63 단자 54 스위치 설정 참조).

주의 사항

스위치 위치를 변경하기 전에 주파수 변환기에서 전원을 차단합니다.

1. 현장 제어 패널을 분리합니다(그림 4.10 참조).
2. 스위치와 관련이 있는 모든 옵션 장비를 분리합니다.
3. 신호 유형을 선택하도록 스위치 A53 및 A54를 설정합니다. U는 전압을 선택하고 I는 전류를 선택합니다.

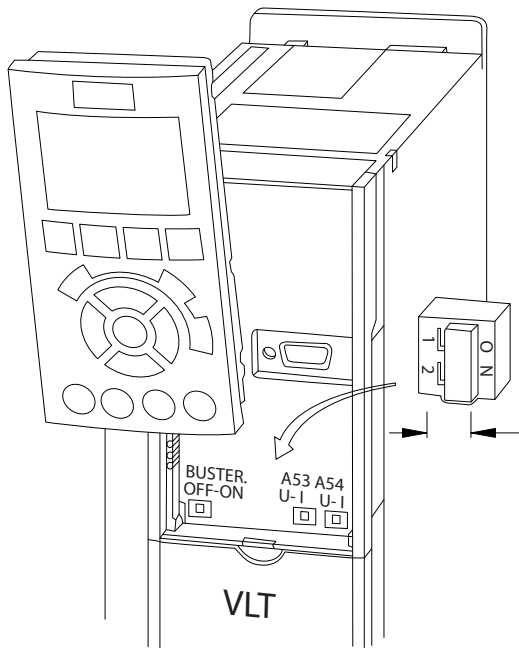


그림 4.10 단자 53 및 54 스위치의 위치

4.8.5 안전 토크 해제(STO)

안전 토크 정지를 구동하려면 주파수 변환기에 추가 배선이 필요합니다. 자세한 정보는 덴포스 VLT® 주파수 변환기용 안전 토크 정지 사용 설명서를 참조하십시오.

4.8.6 RS-485 직렬 통신

RS-485 직렬 통신 배선을 단자 (+)68과 (-)69에 연결합니다.

- 차폐 직렬 통신 케이블을 사용합니다(권장).
- 올바른 접지는 장을 4.3 접지를 참조하십시오.

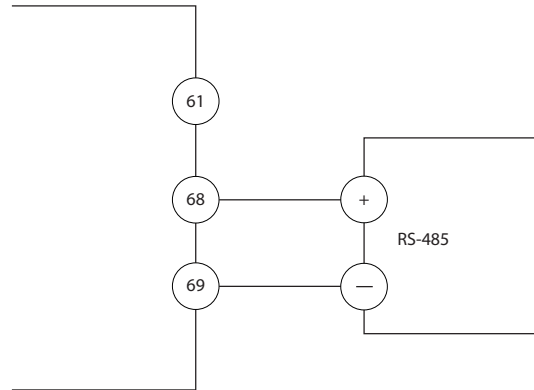


그림 4.11 직렬 통신 배선 다이어그램

기본 직렬 통신 셋업의 경우, 다음을 선택합니다.

1. 8-30 프로토콜의 프로토콜 유형.
 2. 8-31 주소의 주파수 변환기 주소.
 3. 8-32 통신 속도의 통신속도.
- 통신 프로토콜은 주파수 변환기에 내장되어 있습니다.
 - [0] FC-프로필
 - [1] FC/MC-프로필
 - [2] Modbus RTU
 - [3] Metasys N2
 - [9] FC-옵션
 - 각종 기능은 프로토콜 소프트웨어와 RS-485 연결을 사용하거나 파라미터 그룹 8-*** 통신 및 옵션에서 원격으로 프로그래밍할 수 있습니다.
 - 특정 통신 프로토콜을 선택하면 프로토콜별 파라미터를 추가로 사용할 수 있게 될 뿐만 아니라 해당 프로토콜의 사양에 맞게 여러 파라미터 초기 설정이 변경됩니다.
 - 주파수 변환기에 설치하는 옵션 카드를 사용하면 통신 프로토콜을 추가로 제공 받을 수 있습니다. 설치 및 운전 지침은 옵션 카드 문서를 참조하십시오.

4.9 설치 체크리스트

유닛 설치를 완료하기 전에 표 4.3에 설명된 대로 설비 전체를 점검합니다. 완료 시 각종 항목을 점검 및 표시합니다.

점검 대상	설명	☑
보조 장비	<ul style="list-style-type: none"> 주파수 변환기의 입력 전원 쪽이나 모터의 출력 쪽에 있을 수 있는 보조 장비, 스위치, 차단부 또는 입력 퓨즈/회로 차단기를 찾아봅니다. 최대 속도로 운전할 수 있는지 확인합니다. 주파수 변환기로의 피드백에 사용된 센서의 기능과 설치 상태를 점검합니다. 모터의 모든 역률 보정 캡을 분리합니다. 주전원측의 모든 역률 보정 캡을 조정한 다음 충분히 감소되었는지 확인합니다. 	
케이블 배선	<ul style="list-style-type: none"> 모터 배선과 제어 배선이 절연 또는 차폐되어 있는지 아니면 고주파 간섭 절연을 위해 3개의 별도 금속 도관 내에 있는지 확인합니다. 	
제어 배선	<ul style="list-style-type: none"> 와이어가 파손되었거나 손상되었는지 또한 연결부가 느슨한지 점검합니다. 제어부 배선은 고전압 전력 배선과 항상 절연되어야 합니다. 필요한 경우, 신호의 전압 소스를 점검합니다. 차폐 케이블 또는 꼬여있는 케이블의 사용을 권장합니다. 차폐선이 올바르게 종단되어 있는지 확인하십시오. 	
냉각 여유 공간	<ul style="list-style-type: none"> 냉각하기에 충분한 통풍을 제공하기 위해 상단 및 하단 여유 공간이 적절한지 확인합니다 (장을 3.3 장참 참조). 	
주위 조건	<ul style="list-style-type: none"> 주위 조건의 요구사항이 충족되었는지 확인합니다. 	
퓨즈 및 회로 차단기	<ul style="list-style-type: none"> 회로 차단기나 퓨즈가 올바르게 설치되어 있는지 점검합니다. 모든 퓨즈가 확실하게 삽입되어 있는지, 운전할 수 있는 조건에 있는지 또한 모든 회로 차단기가 개방 위치에 있는지 점검합니다. 	
접지	<ul style="list-style-type: none"> 접지 연결부가 느슨하지 않은지 또한 접지 연결부가 산화되어 있지는 않은지 점검합니다. 도관에 접지하거나 후면 패널을 금속 표면에 장착하는 것은 적합한 접지 방법이 아닙니다. 	
입력 및 출력 전원 배선	<ul style="list-style-type: none"> 느슨한 연결부가 있는지 점검합니다. 모터와 주전원이 별도의 도관 또는 별도의 차폐 케이블에 있는지 확인합니다. 	
패널 내부	<ul style="list-style-type: none"> 유닛 내부에 오물, 금속 조각, 습기 및 부식이 없는지 점검합니다. 유닛이 비착색 금속 표면에 장착되어 있는지 확인합니다. 	
스위치	<ul style="list-style-type: none"> 모든 스위치 및 차단부 설정이 올바른 위치에 있는지 확인합니다. 	
진동	<ul style="list-style-type: none"> 유닛이 확실하게 장착되어 있는지 확인하고 필요한 경우, 쇼크 마운트(shock mount)가 사용되어 있는지 확인합니다. 비정상적인 진동이 있는지 점검합니다. 	

표 4.3 설치 체크리스트

주의

내부 결합 시 잠재 위험

주파수 변환기가 올바르게 단락 있지 않으면 신체 상해 위험이 있습니다.

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

5 작동방법

5.1 안전 지침

일반 안전 지침은 **장**을 2 안전을 참조하십시오.

▲경고

고전압

교류 주전원 입력 전원에 연결될 때 주파수 변환기에 고전압이 발생합니다. 설치, 기동 및 유지보수를 공인 기사가 수행하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 설치, 기동 및 유지보수는 반드시 공인 기사만 수행해야 합니다.

전원 공급 전:

1. 덮개를 올바르게 닫습니다.
2. 모든 케이블 글랜드가 완전히 조여져 있는지 확인합니다.
3. 유닛에 대한 입력 전원이 꺼짐(OFF)이고 완전 잠금 상태인지 확인합니다. 입력 전원 절연과 관련하여 주파수 변환기의 차단 스위치에 의존하지 마십시오.
4. 입력 단자 L1 (91), L2 (92) 및 L3 (93), 상간 그리고 상-접지간에 전압이 없는지 확인합니다.
5. 출력 단자 96 (U) 97(V) 및 98 (W), 상간 그리고 상-접지간에 전압이 없는지 확인합니다.
6. U-V (96-97), V-W (97-98) 및 W-U (98-96)의 Ω 값을 측정함으로써 모터의 연속성을 준수합니다.
7. 모터 뿐만 아니라 주파수 변환기의 접지가 올바른지 점검합니다.
8. 단자에 느슨한 연결부가 있는지 주파수 변환기를 점검합니다.
9. 공급 전압이 주파수 변환기와 모터의 전압과 일치하는지 확인합니다.

5.2 전원 공급

▲경고

의도하지 않은 기동

주파수 변환기가 교류 주전원에 연결되면 모터가 아무 때나 기동할 수 있고 사망, 중상, 장비 또는 자산의 파손 위험이 야기될 수 있습니다. 모터는 외부 스위치, 직렬 버스통신 명령 또는 LCP의 입력 지령 신호를 이용하거나 결합 조건 해결을 통해 기동할 수 있습니다.

- 사용자의 안전을 고려하여 의도하지 않은 모터 기동을 피하고자 하는 경우에는 주전원에서 주파수 변환기를 연결 해제합니다.
- 파라미터를 프로그래밍하기 전에 LCP의 [Off]를 누릅니다.
- 주파수 변환기가 교류 주전원에 연결될 때 주파수 변환기, 모터 및 관련 구동 장비는 반드시 운전할 준비가 되어 있어야 합니다.

다음 단계를 사용하여 주파수 변환기에 전원을 공급합니다.

1. 입력 전압이 3% 내에서 균형을 이루는지 확인합니다. 만일 균형을 이루지 않으면 계속 진행하기 전에 입력 전압 불균형을 보정합니다. 전압 보정 후에 이 절차를 반복합니다.
2. 해당하는 경우, 옵션 장비 배선이 설치 어플리케이션과 일치하는지 확인합니다.
3. 사용자의 모든 장치가 꺼짐(OFF) 위치에 있는지 확인합니다. 패널 도어가 닫혀 있거나 덮개가 장착되어 있어야 합니다.
4. 유닛에 전원을 공급합니다. 이 때, 주파수 변환기는 기동하지 마십시오. 차단 스위치가 있는 유닛의 경우, 켜짐(ON) 위치로 전환하여 주파수 변환기에 전원을 공급합니다.

주의 사항

LCP의 맨 아래 상태 표시줄에 자동 원격 코스팅 또는 **알람 60 외부 인터록**이 표시되면 이 메시지는 유닛이 운전할 준비가 완료되었지만 예를 들어, 단자 27에 입력 신호가 없음을 의미합니다. 자세한 내용은 **장을 4.8.3 모터 운전 사용 설정(단자 27)**을 참조하십시오.

5.3 현장 제어 패널 운전

5.3.1 Local Control Panel(현장 제어 패널)

현장 제어 패널(LCP)은 유닛 전면에 있으며 표시창과 키패드가 결합되어 있습니다.

LCP에는 몇 가지의 사용자 기능이 있습니다.

- 기동, 정지 및 제어 속도(현장 제어 모드인 경우)
- 운전 데이터, 상태, 경고 및 주의사항 표시
- 주파수 변환기 기능의 프로그래밍
- 자동 리셋이 비활성화되어 있을 때 결합 후 주파수 변환기 수동 리셋

주의 사항

PC를 통해 작동하려면 MCT 10 셋업 소프트웨어를 설치합니다. 소프트웨어는 다운로드(기본 버전)하거나 주문(고급 버전, 발주 번호 130B1000)할 수 있습니다. 자세한 정보 및 다운로드는 다음을 참조하십시오.
www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Software+MCT10/MCT10+Downloads.htm

5.3.2 LCP 레이아웃

LCP는 기능별로 4가지로 나뉘어집니다(그림 5.1 참조).

- A. 표시창 영역
- B. 표시창 메뉴 키
- C. 검색 키 및 표시등(LED)
- D. 운전 키 및 리셋

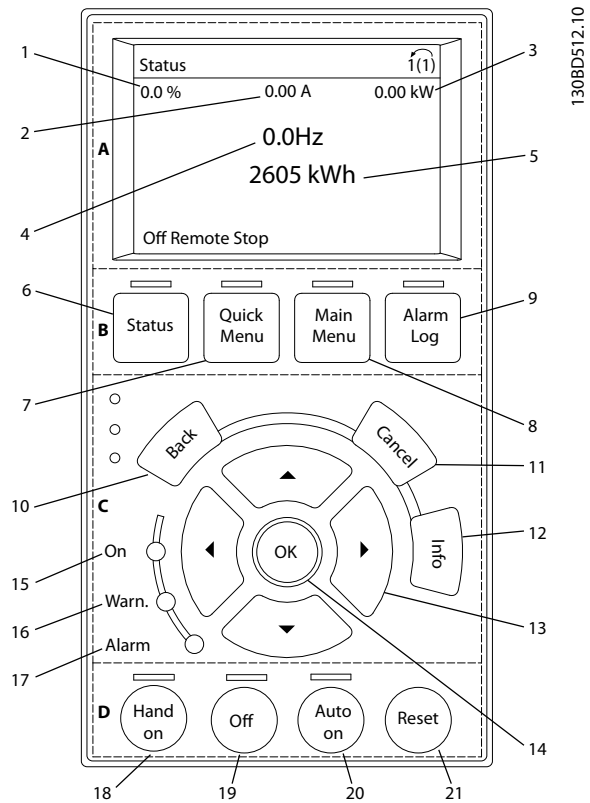


그림 5.1 현장 제어 패널(LCP)

A. 표시창 영역

주파수 변환기가 주전원 전압, 직류 버스통신 단자 또는 외부 24V DC 전원장치로부터 전원을 공급 받을 때 표시창 영역이 활성화됩니다.

LCP에 표시되는 정보는 사용자 어플리케이션에 맞게 사용자 정의할 수 있습니다. 단축 메뉴 Q3-13 표시창 설정에서 옵션을 선택합니다.

번호	표시창	파라미터 번호	초기 설정
1	1.1	0-20	지령 %
2	1.2	0-21	모터 전류
3	1.3	0-22	출력 [kW]
4	2	0-23	주파수
5	3	0-24	kWh 카운터

표 5.1 그림 5.1, 표시창 영역에 대한 범례

B. 표시창 메뉴 키

메뉴 키는 메뉴에 접근하여 파라미터를 셋업하고 정상 운전 시 상태 표시창 모드 내에서 이동하며 결합 기록 데이터를 보는 데 사용됩니다.

번호	키	기능
6	상태	운전 정보를 표시합니다.
7	단축 메뉴	프로그래밍 파라미터에 접근하여 초기 셋업 지침과 각종 세부 어플리케이션 지침을 확인할 수 있습니다.
8	주 메뉴	프로그래밍 가능한 모든 파라미터에 접근할 수 있습니다.
9	알람 기록	최근 경고, 마지막으로 발생한 알람 10개 그리고 유지보수 기록 목록을 표시합니다.

표 5.2 그림 5.1, 표시창 메뉴 키에 대한 범례

C. 검색 키 및 표시등(LED)

검색 키는 기능을 프로그래밍하고 표시창 커서를 이동하는 데 사용됩니다. 검색 키는 또한 현장(수동) 운전 시 속도 제어 기능을 제공합니다. 이 영역에는 또한 3개의 주파수 변환기 상태 표시등이 있습니다.

번호	키	기능
10	Back (뒤로)	메뉴 구조의 이전 단계 또는 이전 목록으로 돌아갑니다.
11	Cancel (취소)	표시창 모드를 변경하지 않는 한 마지막 변경 내용 또는 명령이 취소됩니다.
12	Info (정보)	누르면 표시 중인 기능의 정의가 표시됩니다.
13	검색 키	누르면 메뉴에 있는 항목 간 이동이 이루어집니다.
14	OK (확인)	누르면 파라미터 그룹에 접근하거나 선택 항목을 활성화합니다.

표 5.3 그림 5.1, 검색 키에 대한 범례

번호	표시등 이름	표시등 색상	기능
15	켜짐	녹색	주파수 변환기가 주전원 전압, 직류 버스통신 단자 또는 외부 24V 전원장치로부터 전원을 공급 받을 때 표시등이 켜집니다.
16	WARN (경고)	황색	경고 조건이 충족될 때 황색 경고 표시등이 켜지고 문제를 설명하는 텍스트가 표시창 영역에 나타납니다.
17	ALARM (알람)	적색	결함 조건이 충족되면 적색 알람 표시등이 점멸하고 알람 텍스트가 표시됩니다.

표 5.4 그림 5.1, 표시등(LED)에 대한 범례

D. 운전 키 및 리셋

운전 키는 LCP 맨 아래에 있습니다.

번호	키	기능
18	Hand On (수동 켜짐)	주파수 변환기가 현장 제어 모드에서 작동합니다. • 제어 입력 또는 직렬 통신에 의한 외부 정지 신호는 현장 수동 켜짐 명령보다 우선합니다.
19	꺼짐	모터를 정지하지만 주파수 변환기에 공급되는 전원을 분리하지는 않습니다.
20	자동 켜짐	시스템을 원격 운전 모드로 전환합니다. • 제어 단자 또는 직렬 통신에 의한 외부 기동 명령에 응답합니다.
21	리셋	결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 수동으로 리셋합니다.

표 5.5 그림 5.1, 운전 키 및 리셋에 대한 범례

주의 사항

[Status] 및 [▲]/[▼] 키를 눌러 표시창의 명암 대비를 조정할 수 있습니다.

5.3.3 파라미터 설정

어플리케이션에 맞는 p프로그래밍을 하려면 관련 파라미터 일부의 기능을 설정할 필요가 있습니다. 파라미터에 관한 자세한 내용은 장을 9.2 파라미터 메뉴 구조에 수록되어 있습니다.

프로그래밍 데이터는 주파수 변환기 내부에 저장됩니다.

- 백업하려면 데이터를 LCP 메모리에 업로드합니다.
- 다른 주파수 변환기에 데이터를 다운로드하려면 LCP를 해당 유닛에 연결하고 저장된 설정을 다운로드합니다.
- 공장 초기 설정으로 복원하더라도 LCP 메모리에 저장된 데이터는 변경되지 않습니다.

5.3.4 LCP로/에서 데이터 업로드/다운로드

1. [Off]를 눌러 데이터를 업로드 또는 다운로드하기 전에 모터를 정지합니다.
2. [Main Menu] 0-50 LCP 복사로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.
3. [1] 모두 업로드를 선택하여 데이터를 LCP에 업로드하거나 [2] 모두 다운로드를 선택하여 LCP에서 데이터를 다운로드합니다.

4. [OK]를 누릅니다. 진행 표시줄이 업로드 또는 다운로드 과정을 보여줍니다.
5. [Hand On] 또는 [Auto On]을 눌러 정상 운전으로 돌아옵니다.

5.3.5 파라미터 설정 변경

파라미터 설정은 [Quick Menu] 또는 [Main Menu]에서 접근 및 변경할 수 있습니다. [Quick Menu]를 이용하면 제한된 개수의 파라미터에만 접근할 수 있습니다.

1. LCP의 [Quick Menu] 또는 [Main Menu]를 누릅니다.
2. [▲] [▼]를 눌러 파라미터 그룹을 탐색하고 [OK]를 눌러 파라미터 그룹을 선택합니다.
3. [▲] [▼]를 눌러 파라미터를 탐색하고 [OK]를 눌러 파라미터를 선택합니다.
4. [▲] [▼]를 눌러 파라미터 설정 값을 변경합니다.
5. 십진수 파라미터가 편집 상태일 때 [◀] [▶]를 눌러 자릿수를 이동합니다.
6. [OK] 키를 눌러 변경 사항을 저장합니다.
7. [Back]을 두 번 눌러 상태로 이동하거나 [Main Menu]를 한 번 눌러 주 메뉴로 이동합니다.

변경 사항 보기

단축 메뉴 Q5 - 변경 사항에는 초기 설정에서 변경된 모든 파라미터가 나열됩니다.

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

5.3.6 초기 설정 복원

주의 사항

초기 설정으로 복원하면 프로그래밍, 모터 데이터, 현지화 및 감시 기록이 손실될 위험이 있습니다. 백업을 제공하려면 초기화하기 전에 데이터를 LCP에 업로드합니다.

주파수 변환기를 초기화하면 초기 파라미터 설정이 복원됩니다. 초기화는 14-22 운전 모드(권장)를 통해서나 수동으로 수행됩니다.

- 14-22 운전 모드를 사용하여 초기화하더라도 운전 시간, 직렬 통신 선택 항목, 개인 메뉴 설정, 결합 기록, 알람 기록 및 기타 감시 기능 등의 주파수 변환기 설정은 리셋되지 않습니다.
- 수동으로 초기화하면 모든 모터, 프로그래밍, 현지화 및 감시 데이터가 지워지고 공장 초기 설정으로 복원됩니다.

14-22 운전 모드를 통한 권장 초기화 절차

1. [Main Menu]를 두 번 눌러 파라미터에 접근합니다.
2. 14-22 운전 모드로 이동하고 [OK]를 누릅니다.
3. 초기화로 이동하고 [OK]를 누릅니다.
4. 유닛에서 전원을 분리하고 표시창이 꺼질 때까지 기다립니다.
5. 유닛에 전원을 공급합니다,
기동하는 동안 초기 파라미터 설정이 복원됩니다. 이 작업은 평상 시보다 약간 더 걸릴 수 있습니다.
6. 알람 80이 표시됩니다.
7. [Reset]을 눌러 운전 모드로 돌아옵니다.

수동 초기화 절차

1. 유닛에서 전원을 분리하고 표시창이 꺼질 때까지 기다립니다.
2. 유닛에 전원을 공급하는 동안 [Status], [Main Menu] 및 [OK]를 동시에 길게 누릅니다(약 5초간 누르거나 딸깍 소리가 들리고 팬이 기동할 때까지 누릅니다).

기동하는 동안 공장 초기 파라미터 설정이 복원됩니다. 이 작업은 평상 시보다 약간 더 걸릴 수 있습니다.

수동으로 초기화하더라도 다음과 같은 주파수 변환기 정보가 리셋되지 않습니다.

- 15-00 운전 시간
- 15-03 전원 인가
- 15-04 온도 초과
- 15-05 과전압

5.4 기본적인 프로그래밍

5.4.1 SmartStart로 작동

SmartStart 마법사를 사용하면 기본 모터 및 어플리케이션 파라미터를 신속히 구성할 수 있습니다.

- 최초 전원 인가 시 또는 주파수 변환기 초기화 후에 SmartStart가 자동으로 시작합니다.
- 화면 지시에 따라 주파수 변환기의 작동을 완료합니다. 단축 메뉴 Q4 - SmartStart를 선택하여 SmartStart를 항상 재활성화합니다.
- SmartStart 마법사를 사용하지 않고 작동하려면 장을 5.4.2 [Main Menu]를 통한 작동 또는 프로그래밍 지침서를 참조하십시오.

주의 사항

SmartStart 셋업에는 모터 데이터가 필요합니다. 필요한 데이터는 일반적으로 모터 명판에 있습니다.

5.4.2 [Main Menu]를 통한 작동

권장 파라미터 설정은 기동 및 확인 용도입니다. 어플리케이션 설정은 다를 수 있습니다.

전원을 켜 상태에서 주파수 변환기를 운전하기 전에 데이터를 입력합니다.

1. LCP의 [Main Menu]를 누릅니다.
2. 검색 키를 눌러 파라미터 그룹 0** 운전/표시로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.

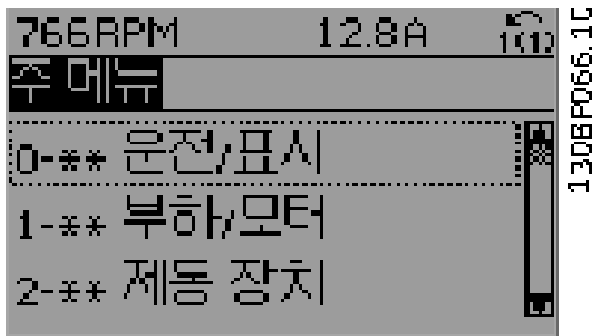


그림 5.2 주 메뉴

3. 검색 키를 눌러 파라미터 그룹 0-0* 기본 설정으로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.

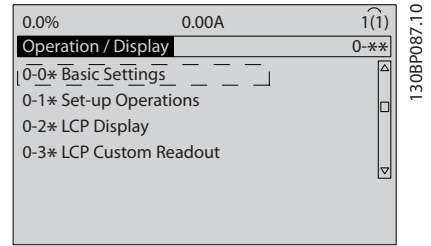


그림 5.3 운전/표시

4. 검색 키를 눌러 0-03 지역 설정으로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.

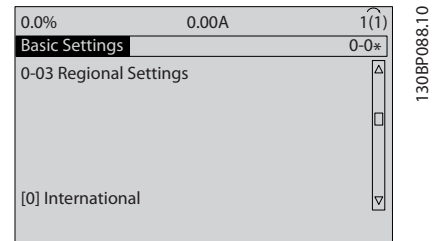


그림 5.4 기본 설정

5. 검색 키를 눌러 해당 사항에 따라 [0] 국제 표준 또는 [1] 북미를 선택한 다음 [OK]를 누릅니다. (이는 여러 기본 파라미터의 초기 설정을 변경합니다.)
6. LCP의 [Main Menu]를 누릅니다.
7. 검색 키를 눌러 0-01 언어으로 이동합니다.
8. 언어를 선택하고 [OK]를 누릅니다.
9. 점퍼 와이어가 제어 단자 12와 27 사이에 있으면 5-12 단자 27 디지털 입력을 공장 초기 설정값으로 바꿉니다. 그렇지 않으면 5-12 단자 27 디지털 입력에서 운전하지 않음을 선택합니다.
10. 3-02 최소 지령
11. 3-03 최대 지령
12. 3-41 1 가속 시간
13. 3-42 1 감속 시간
14. 3-13 지령 위치. 수동/자동에 링크 현장 원격.

5.4.3 비동기식 모터 셋업

모터 데이터를 파라미터 1-20 모터 출력[kW] 또는 1-21 모터 동력 [HP] ~ 1-25 모터 정격 회전수를 입력합니다. 해당 정보는 모터 명판에서 찾을 수 있습니다.

1. 1-20 모터 출력[kW] 또는 1-21 모터 동력 [HP]
2. 1-22 모터 전압
3. 1-23 모터 주파수
4. 1-24 모터 전류
5. 1-25 모터 정격 회전수

5.4.4 VVC^{plus}의 PM 모터 셋업

주의 사항

팬과 펌프가 있는 영구자석(PM) 모터만 사용합니다.

초기 프로그래밍 단계

1. PM 모터 운전 1-10 모터 구조를 활성화하고 (1) PM, 비돌극 SPM을 선택합니다.
2. 0-02 모터 속도 단위를 [0] RPM으로 설정합니다.

모터 데이터 프로그래밍

1-10 모터 구조에서 PM 모터를 선택하고 나면 파라미터 그룹 1-2* 모터 데이터, 1-3* 고급 모터 데이터 및 1-4*의 PM 모터 관련 파라미터가 활성화됩니다.

필요한 데이터는 모터 명판과 모터 데이터 시트에서 확인할 수 있습니다.

나열된 순서에 따라 다음 파라미터를 프로그래밍합니다.

1. 1-24 모터 전류
2. 1-26 모터 일정 정격 토크
3. 1-25 모터 정격 회전수
4. 1-39 모터 극수
5. 1-30 고정자 저항 (Rs)
라인-공통 고정자 와인딩 저항(Rs)을 입력합니다. 선간 데이터만 사용할 수 있는 경우에는 선간 값을 2로 나누어 라인-공통(starpoint) 값을 얻습니다.
6. 1-37 d축 인덕턴스 (Ld)
PM 모터의 라인-공통 d축 인덕턴스를 입력합니다. 선간 데이터만 사용할 수 있는 경우에는 선간 값을 2로 나누어 라인-공통(starpoint) 값을 얻습니다.

7. 1-40 1000 RPM에서의 역회전 EMF
1000 RPM 기계적 속도(RMS 값)를 기준으로 한 PM 모터의 선간 역회전 EMF를 입력합니다. 인버터가 연결되어 있지 않고 축이 외부적으로 회전하는 경우 역회전 EMF는 PM 모터에서 생성된 전압입니다. 역회전 EMF는 일반적으로 모터 정격 속도 또는 두 라인 사이에서 측정된 1000 RPM에 맞게 지정됩니다. 1000 RPM의 모터 속도에 대한 값이 없는 경우에는 다음과 같이 올바른 값을 계산합니다. 예를 들어 1800 RPM에서 역회전 EMF가 320 V라면 1000 RPM에서의 값을 다음과 같이 계산할 수 있습니다. 역회전 EMF= (전압 / RPM)*1000 = (320/1800)*1000 = 178. 이는 1-40 1000 RPM에서의 역회전 EMF에 맞게 프로그래밍되어야 하는 값입니다.

모터 운전 시험

1. 모터를 저속(100 ~ 200 RPM)으로 기동합니다. 모터가 회전하지 않는 경우 설치, 일반 프로그래밍 및 모터 데이터를 점검합니다.
2. 1-70 PM Start Mode의 기동 기능이 어플리케이션 요구사항에 적합한지 확인합니다.

회전자 감지

이 기능은 모터가 정지 상태에서 기동하는 어플리케이션(예를 들어, 펌프 또는 컨베이어)에 적합한 권장 사항입니다. 일부 모터의 경우 임펄스가 송신될 때 소리가 들립니다. 이 작업을 하더라도 모터에는 악영향을 주지 않습니다.

파킹 시간

이 기능은 예를 들어 팬 어플리케이션의 풍차 회전과 같이 모터가 저속으로 회전하는 어플리케이션에 권장되는 기능입니다. 2-06 Parking Current 및 2-07 Parking Time를 조정할 수 있습니다. 관성이 높은 어플리케이션의 경우에는 이러한 파라미터의 초기 설정값을 증가시킵니다.

모터를 정격 속도에서 기동합니다. 어플리케이션이 제대로 구동하지 않는 경우 VVC^{plus} PM 설정을 점검합니다. 각기 다른 어플리케이션의 권장 사항은 표 5.6에서 확인할 수 있습니다.

어플리케이션	설정
관성이 낮은 어플리케이션 $I_{Load}/I_{Motor} < 5$	1-17 전압 필터 시상수는 인수 5에서 10으로 증가시켜야 함 1-14 댄핑 계인은 감소시켜야 함 1-66 최저 속도의 최소 전류는 감소시켜야 함(<100%)
관성이 낮은 어플리케이션 $50 > I_{Load}/I_{Motor} > 5$	계산된 값 유지
관성이 높은 어플리케이션 $I_{Load}/I_{Motor} > 50$	1-14 댄핑 계인, 1-15 Low Speed Filter Time Const. 및 1-16 High Speed Filter Time Const.는 증가시켜야 함
저속의 높은 부하 <30% (정격 속도)	1-17 전압 필터 시상수는 증가시켜야 함 1-66 최저 속도의 최소 전류는 증가시켜야 함(장시간 >100%이면 모터가 과열될 수 있음)

표 5.6 각기 다른 어플리케이션의 권장 사항

모터가 특정 속도에서 진동하기 시작하면 1-14 댄핑 계인을 증가시킵니다. 작은 단계로 값을 증가시킵니다. 모터에 따라 이 파라미터의 양호한 값이 초기값보다 높은 10% 또는 100%일 수 있습니다.

1-66 최저 속도의 최소 전류에서 기동 토크를 조정할 수 있습니다. 100%는 정격 토크를 기동 토크로 제공합니다.

5.4.5 자동 에너지 최적화(AEO)

주의 사항

AEO는 영구자석 모터와 관련이 없습니다.

자동 에너지 최적화(AEO)는 모터로 전달되는 전압을 최소화하고 에너지 소모, 발열 및 소음을 줄이는 절차입니다.

AEO를 활성화하려면 파라미터 1-03 토크 특성을 [2] 자동 에너지 최적화 CT 또는 [3] 자동 에너지 최적화 VT로 설정합니다.

5.4.6 자동 모터 최적화 (AMA)

주의 사항

AMA는 PM 모터와 관련이 없습니다.

자동 모터 최적화(AMA)는 주파수 변환기와 모터 간의 호환성을 최적화하는 절차입니다.

- 주파수 변환기는 출력 모터 전류 조정과 관련하여 모터의 수학적 모델을 만듭니다. 이 절차는 또한 전기 전원의 입력 위상 균형을 테스트하고 모터 특성과 파라미터 1-20 ~ 1-25에 입력한 데이터를 비교합니다.
- 모터축이 회전하지 않으며 AMA 실행 중에는 모터에 아무런 악영향을 미치지 않습니다.
- 모터에 따라 시험 완결 버전을 실행할 수 없는 경우도 있습니다. 이러한 경우에는 [2] 축소 AMA 사용함을 선택합니다.
- 출력 필터가 모터에 연결되어 있는 경우에는 축소 AMA 사용함을 선택합니다.
- 경고 또는 알람이 발생하면 장을 7.4 경고 및 알람 목록을 참조하십시오.
- 최상의 결과를 위해서는 모터가 차가운 상태에서 이 절차를 수행합니다.

AMA를 구동하려면

1. [Main Menu]를 눌러 파라미터에 접근합니다.
2. 파라미터 그룹 1-** 부하 및 모터로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.
3. 파라미터 그룹 1-2* 모터 데이터로 이동한 다음 [OK]를 누릅니다.
4. 1-29 자동 모터 최적화 (AMA)로 이동하고 [OK]를 누릅니다.
5. [1] 완전 AMA 사용함을 선택하고 [OK]를 누릅니다.
6. 화면의 지시에 따릅니다.
7. 자동으로 시험이 시작되고 시험이 완료되면 이를 알려줍니다.

5.5 모터 회전 점검

주의 사항

잘못된 방향으로 모터가 구동하면 펌프/압축기의 손상 위험이 있습니다. 주파수 변환기를 구동하기 전에 모터 회전을 점검합니다.

모터는 5Hz 또는 4-12 모터 속도 하한 [Hz]에서 설정된 최소 주파수에서 잠깐 구동합니다.

1. [Main Menu]를 누릅니다.
2. 1-28 모터 회전 점검로 이동하고 [OK]를 누릅니다.
3. [1] 사용함으로 이동합니다.

다음과 같은 텍스트가 나타납니다: **참고! 모터가 잘못된 방향으로 구동할 수 있습니다.**

4. [OK]를 누릅니다.
5. 화면의 지시를 따릅니다.

주의 사항

회전 방향을 변경하려면 주파수 변환기로의 전원을 분리하고 방전될 때까지 기다립니다. 연결부의 모터 또는 주파수 변환기측 모터 와이어 3개 중 2개의 연결을 바꿉니다.

5.6 현장 제어 시험

1. [Hand On]을 눌러 주파수 변환기에 현장 기동 명령을 제공합니다.
2. [▲]를 최대 속도까지 눌러 주파수 변환기를 가속합니다. 커서를 소수점의 왼쪽으로 옮기면 보다 빨리 입력 내용이 변경됩니다.
3. 가속 문제에 유의합니다.
4. [Off]를 누릅니다. 감속 문제에 유의합니다.

가속 또는 감속 문제가 있는 경우에는 장을 7.5 고장수리를 참조하십시오. 트립 후 주파수 변환기 리셋은 장을 7.4 경고 및 알람 목록 및 장을 7.4 경고 및 알람 목록을 참조하십시오.

5.7 시스템 기동

이 절의 절차에서는 사용자 배선 및 어플리케이션 프로그래밍을 완료해야 합니다. 다음 절차는 어플리케이션 셋업을 완료한 후에 진행할 것을 권장합니다.

1. [Auto On]을 누릅니다.
2. 외부 구동 명령을 실행합니다.
3. 속도 범위 전체에 걸쳐 속도 지령을 조정합니다.
4. 외부 구동 명령을 제거합니다.
5. 모터의 소리 및 진동 수준을 점검하여 시스템이 지정 용도에 맞게 작동하고 있는지 확인합니다.

경고 또는 알람이 발생하면 또는 장을 7.4 경고 및 알람 목록을 참조하십시오.

6 어플리케이션 셋업 예시

본 절에서의 예는 공통 어플리케이션에 대한 요약 참고 자료입니다.

- 파라미터 설정은 별도의 언급이 없는 한 지역별 초기 값입니다(0-03 지역 설정에서 선택).
- 단자와 연결된 파라미터와 그 설정은 그림 옆에 표시됩니다.
- 아날로그 단자 A53 또는 A54에 대한 스위치 설정이 필요한 경우, 이 또한 그림에 표시됩니다.

주의 사항

안전 정지 토크 정지 기능(옵션)을 사용하는 경우, 공장 초기 프로그래밍 값 사용 시 주파수 변환기를 작동하기 위해서는 단자 12(또는 13)와 단자 37 사이에 점퍼 와이어가 필요할 수도 있습니다.

6

6.1 적용 예

6.1.1 압축기

SmartStart는 압축기에 관한 입력 데이터와 주파수 변환기가 구동할 냉동 시스템을 묶는 냉동 압축기 셋업을 통해 사용자를 안내합니다. SmartStart 내에서 사용된 모든 용어 및 단위는 공통된 냉동 유형 및 셋업이므로 LCP의 키 2개만 사용하여 10-15개의 간단한 단계로 완료할 수 있습니다.

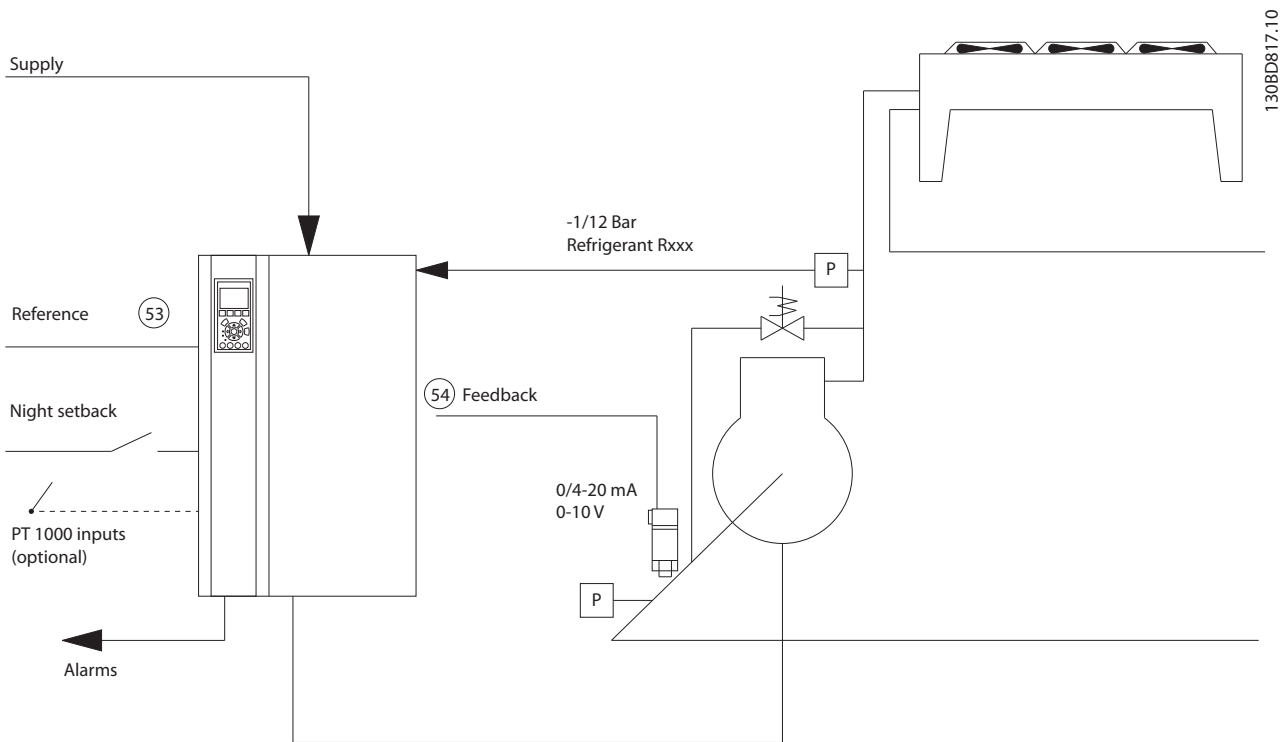


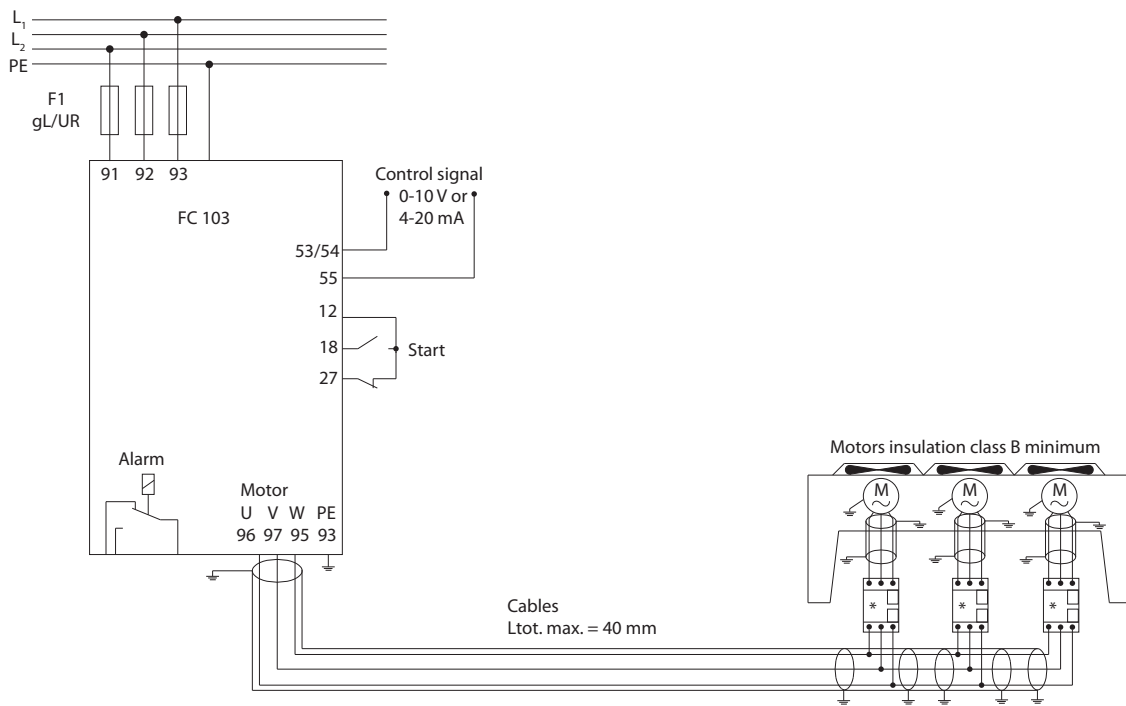
그림 6.1 "내부 제어부가 있는 압축기"의 기본 도면

SmartStart 입력:

- 바이패스 값
- 리셋 주기(기동 간)
- 최소 Hz
- 최대 Hz
- 설정포인트
- 동작/정지
- 400/230 V AC
- 암페어
- RPM

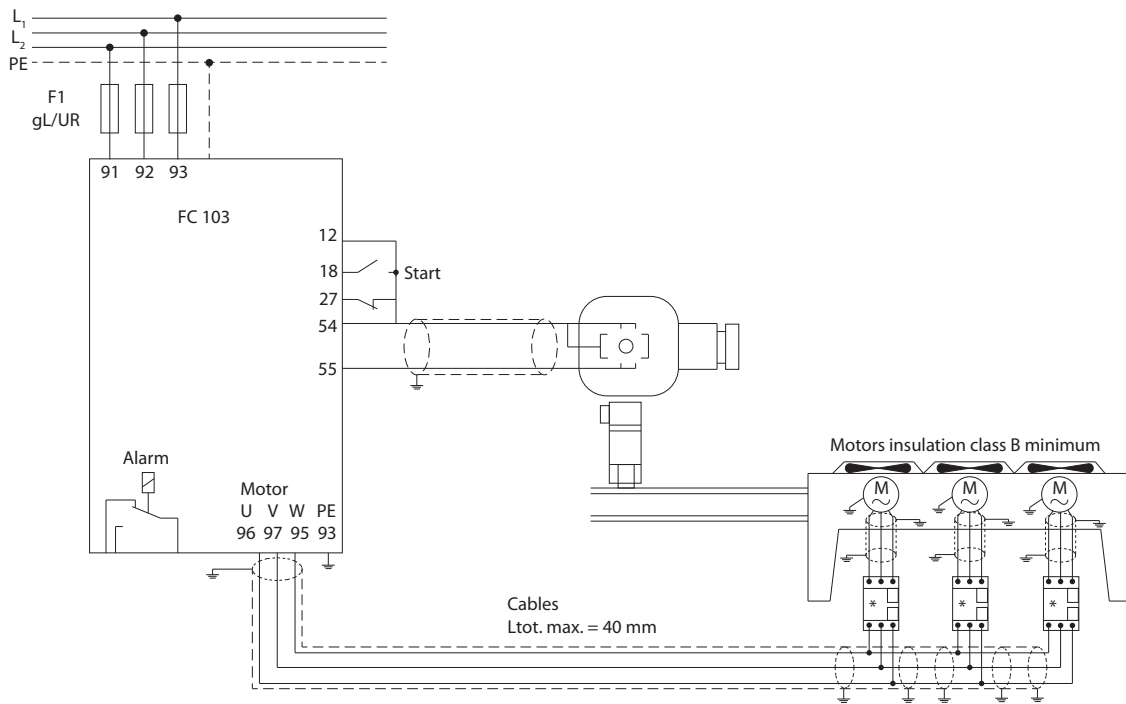
6.1.2 단일 또는 여러 개의 팬이나 펌프

SmartStart 는 냉동 콘덴서 팬 또는 펌프의 셋업 절차를 통해 안내합니다. 콘덴서 또는 펌프에 관한 데이터와 주파수 변환기가 구동할 냉동 시스템을 입력합니다. SmartStart 내에서 사용된 모든 용어 및 단위는 공통된 냉동 유형 및 셋업이므로 LCP의 키 2개만 사용하여 10-15개의 간단한 단계로 완료할 수 있습니다.



1308D824.10

그림 6.2 아날로그 지령을 사용한 속도 제어(개회로) - 단일 팬 또는 펌프/병렬로 연결된 여러 개의 팬 또는 펌프



1308D823.10

그림 6.3 폐회로의 압력 제어 - 독립형 시스템 - 단일 팬 또는 펌프/병렬로 연결된 여러 개의 팬 또는 펌프

권장 모터 케이블 유형은 다음과 같습니다.

- LIYCY
- Lapp Oelflex 100CY 450/750 V
- Lapp Oelflex 110CY 600/1000 V
- Lapp Oelflex SERVO 2YSLCY-J9
- Lapp Oelflex SERVO 2YSLCYK-J9
- HELU TOPFLEX-EWV-2YSLCY-J
- HELU TOPFLEX-EWV-UV 2YSLCYK-J
- HELU TOPFLEX-EWV-3PLUS 2YSLCY-J
- HELU TOPFLEX-EWV-UV-3PLUS 2YSLCYK-J
- Faber Kabel EWV-Motorleitung 2YSL(St)Cyv
- nexans MOTIONLINE RHEYFLEX-EWV 2XSLSTCY-J

6.1.3 압축기 팩

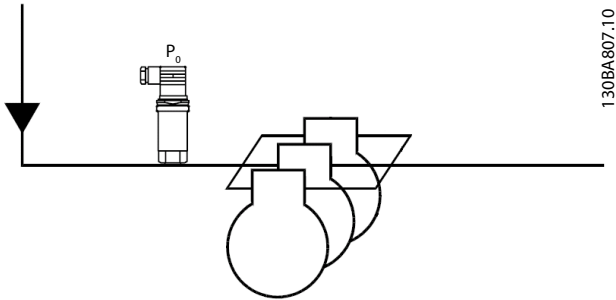


그림 6.4 P₀ 압력 트랜스미터

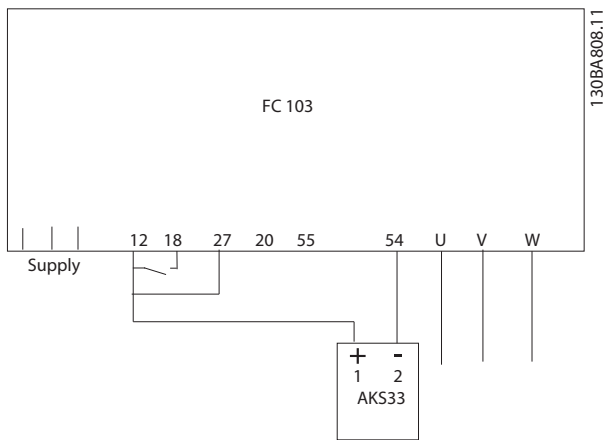


그림 6.5 폐회로 어플리케이션을 위한 FC 103 및 AKS33 연결 방법

주의 사항

관련 있는 파라미터를 찾으려면 SmartStart 를 실행합니다.

7 유지보수, 진단 및 고장수리

이 장에는 유지보수 및 서비스 지침, 상태 메시지, 경고 및 알람, 기본 고장수리가 수록되어 있습니다.

7.1 유지보수 및 서비스

정상 운전 조건 및 부하 프로파일 하에서 주파수 변환기는 설계 수명 내내 유지보수가 필요 없습니다. 과손, 위험 및 손상을 방지하려면 운전 조건에 따라 정기적인 간격으로 주파수 변환기를 점검합니다. 마모 또는 손상된 부품은 순정 예비 부품 또는 표준 부품으로 교체합니다. 서비스 및 지원은 다음을 참조하십시오.

www.danfoss.com/contact/sales_and_services/.

⚠ 경고

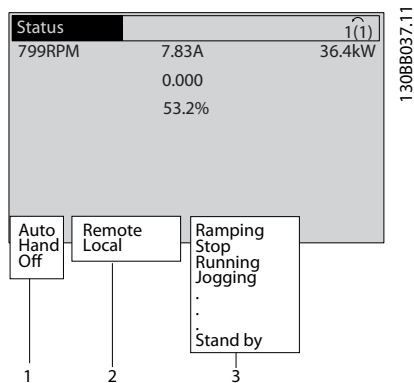
고전압

교류 주전원 입력 전원에 연결될 때 주파수 변환기에 고전압이 발생합니다. 설치, 기동 및 유지보수를 공인 기사가 수행하지 않으면 사망 또는 중상으로 이어질 수 있습니다.

- 설치, 기동 및 유지보수는 반드시 공인 기사만 수행해야 합니다.

7.2 상태 메시지

주파수 변환기가 상태 모드인 경우, 상태 메시지가 자동으로 생성되고 표시창 맨 아래줄에 나타납니다(그림 7.1 참조).



1	운전 모드(표 7.1 참조)
2	지령 위치(표 7.2 참조)
3	운전 상태(표 7.3 참조)

그림 7.1 상태 표시창

표 7.1 ~ 표 7.3에서는 표시된 상태 메시지를 설명합니다.

꺼짐	[Auto On] 또는 [Hand On]을 누를 때까지 주파수 변환기는 어떤 제어 신호에도 반응하지 않습니다.
자동 꺼짐	주파수 변환기는 제어 단자 및/또는 직렬 통신에서 제어됩니다.
	주파수 변환기는 LCP의 검색 키에 의해 제어됩니다. 정지 명령, 리셋, 역회전, 직류 제동 및 기타 제어 단자에 적용된 신호는 현장 제어보다 우선합니다.

표 7.1 운전 모드

원격	속도 지령은 외부 신호, 직렬 통신 또는 내부 프리셋 지령에서 제공됩니다.
현장	주파수 변환기는 LCP의 [Hand On] 제어 또는 지령 값을 사용합니다.

표 7.2 지령 위치

교류 제동	교류 제동이 2-10 제동 기능에서 선택되었습니다. 제어된 감속을 달성하기 위해 교류 제동이 모터를 과도 자화합니다.
AMA 완료	자동 모터 최적화(AMA)가 성공적으로 수행되었습니다.
AMA 준비됨	AMA가 기동할 준비가 되어 있습니다. [Hand On]을 눌러 기동합니다.
AMA 구동	AMA 과정이 진행 중입니다.
코스팅	<ul style="list-style-type: none"> • 코스팅 인버스가 디지털 입력 기능으로 선택되었습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 해당 단자가 연결되어 있지 않습니다. • 코스팅이 직렬 통신에 의해 활성화되었습니다.
제어 감속	<p>제어 감속이 14-10 주전원 결합에서 선택되었습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 주전원 전압이 주전원 결합 시 14-11 공급전원 결합 전압에서 설정된 값보다 낮습니다. • 주파수 변환기가 제어 감속을 사용하여 모터를 감속합니다.
고전류	주파수 변환기 출력 전류가 4-51 고전류 경고에서 설정된 한계보다 높습니다.
저전류	주파수 변환기 출력 전류가 4-52 저속 경고에서 설정된 한계보다 낮습니다.
직류 유지	직류 유지가 1-80 정지 시 기능에서 선택되어 있으며 정지 명령이 동작합니다. 모터가 2-00 직류 유지/예열 전류에서 설정된 직류 전류에 의해 유지됩니다.

직류 정지	<p>모터가 지정된 시간(2-02 직류 제동 시간) 동안 직류 전류(2-01 직류 제동 전류)로 유지됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 직류 제동이 2-03 직류 제동 동작 속도 [RPM]에서 활성화되어 있으며 정지 명령이 동작합니다. 직류 제동(인버스)이 디지털 입력 기능으로 선택되어 있습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 해당 단자가 동작하지 않습니다. 직류 제동이 직렬 통신을 통해 활성화되어 있지 않습니다.
피드백 상한	<p>활성화된 피드백의 총합이 4-57 피드백 높음 경고에서 설정된 피드백 한계보다 높습니다.</p>
피드백 하한	<p>활성화된 피드백의 총합이 4-56 피드백 낮음 경고에서 설정된 피드백 한계보다 낮습니다.</p>
출력 고정	<p>현재 속도를 유지하는 원격 지령이 동작합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 출력 고정이 디지털 입력 기능으로 선택되었습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 해당 단자가 동작합니다. 속도는 단자 기능(가속 및 감속)을 통해서만 제어할 수 있습니다. 가속/감속 유지는 직렬 통신을 통해 활성화됩니다.
출력 고정 요청	<p>출력 고정 명령이 주어졌지만 인가 시 운전 신호가 수신될 때까지 모터가 정지된 상태를 유지합니다.</p>
지령 고정	<p>지령 고정이 디지털 입력 기능으로 선택되었습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 해당 단자가 동작합니다. 주파수 변환기가 실제 지령을 저장합니다. 지령은 단자 기능(가속 및 감속)을 통해서만 변경할 수 있습니다.</p>
조그 요청	<p>조그 명령이 주어졌지만 디지털 입력을 통해 인가 시 운전 신호가 수신될 때까지 모터가 정지됩니다.</p>
Jogging	<p>모터는 3-19 조그 속도 [RPM]에서 프로그래밍된 대로 구동 중입니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 조그가 디지털 입력 기능으로 선택되었습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 해당 단자(예를 들어, 단자 29)가 동작합니다. 조그 기능은 직렬 통신을 통해 활성화됩니다. 조그 기능이 감시 기능에 대한 반응으로 선택되었습니다(예를 들어, 신호 없음). 감시 기능이 동작합니다.
모터 점검	<p>1-80 정지 시 기능에서 모터 점검이 선택되었습니다. 정지 명령이 활성화되었습니다. 모터가 주파수 변환기에 연결되어 있는지 확인하기 위해 영구 시험 전류가 모터에 적용됩니다.</p>
OVC 제어	<p>과전압 제어가 2-17 과전압 제어, [2] 사용함에 따라 활성화되었습니다. 연결된 모터가 주파수 변환기에 발전 에너지를 공급합니다. 과전압 제어는 제어 모드에서 모터를 구동하고 주파수 변환기가 트립되지 않도록 V/Hz 비율을 조정합니다.</p>
전원부 꺼짐	<p>(외부 24V 전원 공급장치가 설치된 주파수 변환기에만 해당). 주파수 변환기로의 주전원 공급은 제거되었고 외부 24V에 의해 제어 카드가 공급됩니다.</p>

보호 모드	<p>보호 모드가 동작합니다. 유닛에서 심각한 상태(과전류 또는 과전압)를 감지하였습니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 트립을 피하기 위해 스위칭 주파수가 4kHz까지 낮아집니다. 약 10초 후에 보호 모드가 종료됩니다. 14-26 인버터 결함 시 트립 지연에서 보호 모드를 제한할 수 있습니다.
가감속	<p>모터가 활성화된 가속/감속을 통해 가속/감속하는 중입니다. 지령, 한계 값 또는 정지에 아직 도달하지 않았습니다.</p>
지령 높음	<p>활성화된 지령의 총합이 4-55 지령 높음 경고에서 설정된 지령 한계보다 높습니다.</p>
지령 낮음	<p>활성화된 지령의 총합이 4-54 지령 낮음 경고에서 설정된 지령 한계보다 낮습니다.</p>
지령시구동	<p>주파수 변환기가 지령 범위 내에서 구동하고 있습니다. 피드백 값이 설정포인트 값과 일치합니다.</p>
요청 시 구동	<p>기동 명령이 주어졌지만 디지털 입력을 통해 인가 시 운전 신호가 수신될 때까지 모터가 정지됩니다.</p>
구동	<p>주파수 변환기에 의해 모터가 구동됩니다.</p>
슬립 모드	<p>에너지 절약 기능이 활성화됩니다. 모터가 정지되었지만 필요할 경우 자동으로 재기동합니다.</p>
고속	<p>모터 속도가 4-53 고속 경고에서 설정된 값보다 높습니다.</p>
저속	<p>모터 속도가 4-52 저속 경고에서 설정된 값보다 낮습니다.</p>
대기	<p>Auto On 모드에서 주파수 변환기는 디지털 입력 또는 직렬 통신의 기동 신호로 모터를 기동합니다.</p>
기동 지연	<p>1-71 기동 지연에서 기동 지연 시간이 설정되었습니다. 기동 명령이 활성화되며 기동 지연 시간이 만료된 후에 모터가 기동합니다.</p>
정역기동	<p>정회전 기동과 역회전 기동이 각기 다른 디지털 입력 2개의 기능으로 선택되었습니다(파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력). 모터는 어떤 단자가 활성화되는지에 따라 정회전 또는 역회전으로 기동합니다.</p>
정지	<p>주파수 변환기는 LCP, 디지털 입력 또는 직렬 통신에서 정지 명령을 수신했습니다.</p>
트립	<p>알람이 발생했으며 모터가 정지됩니다. 알람의 원인이 해결되면 수동으로 [Reset]을 누르거나 원격으로 제어 단자 또는 직렬 통신을 통해 주파수 변환기를 리셋할 수 있습니다.</p>
트립 잠금	<p>알람이 발생했으며 모터가 정지됩니다. 알람의 원인이 해결되면 주파수 변환기에 전원을 차단 후 공급해야 합니다. 그리고 나서 수동으로 [Reset]을 누르거나 원격으로 제어 단자 또는 직렬 통신을 통해 주파수 변환기를 리셋할 수 있습니다.</p>

표 7.3 운전 상태

주의 사항

자동/원격 모드에서 주파수 변환기는 기능을 실행하기 위해 외부 명령을 필요로 합니다.

7.3 경고 및 알람 유형

경고

알람 조건이 임박하거나 비정상적인 운전 조건이 있는 경우에 경고가 발생하며 이로 인해 주파수 변환기에 알람이 발생할 수 있습니다. 비정상적인 조건이 해결되면 경고가 자동으로 사라집니다.

알람 트립

주파수 변환기가 트립될 때 알람이 발생하며 이는 주파수 변환기가 주파수 변환기 또는 시스템의 손상을 방지하기 위해 운전을 일시정지함을 의미합니다. 모터가 코스팅 정지됩니다. 주파수 변환기 논리는 계속 작동하며 주파수 변환기의 상태를 감시합니다. 결함 조건이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋할 수 있습니다. 그리고 나서 다시 운전 준비가 완료됩니다.

트립/트립 잠금 후 주파수 변환기 리셋

트립은 다음과 같은 4가지 방법 중 하나로 리셋할 수 있습니다.

- LCP의 [Reset]을 누릅니다.
- 디지털 리셋 입력 명령
- 직렬 통신 리셋 입력 명령
- 자동 리셋

트립 잠금

입력 전원이 리셋됩니다. 모터가 코스팅 정지됩니다. 주파수 변환기는 계속 주파수 변환기의 상태를 감시합니다. 주파수 변환기에서 입력 전원을 분리하고 결함의 원인을 해결한 다음 주파수 변환기를 리셋합니다.

경고 및 알람 표시

- 경고가 경고 번호와 함께 LCP에 표시됩니다.
- 알람이 알람 번호와 함께 점멸합니다.

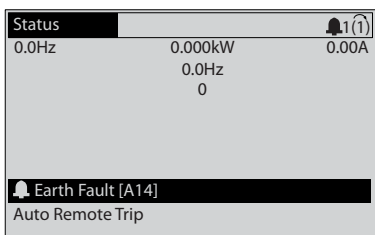
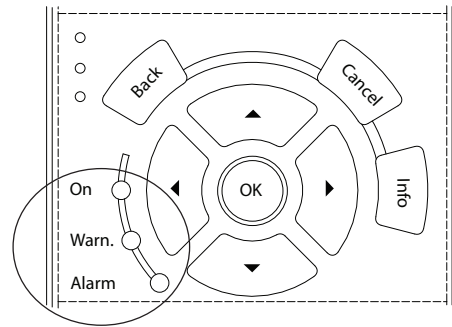


그림 7.2 알람 표시 예

LCP에는 텍스트 및 알람 코드가 나타날 뿐만 아니라 3개의 상태 표시등이 있습니다.



1308B467.11

	경고 LED	알람 LED
경고	켜짐	꺼짐
알람	꺼짐	켜짐(점멸)
트립 잠금	켜짐	켜짐(점멸)

그림 7.3 상태 표시등

7.4 경고 및 알람 목록

아래의 경고/알람 정보는 각각의 경고/알람 조건을 정의하고 조건에 대해 발생 가능한 원인을 제공하며 해결책 또는 고장수리 절차 세부 내용을 안내합니다.

경고 1, 10V 낮음

단자 50의 제어카드 전압이 10V보다 낮습니다.

단자 50(10V 공급)에서 과부하가 발생한 경우 과부하 원인을 제거합니다. 이 단자 용량은 최대 15 mA 또는 최소 590Ω입니다.

연결된 가변 저항기의 단락 또는 가변 저항기의 잘못된 배선에 의해 이 조건이 발생할 수 있습니다.

고장수리

- 단자 50에서 배선을 제거합니다. 경고가 사라지면 이는 배선 문제입니다. 경고가 사라지지 않으면 제어카드를 교체합니다.

경고/알람 2, 외부지령 결함

이 경고 또는 알람은 6-01 외부 지령 보호 기능을 프로그래밍한 경우에만 나타납니다. 아날로그 입력 중 하나의 신호가 해당 입력에 대해 프로그래밍된 최소값의 50% 미만입니다. 파손된 배선 또는 고장난 장치가 신호를 전송하는 경우에 이 조건이 발생할 수 있습니다.

고장수리

- 모든 아날로그 입력 단자의 연결부를 점검합니다. 제어 카드 단자 53과 54는 신호용이고 단자 55는 공통입니다. MCB 101 단자 11과 12는 신호용이고 단자 10은 공통입니다. MCB 109 단자 1, 3, 5는 신호용이고 단자 2, 4, 6은 공통입니다.
- 주파수 변환기 프로그래밍 내용과 스위치 설정이 아날로그 신호 유형과 일치하는지 확인합니다.
- 입력 단자 신호 시험을 실시합니다.

경고/알람 4, 공급전원 결상

전원 공급 측에 결상이 발생하거나 주전원 전압의 불균형이 심한 경우에 발생합니다. 이 메시지는 주파수 변환기의 입력 정류기에 결함이 있는 경우에도 나타납니다. 옵션은 14-12 공급전원 불균형 시 기능에서 프로그래밍됩니다.

고장수리

- 주파수 변환기의 입력 전압과 입력 전류를 점검합니다.

경고 5, 직류단 전압 높음

직류단 전압(DC)이 고전압 경고 한계 값보다 높습니다. 한계는 주파수 변환기 전압 등급에 따라 다릅니다. 유닛은 계속 작동 중입니다.

경고 6, 직류전압 낮음

직류단 전압(DC)이 저전압 경고 한계 값보다 낮습니다. 한계는 주파수 변환기 전압 등급에 따라 다릅니다. 유닛은 계속 작동 중입니다.

경고/알람 7, 직류단 과전압

매개회로 전압이 한계 값보다 높은 경우로서, 일정 시간 경과 후 주파수 변환기가 트립됩니다.

고장수리

- 제동 저항을 연결합니다.
- 가감속 시간을 늘립니다.
- 가감속 유형을 변경합니다.
- 2-10 제동 기능의 기능을 활성화합니다.
- 14-26 인버터 결함 시 트립 지연을(를) 늘립니다.
- 전원 새그 시 알람/경고가 발생하는 경우 회생동력 백업을 사용합니다(14-10 주전원 결함).

경고/알람 8, 직류단 저전압

직류단 전압이 저전압 한계 이하로 떨어지면 주파수 변환기는 24V DC 백업 전원이 연결되어 있는지 확인합니다. 24V DC 백업 전원이 연결되어 있지 않으면 주파수 변환기는 고정된 지연 시간 후에 트립됩니다. 시간 지연은 유닛 용량에 따라 다릅니다.

고장수리

- 공급 전압이 주파수 변환기 전압과 일치하는지 확인합니다.
- 입력 전압 시험을 실시합니다.
- 소프트 차지 회로 테스트를 실시합니다.

경고/알람 9, 인버터 과부하

주파수 변환기에 과부하(높은 전류로 장시간 운전)가 발생할 경우 주파수 변환기가 정지됩니다. 인버터의 전자식 썬미 보호 기능 카운터는 98%에서 경고가 발생하고 100%가 되면 알람 발생과 함께 트립됩니다. 이 때, 카운터의 과부하율이 90% 이하로 떨어지기 전에는 주파수 변환기를 리셋할 수 없습니다.

주파수 변환기를 100% 이상의 과부하 상태에서 장시간 구동할 경우 결함이 발생합니다.

고장수리

- LCP에 표시된 출력 전류와 주파수 변환기 정격 전류를 비교합니다.
- LCP에 표시된 출력 전류와 측정된 모터 전류를 비교합니다.
- LCP에 썬미 인버터 부하를 표시하고 값을 감시합니다. 주파수 변환기의 지속적 전류 등급 이상으로 운전하는 경우에는 카운터가 증가합니다. 주파수 변환기의 지속적 전류 등급 이하로 운전하는 경우에는 카운터가 감소합니다.

경고/알람 10, 모터 과열

전자식 썬미 보호(ETR) 기능이 모터의 과열을 감지한 경우입니다. 1-90 모터 열 보호에서 카운터가 100%에 도달했을 때 주파수 변환기가 경고 또는 알람을 표시하도록 설정합니다. 너무 오랜시간 모터가 100% 이상 과부하 상태로 구동할 때 결함이 발생합니다.

고장수리

- 모터가 과열되었는지 확인합니다.
- 모터가 기계적으로 과부하되었는지 확인합니다.
- 1-24 모터 전류에서 설정한 모터 전류가 올바른지 확인합니다.
- 파라미터 1-20 ~ 1-25의 모터 데이터가 올바르게 설정되어 있는지 확인합니다.
- 외부 팬을 사용하는 경우에는 1-91 모터 외부 팬에서 외부 팬이 선택되었는지 확인합니다.
- 1-29 자동 모터 최적화(AMA)에서 AMA를 구동하면 주파수 변환기가 모터를 보다 정밀하게 튜닝하고 썬미 부하를 줄일 수 있습니다.

경고/알람 11, 모터 썬미스터 과열

썬미스터가 연결 해제되어 있는지 확인합니다. 1-90 모터 열 보호에서 주파수 변환기가 경고 또는 알람을 표시할지 여부를 설정합니다.

고장수리

- 모터가 과열되었는지 확인합니다.
- 모터가 기계적으로 과부하되었는지 확인합니다.
- 단자 53 또는 54를 사용하는 경우에는 썬미스터가 단자 53 또는 54 (아날로그 전압 입력)과 단자 50 (+10V 전압 공급)에 올바르게 연결되어 있는지 확인합니다. 또한 53 또는 54용 단자 스위치가 전압에 맞게 설정되어 있는지도 확인합니다. 1-93 썬미스터 소스에서 단자 53 또는 54가 선택되었는지 확인합니다.
- 디지털 입력 18 또는 19를 사용하는 경우에는 썬미스터가 단자 18 또는 19 (디지털 입력 PNP만 해당)와 단자 50에 올바르게 연결되어 있는지 확인합니다. 1-93 썬미스터 소스에서 단자 12 ~ 18, 19, 32 또는 33이 선택되었는지 확인합니다.

경고/알람 12, 토오크 한계

토오크 값이 4-16 모터 운전의 토오크 한계의 값 또는 4-17 재생 운전의 토오크 한계의 값을 초과합니다. 14-25 토오크 한계 시 트립 지연은 경고만 발생하는 조건을 경고 후 알람 발생 조건으로 변경하는 데 사용할 수 있습니다.

고장수리

- 가속하는 동안 모터 토오크 한계가 초과되면 가속 시간을 늘립니다.
- 감속하는 동안 발전기 토오크 한계가 초과되면 감속 시간을 늘립니다.
- 구동하는 동안 토오크 한계에 도달하면 토오크 한계를 늘려야 할 수도 있습니다. 시스템이 높은 토오크에서도 안전하게 운전할 수 있는지 확인합니다.
- 모터에 과도한 전류가 흐르는지 어플리케이션을 확인합니다.

경고/알람 13, 과전류

인버터 피크 전류 한계(정격 전류의 약 200%)가 초과되었습니다. 약 1.5초 동안 경고가 지속된 후, 주파수 변환기가 트립하고 알람이 표시됩니다. 충격 부하 또는 높은 관성 부하로 인한 급가속에 의해 이 결함이 발생할 수 있습니다. 결함은 또한 급가속이 발생할 때 회생동력 백업이 이루어진 후에도 나타날 수 있습니다. 확장형 기계식 제동 장치 제어를 선택하면 외부에서 트립을 리셋할 수 있습니다.

고장수리

- 전원을 분리하고 모터축의 회전이 가능한지 확인합니다.
- 모터 용량이 주파수 변환기와 일치하는지 확인합니다.
- 모터 데이터가 올바른지 파라미터 1-20 ~ 1-25를 확인합니다.

알람 14, 접지 결함

주파수 변환기와 모터 사이의 케이블이나 모터 자체의 출력 위상에서 접지 쪽으로 전류가 있는 경우입니다.

고장수리

- 주파수 변환기의 전원을 분리하고 접지 결함을 수리합니다.
- 절연 저항계로 모터 리드선과 모터의 접지에 대한 저항을 측정하여 모터에 접지 결함이 있는지 확인합니다.

알람 15, 하드웨어 불일치

장착된 옵션은 현재 제어보드 하드웨어 또는 소프트웨어에 의해 운전되지 않습니다.

다음 파라미터의 값을 기록하고 덴포스에 문의하십시오.

- 15-40 FC 유형
- 15-41 전원 부
- 15-42 전압
- 15-43 소프트웨어 버전

- 15-45 실제 유형 코드 문자열
- 15-49 소프트웨어 ID 킷틀카드
- 15-50 소프트웨어 ID 전원 카드
- 15-60 옵션 장착
- 15-61 옵션 소프트웨어 버전 (각 슬롯 옵션)

알람 16, 단락

모터 자체나 모터 배선에 단락이 발생한 경우입니다. 주파수 변환기의 전원을 분리하고 단락을 수리합니다.

경고/알람 17, 제어 워드 타임아웃

주파수 변환기의 통신이 끊긴 경우입니다.

8-04 제어워드 타임아웃 기능이 [0] 꺼짐이 아닌 다른 값으로 설정되어 있는 경우에만 경고가 발생합니다. 8-04 제어워드 타임아웃 기능이 [5] 정지와 트립으로 설정되면 주파수 변환기는 우선 경고를 발생시키고 정지할 때까지 감속시키다가 알람을 표시합니다.

고장수리

- 직렬 통신 케이블의 연결부를 점검합니다.
- 8-03 제어워드 타임아웃 시간을(를) 늘립니다.
- 통신 장비의 운전을 점검합니다.
- EMC 요구사항을 기초로 하여 올바르게 설치되었는지 확인합니다.

알람 18, 기동 실패

허용 시간(1-79 압축기 기동 후 트립 시까지 최대시간에서 설정) 내에서 기동하는 동안 속도가 1-77 압축기 기동 최대 속도[RPM]를 초과하지 못했습니다. 이는 차단된 모터 때문일 수 있습니다.

경고 23, 내부 팬 결함

팬 경고 기능은 팬이 구동 중인지와 장착되었는지 여부를 검사하는 추가 보호 기능입니다. 팬 경고는 14-53 팬 모니터([0] 사용안함)에서 비활성화할 수 있습니다.

D, E 및 F-프레임 필터의 경우, 팬에 대해 조절된 전압이 감시됩니다.

고장수리

- 팬 운전이 올바른지 확인합니다.
- 주파수 변환기의 전원을 리셋하고 기동 시 팬이 순간적으로 운전하는지 확인합니다.
- 방열판과 제어카드의 센서를 확인합니다.

경고 24, 외부 팬 결함

팬 경고 기능은 팬이 구동 중인지와 장착되었는지 여부를 검사하는 추가 보호 기능입니다. 팬 경고는 14-53 팬 모니터([0] 사용안함)에서 비활성화할 수 있습니다.

고장수리

- 팬 운전이 올바른지 확인합니다.
- 주파수 변환기의 전원을 리셋하고 기동 시 팬이 순간적으로 운전하는지 확인합니다.
- 방열판과 제어카드의 센서를 확인합니다.

알람 29, 방열판 온도

방열판의 최대 온도를 초과했습니다. 정의된 방열판 온도 아래로 떨어질 때까지 온도 결함이 리셋되지 않습니다. 트립 및 리셋 지점은 주파수 변환기 출력 용량을 기준으로 합니다.

고장수리

다음 조건이 있는지 확인합니다.

- 주위 온도가 너무 높은 경우.
- 모터 케이블의 길이가 너무 긴 경우.
- 주파수 변환기 상단과 하단의 통풍 여유 공간이 잘못된 경우.
- 주파수 변환기 주변의 통풍이 차단된 경우.
- 방열판 팬이 손상된 경우.
- 방열판이 오염된 경우.

알람 30, 모터 U상 결상

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 U상이 결상입니다. 주파수 변환기의 전원을 분리하고 모터 U상을 확인합니다.

알람 31, 모터 V상 결상

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 V상이 결상입니다. 주파수 변환기의 전원을 분리하고 모터 V상을 점검합니다.

알람 32, 모터 W상 결상

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 W상이 결상입니다. 주파수 변환기의 전원을 분리하고 모터 W상을 점검합니다.

알람 33, 돌입전류 결함

단시간 내에 너무 잦은 전원 인가가 발생했습니다. 유닛이 운전 온도까지 내려가도록 식힙니다.

경고/알람 34, 필드버스 결함

통신 옵션 카드의 필드버스가 작동하지 않습니다.

경고/알람 36, 공급전원 결함

이 경고/알람은 주파수 변환기에 공급되는 전압에 손실이 있고 14-10 주전원 결함이 [0] 기능 없음으로 설정되어 있지 않은 경우에만 발생합니다. 주파수 변환기에 대한 퓨즈와 유닛에 대한 주전원 공급을 확인합니다.

알람 38, 내부 결함

내부 결함이 발생하면 표 7.4에서 정의된 코드 번호가 표시됩니다.

고장수리

- 전원을 리셋합니다.
- 옵션이 올바르게 설치되어 있는지 확인합니다.
- 배선이 느슨하거나 누락된 곳이 있는지 확인합니다.

덴포스 공급업체 또는 서비스 부서에 문의해야 할 수도 있습니다. 자세한 고장수리 지침은 코드 번호를 참조하십시오.

번호	텍스트
0	직렬 포트를 초기화할 수 없습니다. 덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.
256-258	전원 EEPROM 데이터가 손실되었거나 너무 오래된 데이터입니다. 전원 카드를 교체합니다.
512-519	내부 결함. 덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.
783	파라미터 값이 최소/최대 한계를 벗어났습니다.
1024-1284	내부 결함. 덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.
1299	슬롯 A의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
1300	슬롯 B의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
1315	슬롯 A의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.
1316	슬롯 B의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.
1379-2819	내부 결함. 덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.
1792	DSP의 하드웨어 리셋.
1793	모터 관련 파라미터가 DSP에 올바르게 전송되지 않았습니다.
1794	전원 인가 시 전원 데이터가 DSP에 올바르게 전송되지 않았습니다.
1795	DSP에 알 수 없는 SPI 프로그램이 너무 많이 수신되었습니다.
1796	RAM 복사 오류.
2561	제어 카드를 교체합니다.
2820	LCP 스택이 넘칩니다.
2821	직렬 포트가 넘칩니다.
2822	USB 포트가 넘칩니다.
3072-5122	파라미터 값이 한계를 벗어났습니다.
5123	슬롯 A의 옵션: 하드웨어가 제어 보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
5124	슬롯 B의 옵션: 하드웨어가 제어 보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
5376-6231	내부 결함. 덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.

표 7.4 내부 결함 코드

알람 39, 방열판 센서

방열판 온도 센서에서 피드백이 없습니다.

전원 카드에 IGBT 썬들 센서로부터의 신호가 없습니다. 전원 카드, 게이트 인버터 카드 또는 전원 카드와 게이트 인버터 카드 간의 리본 케이블의 문제일 수 있습니다.

경고 40, 디지털 출력 단자 27 과부하

단자 27에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리합니다. 5-00 디지털 I/O 모드 및 5-01 단자 27 모드를 확인합니다.

경고 41, 디지털 출력 단자 29 과부하

단자 29에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리합니다. 5-00 디지털 I/O 모드 및 5-02 단자 29 모드를 점검합니다.

경고 42, 과부하 X30/6 또는 과부하 X30/7

X30/6의 경우, X30/6에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리합니다. 5-32 단자 X30/6 디지털 출력(MCB 101)를 점검합니다.

X30/7의 경우, X30/7에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리합니다. 5-33 단자 X30/7 디지털 출력(MCB 101)를 점검합니다.

알람 45, 접지 결함 2

접지 결함입니다.

고장수리

- 올바르게 접지되었는지 또한 연결부가 느슨한지 확인합니다.
- 와이어 용량이 올바른지 확인합니다.
- 모터 케이블이 단락되었거나 전류가 누설되는지 확인합니다.

알람 46, 전원 카드 공급

전원 카드 공급이 범위를 벗어납니다.

전원 카드에는 스위치 모드 전원 공급(SMPS)에 의해 생성된 전원 공급이 3가지(24V, 5V, $\pm 18V$) 있습니다. MCB 107 옵션과 24V DC로 전원이 공급되면 24V와 5V 공급만 감시됩니다. 3상 주전원 전압으로 전원이 공급되면 3가지 공급이 모두 감시됩니다.

고장수리

- 전원 카드에 결함이 있는지 확인합니다.
- 제어카드에 결함이 있는지 확인합니다.
- 옵션 카드에 결함이 있는지 확인합니다.
- 24V DC 전원 공급을 사용하는 경우에는 공급 전원이 올바른지 확인합니다.

경고 47, 24V 공급 낮음

24V DC가 제어카드에서 측정됩니다. 이 알람은 단자 12에서 감지된 전압이 18V보다 낮을 때 발생합니다.

고장수리

- 제어카드에 결함이 있는지 확인합니다.

경고 48, 1.8V 공급 낮음

제어카드에 사용된 1.8V DC 공급이 허용 한계를 벗어납니다. 전원공급이 제어카드에서 측정됩니다. 제어카드에 결함이 있는지 확인합니다. 옵션 카드가 있는 경우, 과전압 조건이 있는지 확인합니다.

경고 49, 속도 한계

속도가 4-11 모터의 저속 한계 [RPM]과 4-13 모터의 고속 한계 [RPM]에서 설정한 범위 내에서 있지 않을 때 주파수 변환기는 경고를 표시합니다. 속도가 1-86 트립 속도 하한 [RPM](기동 또는 정지 시 제외)에서 지정된 한계보다 낮을 때 주파수 변환기는 트립됩니다.

알람 50, AMA 교정 결함

덴포스 공급업체 또는 덴포스 서비스 부서에 문의하십시오.

알람 51, AMA 검사 U_{nom} 및 I_{nom}

모터 전압, 모터 전류 및 모터 출력이 잘못 설정된 경우입니다. 파라미터 1-20 ~ 1-25의 설정을 확인합니다.

알람 52, AMA Inom 낮음

모터 전류가 너무 낮은 경우입니다. 설정 내용을 확인합니다.

알람 53, AMA 모터 너무 큼

기동할 AMA용 모터가 너무 큼니다.

알람 54, AMA 모터 너무 작음

기동할 AMA용 모터가 너무 작은 경우입니다.

알람 55, AMA 파라미터 범위 이탈

모터의 파라미터 값이 허용 범위를 초과한 경우입니다. AMA를 실행할 수 없습니다.

알람 56, 사용자에게 의한 AMA 간섭

사용자에 의해 AMA가 중단된 경우입니다.

알람 57, AMA 내부 결함

AMA를 다시 시작하십시오. 재기동을 반복하면 모터가 과열될 수 있습니다.

알람 58, AMA 내부 결함

덴포스 공급업체에 문의하십시오.

경고 59, 전류 한계

모터 전류가 4-18 전류 한계에서 설정된 값보다 높습니다. 파라미터 1-20 ~ 1-25의 모터 데이터가 올바르게 설정되어 있는지 확인합니다. 전류 한계를 늘려야 할 수도 있습니다. 시스템이 높은 한계에서 안전하게 운전할 수 있게 해야 합니다.

경고 60, 외부 인터록

디지털 입력 신호가 주파수 변환기 외부에 결함 조건이 있음을 알려줍니다. 외부 인터록이 주파수 변환기가 트립되도록 명령했습니다. 외부 결함 조건을 해결합니다. 정상 운전으로 전환하려면, 외부 인터록용으로 프로그래밍된 단자에 24V DC를 공급합니다. 주파수 변환기를 리셋합니다.

경고 62, 출력 주파수 최대 한계 초과

출력 주파수가 4-19 최대 출력 주파수에서 설정된 값에 도달했습니다. 어플리케이션을 확인하여 원인을 파악합니다. 출력 주파수 한계를 늘려야 할 수도 있습니다. 시스템이 높은 출력 주파수에서 안전하게 운전할 수 있게 해야 합니다. 출력이 최대 한계 아래로 떨어지면 경고가 해제됩니다.

경고/알람 65, 제어카드가 과열하는 경우

제어카드의 정지 온도는 80°C입니다.

고장수리

- 주위 사용 온도가 한계 내에 있는지 확인합니다.
- 필터가 막혔는지 확인합니다.
- 팬 운전을 확인합니다.
- 제어카드를 확인합니다.

경고 66, 방열판 저온

주파수 변환기의 온도가 너무 낮아 운전할 수 없습니다. 이 경고는 IGBT 모듈의 온도 센서를 기준으로 합니다. 유닛 주위 온도를 높입니다. 또한 2-00 직류 유지/예열 전류(5% 기준)와 1-80 정지 시 기능을 설정하여 모터가 정지될 때마다 소량의 전류를 주파수 변환기에 공급할 수 있습니다.

알람 67, 옵션 모듈 구성 변경

마지막으로 전원을 차단한 다음에 하나 이상의 옵션이 추가되었거나 제거된 경우입니다. 구성을 일부러 변경한 경우인지 확인하고 유닛을 리셋합니다.

알람 68, 안전 정지 활성화

안전 토오크 정지가 활성화된 경우입니다. 정상 운전으로 전환하려면, 단자 37에 24V DC를 공급한 다음, 버스통신, 디지털 입/출력 또는 [Reset] 키를 통해 리셋 신호를 보내야 합니다.

알람 69, 전원 카드 과열

전원 카드의 온도 센서가 너무 뜨겁거나 너무 차갑습니다.

고장수리

- 주위 사용 온도가 한계 내에 있는지 확인합니다.
- 필터가 막혔는지 확인합니다.
- 팬 운전을 확인합니다.
- 전원 카드를 확인합니다.

알람 70, 잘못된 FC 구성

제어카드와 전원 카드가 호환되지 않습니다. 호환성을 확인하려면 명판에 있는 유닛의 유형 코드와 카드의 부품 번호를 덴포스 공급업체에 문의하십시오.

알람 80, 인버터 초기 설정값으로 초기화 완료

수동 리셋 후에 파라미터 설정이 초기 설정값으로 초기화됩니다. 알람을 제거하려면 유닛을 리셋합니다.

알람 92, 비유량

시스템에서 비유량 조건이 감지되었습니다. 알람은 22-23 유량없음 감지 기능에서 설정합니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

알람 93, 드라이 펌프

주파수 변환기가 고속으로 운전하는 상태에서 시스템에 비유량 조건이 발생하면 이는 드라이 펌프를 의미할 수 있습니다. 알람은 22-26 드라이 펌프 감지시 동작 설정에서 설정합니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

알람 94, 유량 과다

피드백이 설정 포인트보다 낮습니다. 이는 시스템에 누수가 있음을 의미할 수도 있습니다. 알람은 22-50 유량과다 감지시 동작 설정에서 설정합니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

알람 95, 벨트 파손

무부하에 맞게 설정된 토오크 수준보다 토오크가 낮으며 이는 벨트 파손을 의미합니다. 알람은 22-60 벨트 파손시 동작설정에서 설정합니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

알람 96, 기동 지연

단주기 과다 운전 보호 기능으로 인해 모터 기동이 지연되었습니다. 22-76 기동 간 간격이 활성화됩니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

경고 97, 정지 지연

단주기 과다 운전 보호 기능으로 인해 모터 정지가 지연되었습니다. 22-76 기동 간 간격이 활성화됩니다. 시스템을 고장수리하고 결함이 해결된 후에 주파수 변환기를 리셋합니다.

경고 98, 클럭 결함

시간이 설정되어 있지 않거나 RTC 클럭이 고장난 경우입니다. 0-70 날짜 및 시간에서 클럭을 리셋합니다.

경고 203, 모터 없음

여러 모터를 운전하는 주파수 변환기에 저부하 조건이 감지되었습니다. 이는 모터가 없음을 의미할 수 있습니다. 올바른 운전을 위해 시스템을 점검합니다.

경고 204, 회전자 잠김

여러 모터를 운전하는 주파수 변환기에 과부하 조건이 감지되었습니다. 이는 잠긴 회전자를 의미할 수 있습니다. 올바른 운전을 위해 모터를 점검합니다.

경고 250, 새 예비 부품

주파수 변환기의 구성품이 교체되었습니다. 정상 운전을 하려면 주파수 변환기를 리셋합니다.

경고 251, 신규 유형코드

전원 카드 또는 기타 구성품이 교체되었으며 유형 코드가 변경되었습니다. 리셋하여 경고를 제거하고 정상 운전을 재개합니다.

7.5 고장수리

7

증상	발생 가능한 원인	시험	해결책
표시창 꺼짐/기능 없음	입력 전원이 없는 경우	표 4.3을(를) 참조하십시오.	입력 전원 소스를 확인합니다.
	퓨즈가 없거나 개방된 경우 또는 회로 차단기가 트립된 경우	이 표에서 개방된 퓨즈와 트립된 회로 차단기의 발생 가능한 원인을 참조하십시오.	제공된 권장 사항을 준수합니다.
	LCP에 전원 없음	LCP 케이블이 올바르게 연결되어 있는지 또는 손상되지 않았는지 확인합니다.	결함이 있는 LCP나 연결 케이블을 교체합니다.
	제어 전압(단자 12 또는 50)이나 제어 단자가 단락된 경우	단자 12/13 ~ 20-39의 24V 제어 전압이나 단자 50 ~ 55의 10V 공급을 확인합니다.	단자를 올바르게 배선합니다.
	호환되지 않는 LCP(VLT® 2800 또는 5000/6000/8000/ FCD 또는 FCM의 LCP)		LCP 102 (P/N 130B1107)만 사용합니다.
	대비 설정이 잘못된 경우		[Status]와 [▲]/[▼]를 함께 눌러 대비를 조정합니다.
	표시창(LCP)에 결함이 있는 경우	다른 LCP를 사용하여 시험합니다.	결함이 있는 LCP나 연결 케이블을 교체합니다.
단속적 표시창	내부 전압 공급 또는 SMPS에 결함이 있는 경우		공급업체에 문의하십시오.
	이는 올바르게 않은 제어부 배선이나 필터 자체의 결함 때문일 수 있습니다.	제어부 배선 문제를 해결하려면 제어 단자 블록을 제어 카드에서 분리하여 모든 제어부 배선을 연결 해제합니다.	표시창에 불이 켜져 있으면 제어부 배선(외부에서 필터까지)에 문제가 있음을 알 수 있습니다. 단락이나 잘못된 연결부가 있는지 모든 제어부 배선을 점검해야 합니다. 표시창이 계속 꺼져 있으면 표시창 꺼짐 절차를 따릅니다.
모터가 구동하지 않는 경우	서비스 스위치가 개방된 경우 또는 모터 연결부가 없는 경우	모터가 연결되어 있는지 또한 연결부가 (서비스 스위치나 기타 장치에 의해) 간섭을 받지 않는지 확인합니다.	모터를 연결하고 서비스 스위치를 확인합니다.
	24V DC 옵션 카드와 함께 주전원이 없는 경우	표시창이 작동하기는 하지만 출력이 없는 경우에는 주전원이 주파수 변환기에 공급되는지 확인합니다.	주전원을 공급하여 유닛을 구동합니다.
	LCP 경지	[Off]가 눌러져 있는지 확인합니다.	(운전 모드에 따라) [Auto On] 또는 [Hand On]을 눌러 모터를 구동합니다.
	기동 신호가 없는 경우 (대기)	단자 18이 올바르게 설정(초기 설정 사용)되어 있는지 5-10 단자 18 디지털 입력을 확인합니다.	유효한 기동 신호를 적용하여 모터를 기동합니다.
	모터 코스팅 신호가 활성화된 경우 (코스팅)	단자 27이 올바르게 설정(초기 설정 사용)되어 있는지 5-12 코스팅 인버스를 확인합니다.	단자 27에 24V를 적용하거나 이 단자를 운전하지 않음으로 프로그래밍합니다.
모터가 잘못된 방향을 구동하는 경우	지령 신호 소스가 잘못된 경우	지령 신호가 현장, 원격 또는 버스통신 지령인지, 프리셋 지령이 활성화되어 있는지, 단자가 올바르게 연결되어 있는지, 단자 범위 설정이 올바른지, 지령 신호를 사용할 수 있는지 확인합니다.	올바른 설정으로 프로그래밍합니다. 3-13 지령 위치를 점검합니다. 파라미터 그룹 3-1* 지령에서 프리셋 지령을 활성화하도록 설정합니다. 배선이 올바른지 확인합니다. 단자 범위 설정을 확인합니다. 지령 신호를 확인합니다.
	모터 회전에 제한이 있는 경우	4-10 모터 속도 방향이 올바르게 설정되어 있는지 확인합니다.	올바른 설정으로 프로그래밍합니다.
	역회전 신호가 활성화된 경우	파라미터 그룹 5-1* 디지털 입력의 단자에 역회전 명령이 프로그래밍되어 있는지 확인합니다.	역회전 신호를 비활성화합니다.
모터가 최대 속도에 도달하지 않는 경우	모터 위상 연결이 잘못된 경우		장을 5.5 모터 회전 점검 참조.
	주파수 한계가 잘못 설정되어 있는 경우	4-13 모터의 고속 한계 [RPM], 4-14 모터 속도 상한 [Hz] 및 4-19 최대 출력 주파수에서 출력 한계를 확인합니다.	올바른 한계로 프로그래밍합니다.
지령 입력 신호 범위가 올바르게 설정되지 않은 경우	지령 입력 신호 범위가 올바르게 설정되지 않은 경우	6-0* 아날로그I/O모드 및 파라미터 그룹 3-1* 지령에서 지령 입력 신호 범위 설정을 확인합니다. 파라미터 그룹 3-0* 지령 한계에서 지령 한계를 확인합니다.	올바른 설정으로 프로그래밍합니다.

증상	발생 가능한 원인	시험	해결책
모터 속도가 안정적이지 않은 경우	파라미터 설정이 잘못된 경우일 수 있습니다.	모든 모터 보상 설정을 포함하여 모든 모터 파라미터의 설정을 확인합니다. 폐회로 운전의 경우, PID 설정을 확인합니다.	파라미터 그룹 1-6* 부하 의존적 설정의 설정값을 확인합니다. 폐회로 운전의 경우, 파라미터 그룹 20-0* 피드백의 설정을 확인합니다.
모터의 구동이 안정적이지 않은 경우	과도 자화일 수 있습니다.	모든 모터 파라미터의 모터 설정이 잘못되었는지 확인합니다.	파라미터 그룹 1-2* 모터 데이터, 1-3* 고급 모터 데이터 및 1-5* 부하 독립적 설정의 설정을 확인합니다.
모터가 제동되지 않는 경우	제동 파라미터의 설정이 잘못된 경우일 수 있습니다. 감속 시간이 너무 짧은 경우일 수 있습니다.	제동 파라미터를 확인합니다. 가감속 시간 설정을 확인합니다.	파라미터 그룹 2-0* 직류 제동 및 3-0* 지령 한계를 확인합니다.
전원 퓨즈가 개방되었거나 회로 차단기가 트립됩니다.	상간 단락이 발생한 경우	모터 또는 패널에 상간 단락이 있는 경우입니다. 모터와 패널에 상간 단락이 있는지 점검합니다.	감지된 단락을 해결합니다.
	모터가 과부하된 경우	모터가 어플리케이션에 대해 과부하된 상태입니다.	기동 시험을 수행하고 모터 전류가 사양 내에 있는지 확인합니다. 모터 전류가 명판의 진부하 전류를 초과하는 경우, 모터는 부하가 줄어든 상태에서 구동할 수 있습니다. 어플리케이션의 사양을 검토합니다.
	연결부가 느슨한 경우	느슨한 연결부에 대해 기동 전 점검을 수행합니다.	느슨한 연결부를 조입니다.
주전원 전류 불균형이 3%보다 큼니다.	주전원에 문제가 있는 경우(알람 4 공급전원 결상 설명 참조)	주파수 변환기로 연결되는 입력 전원 리드선의 위치를 하나씩 바꿔가며 연결합니다. 예를 들어, A에서 B로, B에서 C로, C에서 A로.	불균형 레그가 와이어에 연결되는 경우, 이는 전원 문제입니다. 주전원 공급을 확인합니다.
	주파수 변환기에 문제가 있는 경우	주파수 변환기로 연결되는 입력 전원 리드선의 위치를 하나씩 바꿔가며 연결합니다. 예를 들어, A에서 B로, B에서 C로, C에서 A로.	불균형 레그가 동일한 입력 단자에 있는 경우, 이는 유닛의 문제입니다. 공급업체에 문의하십시오.
모터 전류 불균형이 3%보다 큼니다.	모터 또는 모터 배선에 문제가 있는 경우	출력 모터 리드선의 위치를 하나씩 바꿔가며 연결합니다. 예를 들어, U에서 V로, V에서 W로, W에서 U로.	불균형 레그가 와이어에 연결되는 경우, 이는 모터 또는 모터 배선의 문제입니다. 모터 및 모터 배선을 확인합니다.
	주파수 변환기에 문제가 있는 경우	출력 모터 리드선의 위치를 하나씩 바꿔가며 연결합니다. 예를 들어, U에서 V로, V에서 W로, W에서 U로.	불균형 레그가 동일한 출력 단자에 있는 경우, 이는 유닛의 문제입니다. 공급업체에 문의하십시오.
주파수 변환기 가속 문제	모터 데이터가 잘못 입력되었습니다.	경고 또는 알람이 발생하면 장을 7.4 경고 및 알람 목록을 참조하십시오. 모터 데이터가 올바르게 입력되어 있는지 확인합니다.	3-41 1 가속 시간에서 가속 시간을 늘립니다. 가감속 3-80 조그 및 3-82 기동 가속 시간을 늘립니다. 4-18 전류 한계에서 전류 한계를 늘립니다. 4-16 모터 운전의 토오크 한계에서 토오크 한계를 늘립니다.
주파수 변환기 감속 문제	모터 데이터가 잘못 입력되었습니다.	경고 또는 알람이 발생하면 장을 7.4 경고 및 알람 목록을 참조하십시오. 모터 데이터가 올바르게 입력되어 있는지 확인합니다.	3-42 1 감속 시간에서 감속 시간을 늘립니다. 2-17 과전압 제어에서 과전압 제어를 활성화합니다.
청각적 소음 또는 진동(예를 들어, 팬 블레이드가 특정 주파수에서 소음 또는 진동을 발생시키는 경우)	공진(예를 들어, 모터/팬 시스템의 공진)	파라미터 그룹 4-6* 속도 바이패스의 파라미터를 사용하여 주요 주파수를 바이패스합니다.	소음 및/또는 진동이 허용 한계까지 감소했는지 확인합니다.
		14-03 과변조의 과변조 기능을 끕니다.	
		파라미터 그룹 14-0* 인버터 스위칭에서 스위칭 방식 및 주파수를 변경합니다.	
1-64 공진 제거에서 공진 제거를 늘립니다.			

표 7.5 고장수리

8 사양

8.1 전기적 기술 자료

8.1.1 주전원 공급 3x200-240V AC

유형 명칭	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7
대표적 축 출력 [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7
대표적 축 출력 [HP](208V 기준)	1.5	2.0	2.9	4.0	4.9
IP20/새시 ⁶⁾	A2	A2	A2	A3	A3
IP55/Type 12	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
IP66/NEMA 4X	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
출력 전류					
지속적(3x200-240 V) [A]	6.6	7.5	10.6	12.5	16.7
단속적(3x200-240 V) [A]	7.3	8.3	11.7	13.8	18.4
지속적 kVA(208 V AC) [kVA]	2.38	2.70	3.82	4.50	6.00
최대 입력 전류					
지속적(3x200-240 V) [A]	5.9	6.8	9.5	11.3	15.0
단속적(3x200-240 V) [A]	6.5	7.5	10.5	12.4	16.5
추가 사양					
정격 최대 부하 시 추정 전력 손실 [W] ⁴⁾	63	82	116	155	185
IP20, IP21 최대 케이블 단면적(주전원, 모터, 계동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (최소 0.2 (24))				
IP55, IP66 케이블 최대 단면적(주전원, 모터, 계동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12)				
케이블 최대 단면적(차단부 포함)	6, 4, 4 (10, 12, 12)				
효율 ³⁾	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96

표 8.1 주전원 공급 3x200-240 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P1K1-P3K7

유형 명칭	P5K5	P7K5	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K
대표적 축 출력 [kW]	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45
대표적 축 출력 [HP](208V 기준)	7.5	10	15	20	25	30	40	50	60
IP20/새시P)	B3	B3	B3	B4	B4	C3	C3	C4	C4
IP21/NEMA 1	B1	B1	B1	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP55/Type 12	B1	B1	B1	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP66/NEMA 4X	B1	B1	B1	B2	C1	C1	C1	C2	C2
출력 진류									
지속적(3x200-240 V) [A]	24.2	30.8	46.2	59.4	74.8	88.0	115	143	170
단속적(3x200-240 V) [A]	26.6	33.9	50.8	65.3	82.3	96.8	127	157	187
지속적 kVA(208 V AC) [kVA]	8.7	11.1	16.6	21.4	26.9	31.7	41.4	51.5	61.2
최대 입력 진류									
지속적(3x200-240 V) [A]	22.0	28.0	42.0	54.0	68.0	80.0	104.0	130.0	154.0
단속적(3x200-240 V) [A]	24.2	30.8	46.2	59.4	74.8	88.0	114.0	143.0	169.0
추가 사양									
정격 최대 부하 시 추정 전력 손실 [W] ¹⁾	269	310	447	602	737	845	1140	1353	1636
IP20 케이블 최대 단면적(주전원, 제동 장치, 모터 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	10, 10 (8,8,-)		35,-,(2,-,-)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	150 (300MCM)		
IP21, IP55, IP66 케이블 최대 단면적(주전원, 모터) [mm ² /(AWG)]	10, 10 (8,8,-)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		50 (1)		150 (300MCM)		
IP21, IP55, IP66 케이블 최대 단면적(제동 장치, 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	16, 10, 16 (6, 8, 6)		35,-,(2,-,-)		50 (1)		95 (3/0)		
효율 ³⁾	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.97	0.97	0.97	0.97

표 8.2 주전원 공급 3x200-240 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P5K5-P45K



8.1.2 주전원 공급 3x380-480V AC

유형 명칭	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
대표적 축 출력 [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
대표적 축 출력 [HP](460V 기준)	1.5	2.0	2.9	4.0	5.0	7.5	10
IP20/새시 ⁶⁾	A2	A2	A2	A2	A2	A3	A3
IP55/Type 12	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
IP66/NEMA 4X	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
출력 전류							
지속적(3x380-440 V) [A]	3	4.1	5.6	7.2	10	13	16
단속적(3x380-440 V) [A]	3.3	4.5	6.2	7.9	11	14.3	17.6
지속적(3x441-480 V) [A]	2.7	3.4	4.8	6.3	8.2	11	14.5
단속적(3x441-480 V) [A]	3.0	3.7	5.3	6.9	9.0	12.1	15.4
지속적 kVA (400V AC) [kVA]	2.1	2.8	3.9	5.0	6.9	9.0	11.0
지속적 kVA (460V AC) [kVA]	2.4	2.7	3.8	5.0	6.5	8.8	11.6
최대 입력 전류							
지속적(3x380-440 V) [A]	2.7	3.7	5.0	6.5	9.0	11.7	14.4
단속적(3x380-440 V) [A]	3.0	4.1	5.5	7.2	9.9	12.9	15.8
지속적(3x441-480 V) [A]	2.7	3.1	4.3	5.7	7.4	9.9	13.0
단속적(3x441-480 V) [A]	3.0	3.4	4.7	6.3	8.1	10.9	14.3
추가 사양							
정격 최대 부하 시 추정 전력 손실 [W] ⁴⁾	58	62	88	116	124	187	255
IP20, IP21 케이블 최대 단면적(주전원, 모터, 제동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)] ²⁾	4, 4, 4 (12, 12, 12) (최소 0.2 (24))						
IP55, IP66 케이블 최대 단면적(주전원, 모터, 제동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)] ²⁾	4, 4, 4 (12, 12, 12)						
케이블 최대 단면적(차단부 포함)	6, 4, 4 (10, 12, 12)						
효율 ³⁾	0.96	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97

표 8.3 주전원 공급 3x380-480 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P1K1-P7K5

유형 명칭	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
대표적 축 출력 [kW]	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90
대표적 축 출력 [HP](460V 기준)	15	20	25	30	40	50	60	75	100	125
IP20/세시 ¹⁾	B3	B3	B3	B4	B4	B4	C3	C3	C4	C4
IP21/NEMA 1	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP55/Type 12	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP66/NEMA 4X	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
출력 전류										
지속적(3x380-439 V) [A]	24	32	37.5	44	61	73	90	106	147	177
단속적(3x380-439 V) [A]	26.4	35.2	41.3	48.4	67.1	80.3	99	117	162	195
지속적(3x440-480 V) [A]	21	27	34	40	52	65	80	105	130	160
단속적(3x440-480 V) [A]	23.1	29.7	37.4	44	61.6	71.5	88	116	143	176
지속적 kVA (400V AC) [kVA]	16.6	22.2	26	30.5	42.3	50.6	62.4	73.4	102	123
지속적 kVA (460V AC) [kVA]	16.7	21.5	27.1	31.9	41.4	51.8	63.7	83.7	104	128
최대 입력 전류										
지속적(3x380-439 V) [A]	22	29	34	40	55	66	82	96	133	161
단속적(3x380-439 V) [A]	24.2	31.9	37.4	44	60.5	72.6	90.2	106	146	177
지속적(3x440-480 V) [A]	19	25	31	36	47	59	73	95	118	145
단속적(3x440-480 V) [A]	20.9	27.5	34.1	39.6	51.7	64.9	80.3	105	130	160
추가 사양										
정격 최대 부하 시 추정 전류 손실 [W] ⁴⁾	278	392	465	525	698	739	843	1083	1384	1474
IP20 케어블 최대 단면적(주전원, 제동 장치, 모터 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	16, 10, - (8, 8, -)	35, -, - (2, -, -)	35, -, - (2, -, -)	35, -, - (2, -, -)	35 (2)	50 (1)	50 (1)	150 (300 MCM)	150 (300 MCM)	150 (300 MCM)
IP21, IP55, IP66 케어블 최대 단면적 (주전원, 모터) [mm ² /(AWG)]	10, 10, 16 (6, 8, 6)	35, 25, 25 (2, 4, 4)	35, 25, 25 (2, 4, 4)	35, -, - (2, -, -)	50 (1)	50 (1)	50 (1)	150 (300 MCM)	150 (300 MCM)	150 (300 MCM)
IP21, IP55, IP66 케어블 최대 단면적(제동 장치, 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	10, 10, - (8, 8, -)	35, -, - (2, -, -)	35, -, - (2, -, -)	35, -, - (2, -, -)	50 (1)	50 (1)	50 (1)	95 (3/0)	95 (3/0)	95 (3/0)
주전원 차단 스위치가 포함된 경우 효율 ³⁾	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.99
	16/6		35/2	35/2	35/2	35/2	35/2	35/2	70/3/0	185/kcmil350

표 8.4 주전원 공급 3x380-480 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P11K-P90K



8.1.3 주전원 공급 3x525-600V AC

유형 명칭	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7	P4K0	P5K5	P7K5
대표적 축 출력 [kW]	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7	4.0	5.5	7.5
IP20/새시	A3	A3	A3	A3	A2	A3	A3	A3
IP21/NEMA 1	A3	A3	A3	A3	A2	A3	A3	A3
IP55/Type 12	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5
IP66/NEMA 4X	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5
출력 전류								
지속적(3x525-550V) [A]	2.6	2.9	4.1	5.2	-	6.4	9.5	11.5
단속적(3x525-550V) [A]	2.9	3.2	4.5	5.7	-	7.0	10.5	12.7
지속적(3x525-600 V) [A]	2.4	2.7	3.9	4.9	-	6.1	9.0	11.0
단속적(3x525-600 V) [A]	2.6	3.0	4.3	5.4	-	6.7	9.9	12.1
지속적 kVA (525V AC) [kVA]	2.5	2.8	3.9	5.0	-	6.1	9.0	11.0
지속적 kVA (575V AC) [kVA]	2.4	2.7	3.9	4.9	-	6.1	9.0	11.0
최대 입력 전류								
지속적(3x525-600 V) [A]	2.4	2.7	4.1	5.2	-	5.8	8.6	10.4
단속적(3x525-600 V) [A]	2.7	3.0	4.5	5.7	-	6.4	9.5	11.5
추가 사양								
정격 최대 부하 시 추정 전력 손실 [W] ⁴⁾	50	65	92	122	-	145	195	261
IP20 케이블 최대 단면적 ⁵⁾ (주전원, 모 터, 제동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (최소 0.2 (24))							
IP55, IP66 케이블 최대 단면적 ⁵⁾ (주 전원, 모터, 제동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	4, 4, 4 (12, 12, 12) (최소 0.2 (24))							
케이블 최대 단면적(차단부 포함)	6, 4, 4 (12, 12, 12)							
주전원 차단 스위치가 포함된 경우	4/12							
효율 ³⁾	0.97	0.97	0.97	0.97	-	0.97	0.97	0.97

표 8.5 주전원 공급 3x525-600 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P1K1-P7K5

유형 명칭	P11K	P15K	P18K	P22K	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K	P90K
대표적 축 출력 [kW]	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90
IP20/새시	B3	B3	B3	B4	B4	B4	C3	C3	C4	C4
IP21/NEMA 1	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP55/Type 12	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
IP66/NEMA 4X	B1	B1	B1	B2	B2	C1	C1	C1	C2	C2
출력 전류										
지속적(3x525-550V) [A]	19	23	28	36	43	54	65	87	105	137
단속적(3x525-550V) [A]	21	25	31	40	47	59	72	96	116	151
지속적(3x525-600 V) [A]	18	22	27	34	41	52	62	83	100	131
단속적(3x525-600 V) [A]	20	24	30	37	45	57	68	91	110	144
지속적 kVA (525V AC) [kVA]	18.1	21.9	26.7	34.3	41	51.4	61.9	82.9	100	130.5
지속적 kVA (575V AC) [kVA]	17.9	21.9	26.9	33.9	40.8	51.8	61.7	82.7	99.6	130.5
최대 입력 전류										
지속적(3x525-600 V) [A]	17.2	20.9	25.4	32.7	39	49	59	78.9	95.3	124.3
단속적(3x525-600 V) [A]	19	23	28	36	43	54	65	87	105	137
추가 사양										
정격 최대 부하 시 추정 전류 손실 [W] ¹⁾	300	400	475	525	700	750	850	1100	1400	1500
IP21, IP55, IP66 케이블 최대 단면적 (주전원, 제동 장치, 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	16, 10, 10 (6, 8, 8)		35, -, - (2, -, -)		50, -, - (1, -, -)				95 (4/0)	
IP21, IP55, IP66 케이블 최대 단면적 (모터) [mm ² /(AWG)]	10, 10, - (8, 8, -)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		50, -, - (1, -, -)				150 (300 MCM)	
IP20 케이블 최대 단면적(주전원, 제동 장치 및 부하 공유) [mm ² /(AWG)]	10, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)		50, -, - (1, -, -)				150 (300 MCM)	
케이블 최대 단면적(차단부 포함)	16, 10, 10 (6, 8, 8)				50, 35, 35 (1, 2, 2)			95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)	185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
주전원 차단 스위치가 포함된 경우 효율 ³⁾	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	0.98	70/3/0 0.98	185/kcmil350 0.98

표 8.6 주전원 공급 3x525-600 V AC - 1분간 정상 과부하 110%, P11K-P90K



- 1) 퓨즈 종류는 장을 8.8 퓨즈 및 회로 차단기 참조.
- 2) 미국 전선 규격.
- 3) 정격 부하 및 정격 주파수에서 차폐된 모터 케이블(5m)을 사용하여 측정.
- 4) 대표적인 전력 손실은 정상 부하 시에 발생하며 그 허용 한계는 $\pm 15\%$ 내로 예상됩니다(허용 한계는 전압 및 케이블 조건에 따라 다릅니다).
 값은 대표적인 모터 효율을 기준으로 합니다. 저효율 모터도 주파수 변환기에서 전력 손실을 발생시키며, 그 역도 성립합니다. 스위칭 주파수가 정격으로부터 높아지면 전력 손실이 매우 커질 수 있습니다.
 LCP와 대표적인 제어반의 전력 소비도 포함됩니다. 손실된 부분에 추가 옵션과 고객의 임의 부하를 최대 30W까지 추가할 수도 있습니다. (완전히 로드된 제어 카드 또는 슬롯 A나 B의 옵션의 경우 일반적으로 각각 4W만 추가할 수 있습니다).
 정밀 장비로 측정하더라도 측정 오차($\pm 5\%$)가 발생할 수 있습니다.
- 5) 케이블 최대 단면적의 3가지 값은 각각 단일 코어, 플렉시블 와이어 및 슬리브가 있는 플렉시블 와이어의 값입니다. 모터 및 주 전원 케이블: 300 MCM/150 mm².
- 6) A2+A3은 변환 키트를 사용하여 IP21로 변환할 수 있습니다. 설계 지침서의 기계적 장착 및 IP 21/Type 1 외함 키트 또한 참조하십시오.
- 7) B3+4 및 C3+4는 변환 키트를 사용하여 IP21로 변환할 수 있습니다. 설계 지침서의 기계적 장착 및 IP 21/Type 1 외함 키트 또한 참조하십시오.

8.2 주전원 공급

주전원 공급

공급 단자	L1, L2, L3
공급 전압	200-240 V $\pm 10\%$
공급 전압	380-480V $\pm 10\%$
공급 전압	525-600 V $\pm 10\%$

주전원 전압 낮음/주전원 저전압:

주전원 전압이 낮거나 주전원 저전압 중에도 주파수 변환기는 매개회로 전압이 최소 정지 수준으로 떨어질 때까지 운전을 계속합니다. 최소 정지 수준은 일반적으로 주파수 변환기의 최저 정격 공급 전압보다 15% 정도 낮습니다. 주전원 전압이 주파수 변환기의 최저 정격 공급 전압보다 10% 이상 낮으면 전원 인가 및 최대 토크를 기대할 수 없습니다.

공급 주파수	50/60 Hz $\pm 5\%$
주전원 상간 일시 불균형 최대 허용값	정격 공급 전압의 3.0%
실제 역률 (λ)	정격 부하 시 정격 ≥ 0.9
단일성 근접 변위 역률 (코사인 ϕ)	역률(코사인) > 0.98
입력 전압 L1, L2, L3의 차단/공급(전원인가) ≤ 7.5 kW	최대 2회/분
입력 전압 L1, L2, L3의 차단/공급(전원인가) $\geq 11-75$ kW	최대 1회/분
입력 전압 L1, L2, L3의 차단/공급(전원인가) ≥ 90 kW	최대 1회/2분
EN60664-1에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

이 유닛은 100,000 RMS 대칭 암페어, 240/500/600/690V(최대)보다 작은 용량의 회로에서 사용하기에 적합합니다.

8.3 모터 출력 및 모터 데이터

모터 출력 (U, V, W)

출력 전압	공급 전압의 0-100%
출력 주파수(1.1-90 kW)	0-590 ¹⁾ Hz
출력 전원 차단/공급	무제한
가감속 시간	1-3600초

1) 소프트웨어 버전 1.10부터 주파수 변환기의 출력 주파수는 590 Hz로 제한됩니다. 자세한 정보는 가까운 덴포스 협력업체에 문의하시기 바랍니다.

토크 특성

기동 토크 (일정 토크) ¹⁾	1분간 최대 110%
기동 토크	최대 0.5초간 최대 135%
과부하 토크 (일정 토크)	1분간 최대 110%

1) 백분율은 정격 토크와 관련이 있습니다.

8.4 주위 조건

환경

IP 등급	IP20 ¹⁾ /새시, IP21 ²⁾ /Type 1, IP55/Type 12, IP66/Type 4X
진동 시험	1.0 g
최대 상대 습도	운전하는 동안 5% - 93%(IEC 721-3-3, 클래스 3K3 (비응축))
열악한 환경 (IEC 60068-2-43) H ₂ S 시험	클래스 Kd
주위 온도 ³⁾	최대 50 °C (24시간 평균 최대 45 °C)
최소 주위 온도(최대 운전 상태일 때)	0 °C
최소 주위 온도(효율 감소 시)	-10 °C
보관/운반 시 온도	-25 - +65/70°C
최대 해발 고도(용량 감소 없음)	1000 m

고도가 높은 경우에는 설계 지침서의 특수 조건을 참조하십시오.

EMC 표준 규격, 방사	EN 61800-3
EMC 표준 규격, 방지	EN 61800-3

설계 지침서의 특수 조건 편을 참조하십시오.

¹⁾ ≤ 3.7 kW (200-240 V), ≤ 7.5 kW (380-480 V)

예만 해당²⁾ ≤ 3.7 kW (200-240 V), ≤ 7.5 kW (380-480 V)

용 외함 키트의 경우³⁾ 주위 온도가 높은 경우에는 설계 지침서의 특수 조건을 참조하십시오.

8.5 케이블 사양

제어 케이블의 케이블 길이와 단면적¹⁾

차폐된 모터 케이블의 최대 길이	150 m
비차폐 모터 케이블의 최대 길이	300 m
제어 단자(케이블과 슬리브 없이 유연/단단한 와이어)의 최대 단면적	1.5 mm ² /16 AWG
제어 단자(케이블과 슬리브가 있는 유연한 와이어)의 최대 단면적	1 mm ² /18 AWG
제어 단자(케이블과 칼라 슬리브가 있는 유연한 와이어)의 최대 단면적	0.5 mm ² /20 AWG
제어 단자의 최소 단면적	0.25 mm ² /24AWG

¹⁾전원 케이블은 장을 8.1 전기적 기술 자료의 전기 데이터 표 참조.

8.6 제어 입력/출력 및 제어 데이터

디지털 입력

프로그래밍 가능한 디지털 입력 개수	4 (6) ¹⁾
단자 번호	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33,
논리	PNP 또는 NPN
전압 범위	0 - 24V DC
전압 범위, 논리 '0' PNP	<5 V DC
전압 범위, 논리 '1' PNP	>10 V DC
전압 범위, 논리 '0' NPN2)	>19 V DC
전압 범위, 논리 '1' NPN2)	<14 V DC
최대 입력 전압	28 V DC
펄스 주파수 범위	0-110 kHz
(듀티 사이클) 최소 펄스 폭	4.5 ms
입력 저항, R _i	약 4kΩ

안전 토오크 정지 단자 37^{3), 4)} (단자 37은 고정 PNP 논리)

전압 범위	0 - 24V DC
전압 범위, 논리'O' PNP	<4V DC
전압 범위, 논리'I' PNP	>20 V DC
최대 입력 전압	28 V DC
24V에서의 통상 입력 전류	50mA rms
20V에서의 통상 입력 전류	60mA rms
입력 용량	400 nF

모든 디지털 입력은 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

1) 단자 27과 29도 출력 단자로서 프로그래밍 가능합니다.

2) 안전 토오크 정지 입력 단자 37 제외.

3) 단자 37과 안전 토오크 정지에 관한 자세한 정보는 장을 4.8 제어부 배선 참조.

4) 직류 코일이 내장된 콘택터를 안전 토오크 정지와 함께 사용하는 경우, 전원을 끌 때 코일에서 전류가 돌아올 수 있도록 회귀 경로를 만드는 것이 중요합니다. 코일 전체에 프리휠 다이오드 (또는 보다 신속한 반응 시간을 위해서는 30V 또는 50V MOV)를 사용하면 이러한 경로를 만들 수 있습니다. 일반적인 콘택터에는 이러한 다이오드가 함께 제공될 수 있습니다.

아날로그 입력

아날로그 입력 개수	2
단자 번호	53, 54
모드	전압 또는 전류
모드 선택	S201 스위치 및 S202 스위치
전압 모드	S201 스위치/S202 스위치 = OFF (U)
전압 범위	-10 ~ +10V (가변 범위)
입력 저항, Ri	약 10 kΩ
최대 전압	±20 V
전류 모드	S201 스위치/S202 스위치 = ON (I)
전류 범위	0/4 - 20mA (가변 범위)
입력 저항, Ri	약 200 Ω
최대 전류	30 mA
아날로그 입력의 분해능	10비트 (+ 부호)
아날로그 입력의 정밀도	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.5%
대역폭	100 Hz

아날로그 입력은 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

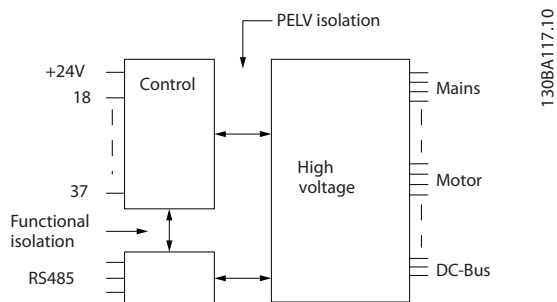


그림 8.1 아날로그 입력의 PELV 절연

펄스 입력

프로그래밍 가능한 펄스	2/1
단자 번호 펄스	29, 33 ¹⁾ /32 ²⁾ , 33 ²⁾
단자 29, 32, 33의 최대 주파수	110kHz (푸시 풀 구동)
단자 29, 32, 33의 최대 주파수	5kHz (오픈 콜렉터)
단자 29, 32, 33의 최소 주파수	4 Hz
전압 범위	장을 8.6.1 디지털 입력 참조
최대 입력 전압	28 V DC
입력 저항, Ri	약 4kΩ
펄스 입력 정밀도 (0.1-1kHz)	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.1%
엔코더 입력 정밀도 (1-11kHz)	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.05%

펄스 및 엔코더 입력(단자 29, 32, 33)은 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

¹⁾ 펄스 입력은 29와 33입니다.

²⁾ 엔코더 입력: 32 = A 및 33 = B

아날로그 출력

프로그래밍 가능한 아날로그 출력 개수	1
단자 번호	42
아날로그 출력일 때 전류 범위	0/4-20 mA
최대 부하 접지 - 아날로그 출력	500 Ω
아날로그 출력의 정밀도	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.5%
아날로그 출력의 분해능	12비트

아날로그 출력은 공급 전압 (PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

제어카드, RS-485 직렬 통신

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

RS-485 직렬 통신 회로는 기능적으로 다른 중앙 회로에서 분리되어 있으며 공급장치 전압(PELV)으로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

디지털 출력

프로그래밍 가능한 디지털/펄스 출력 개수	2
단자 번호	27, 29 ¹⁾
디지털/주파수 출력의 전압 범위	0-24 V
최대 출력 전류 (싱크 또는 소스)	40 mA
주파수 출력일 때 최대 부하	1 kΩ
주파수 출력일 때 최대 용량형 부하	10 nF
주파수 출력일 때 최소 출력 주파수	0 Hz
주파수 출력일 때 최대 출력 주파수	32 kHz
주파수 출력 정밀도	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.1%
주파수 출력의 분해능	12비트

¹⁾ 단자 27과 29도 입력 단자로 프로그래밍이 가능합니다.

디지털 출력은 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

제어카드, 24V DC 출력

단자 번호	12, 13
출력 전압	24V +1, -3V
최대 부하	200 mA

24V DC 공급은 공급 전압(PELV)로부터 갈바닉 절연되어 있지만 아날로그 입출력 및 디지털 입출력과 전위가 같습니다.



릴레이 출력

프로그래밍 가능한 릴레이 출력

릴레이 01 단자 번호	1-3 (NC), 1-2 (NO)
단자 1-3 (NC), 1-2 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-1) ¹⁾ (저항부하)	240V AC, 2A
최대 단자 부하 (AC-15) ¹⁾ (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 1-2 (NO), 1-3 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) ¹⁾ (저항부하)	60V DC, 1A
최대 단자 부하 (DC-13) ¹⁾ (유도부하)	24V DC, 0.1A
릴레이 02 단자 번호	4-6 (차단), 4-5 (개방)
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-1) ¹⁾ (저항부하) ²⁾³⁾ 과전압 부문 II	400V AC, 2A
4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-15) ¹⁾ (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-1) ¹⁾ (저항부하)	80V DC, 2A
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-13) ¹⁾ (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-1) ¹⁾ (저항부하)	240V AC, 2A
4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-15) ¹⁾ (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) ¹⁾ (저항부하)	50V DC, 2A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-13) ¹⁾ (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)의 최소 단자 부하	24V DC 10mA, 24V AC 20mA
EN 60664-1에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

¹⁾ IEC 60947 4부 및 5부

릴레이 접점은 절연 보강재(PELV)를 사용하여 회로의 나머지 부분으로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

²⁾ 과전압 부문 II

³⁾ UL 어플리케이션 300V AC 2A

제어카드, 10V DC 출력

단자 번호	50
출력 전압	10.5 V ±0.5 V
최대 부하	15 mA

10V DC 공급은 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

제어 특성

0-590Hz 범위에서의 출력 주파수의 분해능	± 0.003 Hz
정밀 기동/정지의 반복 정밀도 (단자 18, 19)	≤ ± 0.1 ms
시스템 반응 시간 (단자 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤ 2 ms
속도 제어 범위 (개회로)	동기 속도의 1:100
속도 제어 범위 (폐회로)	동기 속도의 1:1000
속도 정밀도 (개회로)	30-4000 rpm: 오차 ±8 rpm
속도 정밀도 (폐회로), 피드백 장치의 분해능에 따라 다름.	0-6000 rpm: 오차 ±0.15 rpm

모든 제어 특성은 4극 비동기식 모터를 기준으로 하였습니다.

제어카드 성능

스캐닝 시간/입력	1 ms
-----------	------

제어카드, USB 직렬 통신

USB 표준	1.1 (최대 속도)
USB 플러그	USB 유형 B “장치” 플러그

PC는 표준형 호스트/장치 USB 케이블로 연결됩니다.

USB 연결부는 공급 전압(PELV) 및 다른 고전압 단자로부터 갈바닉 절연되어 있습니다.

USB 접지 연결부는 보호 접지로부터 갈바닉 절연되어 있지 않습니다. 주파수 변환기의 USB 커넥터에 PC를 연결하려면 절연된 랩톱만 사용합니다.

8.7 연결부 조임 강도

외합	출력 [kW]			토크 [Nm]			
	200-240 V	380-480 V	525-600 V	주전원	모터	접지	릴레이
A2	1.1-2.2	1.1-4.0		1.8	1.8	3	0.6
A3	3.0-3.7	5.5-7.5	1.1-7.5	1.8	1.8	3	0.6
A4	1.1-2.2	1.1-4.0		1.8	1.8	3	0.6
A5	1.1-3.7	1.1-7.5	1.1-7.5	1.8	1.8	3	0.6
B1	5.5-7.5	11-15	11-15	1.8	1.8	3	0.6
B2	11	18	18	4.5	4.5	3	0.6
		22	22	4.5	4.5	3	0.6
B3	5.5 -7.5	11-15	11-15	1.8	1.8	3	0.6
B4	11-15	18-30	18-30	4.5	4.5	3	0.6
C1	15-22	30-45	30-45	10	10	3	0.6
C2	30-37	55 -75	55-75	14/24 ¹⁾	14/24 ¹⁾	3	0.6
C3	18-22	37-45	37-45	10	10	3	0.6
C4	30-37	55-75	55-75	14/24 ¹⁾	14/24 ¹⁾	3	0.6

표 8.7 단자 조임강도

¹⁾ 각기 다른 케이블 치수 x/y(여기서 $x \leq 95 \text{ mm}^2$ 및 $y \geq 95 \text{ mm}^2$).

8.8 퓨즈 및 회로 차단기

주파수 변환기 내부의 구성품 고장 (첫 결함) 시 보호할 수 있도록 공급부 측에 권장 퓨즈 및/또는 회로 차단기를 사용합니다.

주의 사항

공급부 측의 퓨즈 사용은 IEC 60364 (CE) 및 NEC 2009 (UL) 호환 설치의 필수 조건입니다.

권장 사항

- gG형 퓨즈
- Moeller 유형의 회로 차단기. 기타 유형의 회로 차단기를 사용하면 주파수 변환기에 전달하는 에너지가 Moeller 유형에 비해 낮거나 동일합니다.

권장 사항에 따라 퓨즈/회로 차단기를 선정하면 주파수 변환기에 손상이 발생하더라도 대부분 유닛 내부 손상에 국한됩니다. 자세한 정보는 *적용 지침 퓨즈 및 회로 차단기, MN90T*를 참조하십시오.

아래 퓨즈는 주파수 변환기 전압 등급에 따라 100,000 Arms(대칭) 용량의 회로에서 사용하기에 적합합니다. 퓨즈가 올바르게 설치된 주파수 변환기 단락 회로 전류 등급(SCCR)은 100,000 Arms입니다.

8.8.1 CE 준수

200-240 V

외함 종류	출력 [kW]	권장 퓨즈 용량	권장 최대 퓨즈 용량	권장 회로 차단기 (Moeller)	최대 트립 수준 [A]
A2	1.1-2.2	gG-10 (1.1-1.5) gG-16 (2.2)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	3.0-3.7	gG-16 (3) gG-20 (3.7)	gG-32	PKZM0-25	25
B3	5.5-11	gG-25 (5.5-7.5) gG-32 (11)	gG-63	PKZM4-50	50
B4	15-18	gG-50 (15) gG-63 (18)	gG-125	NZMB1-A100	100
C3	22-30	gG-80 (22) aR-125 (30)	gG-150 (22) aR-160 (30)	NZMB2-A200	150
C4	37-45	aR-160 (37) aR-200 (45)	aR-200 (37) aR-250 (45)	NZMB2-A250	250
A4	1.1-2.2	gG-10 (1.1-1.5) gG-16 (2.2)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	0.25-3.7	gG-10 (0.25-1.5) gG-16 (2.2-3) gG-20 (3.7)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	5.5-11	gG-25 (5.5) gG-32 (7.5-11)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	15	gG-50	gG-100	NZMB1-A100	100
C1	18-30	gG-63 (18.5) gG-80 (22) gG-100 (30)	gG-160 (18.5-22) aR-160 (30)	NZMB2-A200	160
C2	37-45	aR-160 (37) aR-200 (45)	aR-200 (37) aR-250 (45)	NZMB2-A250	250

표 8.8 200-240 V, 외함 유형 A, B 및 C

380-480 V

외합 종류	출력 [kW]	권장 퓨즈 용량	권장 최대 퓨즈 용량	권장 회로 차단기 (Moeller)	최대 트립 수준 [A]
A2	1.1-4.0	gG-10 (1.1-3) gG-16 (4)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5.5-7.5	gG-16	gG-32	PKZM0-25	25
B3	11-18	gG-40	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22-37	gG-50 (22) gG-63 (30) gG-80 (37)	gG-125	NZMB1-A100	100
C3	45-55	gG-100 (45) gG-160 (55)	gG-150 (45) gG-160 (55)	NZMB2-A200	150
C4	75-90	aR-200 (75) aR-250 (90)	aR-250	NZMB2-A250	250
A4	1.1-4	gG-10 (1.1-3) gG-16 (4)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	1.1-7.5	gG-10 (1.1-3) gG-16 (4-7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11-18.5	gG-40	gG-80	PKZM4-63	63
B2	22-30	gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-100	NZMB1-A100	100
C1	37-55	gG-80 (37) gG-100 (45) gG-160 (55)	gG-160	NZMB2-A200	160
C2	75-90	aR-200 (75) aR-250 (90)	aR-250	NZMB2-A250	250

표 8.9 380-480 V, 외합 유형 A, B 및 C

525-600 V

외합 종류	출력 [kW]	권장 퓨즈 용량	권장 최대 퓨즈 용량	권장 회로 차단기 (Moeller)	최대 트립 수준 [A]
A3	5.5-7.5	gG-10 (5.5) gG-16 (7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
B3	11-18	gG-25 (11) gG-32 (15-18)	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22-37	gG-40 (22) gG-50 (30) gG-63 (37)	gG-125	NZMB1-A100	100
C3	45-55	gG-63 (45) gG-100 (55)	gG-150	NZMB2-A200	150
C4	75-90	aR-160 (75) aR-200 (90)	aR-250	NZMB2-A250	250
A5	1.1-7.5	gG-10 (1.1-5.5) gG-16 (7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11-18	gG-25 (11) gG-32 (15) gG-40 (18.5)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	22-30	gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-100	NZMB1-A100	100
C1	37-55	gG-63 (37) gG-100 (45) aR-160 (55)	gG-160 (37-45) aR-250 (55)	NZMB2-A200	160
C2	75-90	aR-200 (75-90)	aR-250	NZMB2-A250	250

표 8.10 525-600 V, 외합 유형 A, B 및 C

8.8.2 UL 준수

3x200-240 V

출력 [kW]	권장 최대 퓨즈					
	Bussmann 유형 RK1 ¹⁾	Bussmann 유형 J	Bussmann 유형 T	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC
1.1	KTN-R-10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
1.5	KTN-R-15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
2.2	KTN-R-20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
3.0	KTN-R-25	JKS-25	JJN-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
3.7	KTN-R-30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
5.5/7.5	KTN-R-50	JKS-50	JJN-50	-	-	-
11	KTN-R-60	JKS-60	JJN-60	-	-	-
15	KTN-R-80	JKS-80	JJN-80	-	-	-
18.5-22	KTN-R-125	JKS-125	JJN-125	-	-	-
30	KTN-R-150	JKS-150	JJN-150	-	-	-
37	KTN-R-200	JKS-200	JJN-200	-	-	-
45	KTN-R-250	JKS-250	JJN-250	-	-	-

표 8.11 3x200-240 V, 외함 유형 A, B 및 C

8

출력 [kW]	권장 최대 퓨즈							
	SIBA 유형 RK1	Little 퓨즈 유형 RK1	Ferraz- Shawmut 유형 CC	Ferraz- Shawmut 유형 RK1 ³⁾	Bussmann 유형 JFHR2 ²⁾	Littel 퓨즈 JFHR2	Ferraz- Shawmut JFHR2 ⁴⁾	Ferraz- Shawmut J
1.1	5017906-010	KLN-R-10	ATM-R-10	A2K-10-R	FWX-10	-	-	HSJ-10
1.5	5017906-016	KLN-R-15	ATM-R-15	A2K-15-R	FWX-15	-	-	HSJ-15
2.2	5017906-020	KLN-R-20	ATM-R-20	A2K-20-R	FWX-20	-	-	HSJ-20
3.0	5017906-025	KLN-R-25	ATM-R-25	A2K-25-R	FWX-25	-	-	HSJ-25
3.7	5012406-032	KLN-R-30	ATM-R-30	A2K-30-R	FWX-30	-	-	HSJ-30
5.5/7.5	5014006-050	KLN-R-50	-	A2K-50-R	FWX-50	-	-	HSJ-50
11	5014006-063	KLN-R-60	-	A2K-60-R	FWX-60	-	-	HSJ-60
15	5014006-080	KLN-R-80	-	A2K-80-R	FWX-80	-	-	HSJ-80
18.5-22	2028220-125	KLN-R-125	-	A2K-125-R	FWX-125	-	-	HSJ-125
30	2028220-150	KLN-R-150	-	A2K-150-R	FWX-150	L25S-150	A25X-150	HSJ-150
37	2028220-200	KLN-R-200	-	A2K-200-R	FWX-200	L25S-200	A25X-200	HSJ-200
45	2028220-250	KLN-R-250	-	A2K-250-R	FWX-250	L25S-250	A25X-250	HSJ-250

표 8.12 3x200-240 V, 외함 유형 A, B 및 C

- ¹⁾ Bussmann의 KTS 퓨즈는 240V 주파수 변환기용 KTN 대신 사용할 수 있습니다.
- ²⁾ Bussmann의 FWH 퓨즈는 240V 주파수 변환기용 FWX 대신 사용할 수 있습니다.
- ³⁾ FERRAZ SHAWMUT의 A6KR 퓨즈는 240V 주파수 변환기용 A2KR 대신 사용할 수 있습니다.
- ⁴⁾ FERRAZ SHAWMUT의 A50X 퓨즈는 240V 주파수 변환기용 A25X 대신 사용할 수 있습니다.

3x380-480 V

출력 [kW]	권장 최대 퓨즈					
	Bussmann 유형 RK1	Bussmann 유형 J	Bussmann 유형 T	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC
1.1	KTS-R-6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6
1.5-2.2	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4	KTS-R-20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5.5	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7.5	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11-15	KTS-R-40	JKS-40	JJS-40	-	-	-
18	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-
22	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-
30	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-
37	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-
45	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-
55	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-
75	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	-	-	-
90	KTS-R-250	JKS-250	JJS-250	-	-	-

표 8.13 3x380-480 V, 외함 유형 A, B 및 C

출력 [kW]	권장 최대 퓨즈							
	SIBA 유형 RK1	Little 퓨즈 유형 RK1	Ferraz- Shawmut 유형 CC	Ferraz- Shawmut 유형 RK1	Bussmann JFHR2	Ferraz- Shawmut J	Ferraz- Shawmut JFHR2 ¹⁾	Littel 퓨즈 JFHR2
1.1	5017906-006	KLS-R-6	ATM-R-6	A6K-6-R	FWH-6	HSJ-6	-	-
1.5-2.2	5017906-010	KLS-R-10	ATM-R-10	A6K-10-R	FWH-10	HSJ-10	-	-
3	5017906-016	KLS-R-15	ATM-R-15	A6K-15-R	FWH-15	HSJ-15	-	-
4	5017906-020	KLS-R-20	ATM-R-20	A6K-20-R	FWH-20	HSJ-20	-	-
5.5	5017906-025	KLS-R-25	ATM-R-25	A6K-25-R	FWH-25	HSJ-25	-	-
7.5	5012406-032	KLS-R-30	ATM-R-30	A6K-30-R	FWH-30	HSJ-30	-	-
11-15	5014006-040	KLS-R-40	-	A6K-40-R	FWH-40	HSJ-40	-	-
18	5014006-050	KLS-R-50	-	A6K-50-R	FWH-50	HSJ-50	-	-
22	5014006-063	KLS-R-60	-	A6K-60-R	FWH-60	HSJ-60	-	-
30	2028220-100	KLS-R-80	-	A6K-80-R	FWH-80	HSJ-80	-	-
37	2028220-125	KLS-R-100	-	A6K-100-R	FWH-100	HSJ-100	-	-
45	2028220-125	KLS-R-125	-	A6K-125-R	FWH-125	HSJ-125	-	-
55	2028220-160	KLS-R-150	-	A6K-150-R	FWH-150	HSJ-150	-	-
75	2028220-200	KLS-R-200	-	A6K-200-R	FWH-200	HSJ-200	A50-P-225	L50-S-225
90	2028220-250	KLS-R-250	-	A6K-250-R	FWH-250	HSJ-250	A50-P-250	L50-S-250

표 8.14 3x380-480 V, 외함 유형 A, B 및 C

¹⁾ Ferraz-Shawmut A50QS 퓨즈를 A50P 퓨즈 대신 사용할 수도 있습니다.

3x525-600 V

출력 [kW]	권장 최대 퓨즈									
	Bussmann 유형 RK1	Bussmann 유형 J	Bussmann 유형 T	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC	Bussmann 유형 CC	SIBA 유형 RK1	Littel 퓨즈 유형 RK1	Ferraz- Shawmut 유형 RK1	Ferraz- Shawmut J
1.1	KTS- R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5	5017906-005	KLS- R-005	A6K- 5-R	HSJ-6
1.5-2.2	KTS- R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	5017906-010	KLS- R-010	A6K- 10-R	HSJ-10
3	KTS- R15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	5017906-016	KLS- R-015	A6K- 15-R	HSJ-15
4	KTS- R20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	5017906-020	KLS- R-020	A6K- 20-R	HSJ-20
5.5	KTS- R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25	5017906-025	KLS- R-025	A6K- 25-R	HSJ-25
7.5	KTS- R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30	5017906-030	KLS- R-030	A6K- 30-R	HSJ-30
11-15	KTS- R-35	JKS-35	JJS-35	-	-	-	5014006-040	KLS- R-035	A6K- 35-R	HSJ-35
18	KTS- R-45	JKS-45	JJS-45	-	-	-	5014006-050	KLS- R-045	A6K- 45-R	HSJ-45
22	KTS- R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-	5014006-050	KLS- R-050	A6K- 50-R	HSJ-50
30	KTS- R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-	5014006-063	KLS- R-060	A6K- 60-R	HSJ-60
37	KTS- R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-	5014006-080	KLS- R-075	A6K- 80-R	HSJ-80
45	KTS- R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-	5014006-100	KLS- R-100	A6K- 100-R	HSJ-100
55	KTS- R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-	2028220-125	KLS- 125	A6K- 125-R	HSJ-125
75	KTS- R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-	2028220-150	KLS- 150	A6K- 150-R	HSJ-150
90	KTS- R-175	JKS-175	JJS-175	-	-	-	2028220-200	KLS- 175	A6K- 175-R	HSJ-175

표 8.15 3x525-600 V, 외함 유형 A, B 및 C

8.9 전원 등급, 중량 및 치수

외함 유형 [kW]:	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4
200-240 V	1.1-2.2	3.0-3.7	1.1-2.2	1.1-3.7	5.5-11	15	5.5-11	15-18.5	18.5-30	37-45	22-30	37-45
380-480 V	1.1-4.0	5.5-7.5	1.1-4.0	1.1-7.5	11-18.5	22-30	11-18.5	22-37	37-55	75-90	45-55	75-90
525-600 V		1.1-7.5		1.1-7.5	11-18.5	11-30	11-18.5	22-37	37-55	37-90	45-55	75-90
IP	20	20	21	55/66	21/55/66	21/55/66	20	20	21/55/66	21/55/66	20	20
NEMA	새시	새시	Type 1	Type 12/4X	Type 1/12/4X	Type 1/12/4X	새시	새시	Type 1/12/4X	Type 1/12/4X	새시	새시
높이 [mm]												
외함	A*	246	372	246	480	650	350	460	680	770	490	600
백플레이트의 높이	A	268	375	268	480	650	399	520	680	770	550	660
필드버스 케이블용 디커플링 플레이트의 높이	A	374	-	374	-	-	419	595	-	-	630	800
나사 구멍 간격	a	257	350	257	454	624	380	495	648	739	521	631
너비 [mm]												
외함	B	90	130	130	242	242	165	231	308	370	308	370
백플레이트의 너비	B	90	130	130	242	242	165	231	308	370	308	370
옵션 C 1개 포함 백플레이트의 너비	B	130	170	170	242	242	205	231	308	370	308	370
나사 구멍 간격	b	70	110	110	210	210	140	200	272	334	270	330
깊이** [mm]												
옵션 A/B가 없는 경우	C	205	205	205	260	260	248	242	310	335	333	333
옵션 A/B가 있는 경우	C	220	220	220	260	260	262	242	310	335	333	333
나사 구멍 [mm]												
	c	8.0	8.0	8.0	12	12	8	-	12	12	-	-
직경 Ø	d	11	11	11	19	19	12	-	19	19	-	-
직경 Ø	e	5.5	5.5	5.5	9	9	6.8	8.5	9.0	9.0	8.5	8.5
	f	9	9	9	9	9	7.9	15	9.8	9.8	17	17
최대 중량[kg]		4.9	5.3	6.6	14	27	12	23.5	45	65	35	50

* 상단 및 하단 장착용 나사 구멍은 그림 3.4 및 그림 3.5 참조.

** 외함의 깊이는 설치된 옵션에 따라 다릅니다.

표 8.16 전원 등급, 중량 및 치수



9 부록

9.1 기호, 약어 및 규약

AC	Alternating Current(교류)
AEO	Automatic Energy Optimization(자동 에너지 최적화)
AWG	American Wire Gauge(미국 전선 규격)
AMA	Automatic Motor Adaptation(자동 모터 최적화)
°C	Degrees Celsius(섭씨도)
DC	Direct Current(직류)
EMC	Electro Magnetic Compatibility(전자기적합성)
ETR	Electronic Thermal Relay(전자 써멀 릴레이)
FC	Frequency Converter(주파수 변환기)
LCP	Local Control Panel(현장 제어 패널)
MCT	Motion Control Tool(모션컨트롤 소프트웨어)
IP	Ingress Protection(인입 보호)
$I_{M,N}$	Nominal Motor Current(모터 정격 전류)
$f_{M,N}$	Nominal Motor Frequency(모터 정격 주파수)
$P_{M,N}$	Nominal Motor Power(모터 정격 출력)
$U_{M,N}$	Nominal Motor Voltage(모터 정격 전압)
PM Motor	Permanent Magnet Motor(영구 자석 모터)
PELV	Protective Extra Low Voltage(방호초저전압)
PCB	Printed Circuit Board(인쇄회로기판)
PWM	Pulse Width Modulated(펄스 폭 변조)
I_{LIM}	Current Limit(전류 한계)
I_{INV}	Rated Inverter Output Current(인버터 정격 출력 전류)
RPM	Revolutions Per Minute(분당 회전수)
Regen	Regenerative Terminals(재생 단자)
n_s	Synchronous Motor Speed(동기식 모터 속도)
T_{LIM}	Torque Limit(토크 한계)
$I_{VLT,MAX}$	Maximum Output Current(최대 출력 전류)
$I_{VLT,N}$	Rated Output Current Supplied by the Frequency Converter(주파수 변환기가 공급하는 정격 출력 전류)

표 9.1 기호 및 약어

규약

번호 목록은 절차를 의미합니다.

글머리 기호(Bullet) 목록은 기타 정보 및 그림 설명을 의미합니다.

기울임꼴 텍스트는 다음을 의미합니다.

- 상호 참조
- 링크
- 파라미터명

9.2 파라미터 메뉴 구조

0-0** 운전/표지	1-1* VVcplus PM	1-90 모터 열 보호	4-50 차단류 경고	5-80 AHF Cap Reconnect Delay
0-0** 기본 설정	1-14 Damping Gain	1-91 모터 외부 펄스	4-51 고전류 경고	5-9* 버스통신 제어
0-01 언어	1-15 Low Speed Filter Time Const.	1-93 써미스터 스스	4-52 속도 경고	5-90 디지털 및 릴레이 버스통신 제어
0-02 모터 속도 단위	1-16 High Speed Filter Time Const.	2-2** 계동 장치	4-53 가속 경고	5-93 펄스 출력 #27 버스통신 제어
0-03 지역 설정	1-17 Voltage filter time const.	2-0* 직류 제한	4-54 디지털 상승 경고	5-94 펄스 출력 #27 시간 초과 프리셋
0-04 전원 인가 시 운전 상태	1-2* 모터 데이터	2-00 직류 유지/에일 전류	4-55 지령 높음 경고	5-95 펄스 출력 #29 버스통신 제어
0-05 설정 모드 단위	1-20 모터 출력[kW]	2-01 직류 제동 시간	4-56 퍼드백 높음 경고	5-96 펄스 출력 #29 시간 초과 프리셋
0-1* 해상도	1-21 모터 토크 [HP]	2-02 직류 제동 속도 [RPM]	4-57 퍼드백 낮음 경고	5-97 펄스 출력 #X30/6 버스통신 제어
0-10 셋업 활성화	1-22 모터 전압	2-03 직류 제동 동작 속도 [RPM]	4-58 모터 결상 시 기능	5-98 펄스 출력 #X30/6 타임아웃 프리셋
0-11 단정 셋업 선택	1-23 모터 주파수	2-04 직류 제동 동작 속도 [Hz]	4-6* 속도 바이패스	6-0** 아날로그 입/출력
0-12 단정에 릴크된 설정	1-24 모터 전류	2-06 Parking Current	4-60 바이패스 시작 속도 [RPM]	6-0* 아날로그 I/O 모드
0-13 읽기: 랭크된 설정	1-25 모터 정격 회전수	2-07 Parking Time	4-61 바이패스 시작 속도 [Hz]	6-00 외부 지령 보호 시간
0-14 읽기: 랭크된 설정	1-26 모터 릴렉팅 전정 토오크	2-1* 계동 에너지 기능	4-62 바이패스 종료 속도 [RPM]	6-01 외부 지령 보호 기능
0-15 읽기: 프로그램밍 셋업 / 채널	1-28 모터 릴렉팅 전정	2-10 계동 기능	4-63 바이패스 종료 속도 [Hz]	6-02 회계 모드 지령 결합 시 타임아웃 기능
0-2* LCP 디스플레이	1-29 자동 모터 최적화 (AAMA)	2-16 교류 제동 최대 전류	4-64 만자동 바이패스 셋업	6-1** 아날로그 입력 53
0-20 소형 표시 1.1	1-3* 고급 모터 데이터	3-1** 지령 / 가감속	5-0** 디지털 I/O 모드	6-10 단자 53 최저 전압
0-21 소형 표시 1.2	1-30 고정자 저항 (Rs)	3-0* 지령 한계	5-00 디지털 I/O 모드	6-11 단자 53 최고 전압
0-22 소형 표시 1.3	1-31 고정자 저항 (Rr)	3-02 최소 지령	5-01 단자 27 모드	6-12 단자 53 최저 전류
0-23 물체 출 표시	1-35 주 리액턴스 (Xh)	3-03 최대 지령	5-02 단자 29 모드	6-13 단자 53 최고 전류
0-24 셋업 출 표시	1-36 철 손실 저항 (Rfe)	3-04 지령 기능	5-1* 디지털 입력	6-14 단자 53 최저 지령/퍼드백 값
0-25 개인 메뉴	1-37 d축 인덕턴스 (Ld)	3-1* 지령	5-10 단자 18 디지털 입력	6-15 단자 53 최고 지령/퍼드백 값
0-3* LCP사용자입기	1-39 모터 극수	3-10 프리셋 지령	5-11 단자 19 디지털 입력	6-16 단자 53 펄터 지정수
0-30 사용자 정의 읽기 단위	1-40 1000 RPM에서의 역회전 EMF	3-11 조그 속도 [Hz]	5-12 단자 27 디지털 입력	6-17 단자 53 입력 신호 결합
0-31 사용자 정의 읽기 최소값	1-46 Position Deretion Gain	3-13 지령 위치	5-13 단자 29 디지털 입력	6-2* 아날로그 입력 54
0-32 사용자 정의 읽기 최대값	1-50 0 속도에서의 모터 자화	3-14 프리셋 최대 지령	5-14 단자 32 디지털 입력	6-20 단자 54 최저 전압
0-38 표시 문자 1	1-51 최소 속도의 일반 자화 [RPM]	3-15 지령 1 소스	5-15 단자 33 디지털 입력	6-21 단자 54 최고 전압
0-39 표시 문자 2	1-52 최소 속도의 일반 자화 [Hz]	3-16 지령 2 소스	5-16 단자 X30/2 디지털 입력	6-22 단자 54 최고 전류
0-40 LCP 키보드	1-58 플러잉 기동 시험 펄스 전류	3-17 지령 3 소스	5-17 단자 X30/3 디지털 입력	6-23 단자 54 최고 전류
0-41 LCP의 [개입] 키	1-59 플러잉 기동 시험 펄스 주파수	3-19 조그 속도 [RPM]	5-18 단자 X30/4 디지털 입력	6-24 단자 54 최저 지령/퍼드백 값
0-42 LCP의 [자동 운전] 키	1-6* 부하 의존적 설정	3-4* 가감속 1	5-19 단자 37 안전 정지	6-25 단자 54 펄터 지정수
0-43 LCP의 [리셋] 키	1-60 지속 운전 부하 보상	3-41 1 가감속 시간	5-3* 디지털 출력	6-26 단자 54 펄터 지정수
0-5* 복사/저장	1-61 고속 운전 부하 보상	3-42 1 가감속 시간	5-30 단자 27 디지털 출력	6-27 단자 54 입력 신호 결합
0-50 LCP 복사	1-62 슬립 보상	3-5* 가감속 2	5-31 단자 29 디지털 출력	6-3* 아날로그 입력 X30/11
0-51 셋업 복사	1-63 슬립 보상 이상수	3-52 2 가감속 시간	5-32 단자 X30/6 디지털 출력	6-30 단자 X30/11 지정압
0-6* 비밀번호	1-64 공진 제거	3-8* 기타 가감속	5-33 단자 X30/7 디지털 출력	6-31 단자 X30/11 고전압
0-60 주 메뉴 비밀번호	1-65 공진 제거 이상수	3-80 조그 가감속 시간	5-4* 릴레이	6-34 단자 X30/11 최저 지령/퍼드백 값
0-61 비밀번호 없이 주 메뉴 접근	1-66 회전 제거 이상수	3-81 순간 정지 가감속 시간	5-40 릴레이 기능	6-35 단자 X30/11 최고 지령/퍼드백 값
0-65 비밀번호 없이 개인 메뉴 액세스	1-7* 기동 조정	3-82 가감속 시간 기본	5-41 작동 지연, 릴레이	6-36 단자 X30/11 펄터 지정수
0-66 비밀번호 없이 개인 메뉴 액세스	1-70 PM Start Mode	3-9* 디지털 전위차계	5-42 차단 지연, 릴레이	6-37 단자 X30/11 입력 신호 결합
0-67 버스통신 비밀번호 액세스	1-71 기동 지연	3-90 단계별 차계	5-5* 펄스 입력	6-4* 아날로그 입력 X30/12
0-7* 출력 설정	1-72 기동 기능	3-91 가감속 크기	5-50 단자 29 최저 주파수	6-40 단자 X30/12 지정압
0-70 날짜 및 시간 설정	1-73 플러잉 기동	3-92 전위차계	5-51 단자 29 최고 주파수	6-41 단자 X30/12 고전압
0-71 날짜 형식	1-74 기동 속도 [RPM]	3-93 전위차계	5-52 단자 29 최저 지령/퍼드백 값	6-44 단자 X30/12 최고 지령/퍼드백 값
0-72 시간 형식	1-75 기동 속도 [Hz]	3-94 최대 한계	5-53 단자 29 최고 지령/퍼드백 값	6-45 단자 X30/12 최고 지령/퍼드백 값
0-74 DST/서머타임	1-76 기동 전류	3-95 가감속 지연	5-54 펄스 펄터 이상수 #29	6-46 단자 X30/12 펄터 지정수
0-76 DST/서머타임 시작	1-77 압축기 기동 최대 속도 [RPM]	4-*** 한계/경고	5-55 단자 33 최저 주파수	6-47 단자 X30/12 입력 신호 결합
0-77 DST/서머타임 종료	1-78 압축기 기동 최대 속도 [Hz]	4-1* 모터 한계	5-56 단자 33 최고 주파수	6-5* 아날로그 출력 42
0-79 클럭 결합	1-79 압축기 기동 후 트립 시까지 최대 시간	4-10 모터 속도 방향	5-57 단자 33 최저 지령/퍼드백 값	6-50 단자 42 출력
0-81 작업일	1-8* 정지 조정	4-11 모터 속도 한계 [RPM]	5-58 펄스 펄터 이상수 #33	6-51 단자 42 최소 출력 범위
0-82 작업일 추가	1-80 정지 시 기능	4-12 모터 속도 한계 [Hz]	5-59 펄스 펄터 이상수 #33	6-52 단자 42 최대 출력 범위
0-83 날짜업일 추가	1-81 정지 시 기능을 위한 최소 속도 [RPM]	4-13 모터의 고속 한계 [RPM]	5-6* 펄스 출력	6-53 단자 42 출력 시간 초과 프리셋
0-89 날짜 및 시간 읽기	1-82 정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz]	4-14 모터 속도 상한 [Hz]	5-60 단자 27 펄스 출력 변수	6-6* 아날로그 출력 X30/8
1-0* 부하/모터	1-86 트립 속도 하한 [RPM]	4-16 모터 운전의 토크 한계	5-62 펄스 최대 주파수 #27	6-60 단자 X30/8 출력
1-0* 인반 설정	1-87 트립 속도 하한 [Hz]	4-17 재생 운전의 토크 한계	5-63 단자 29 펄스 출력 변수	6-61 단자 X30/8 최소 범위
1-00 구성 코드	1-9* 모터 온도	4-18 전류 출력	5-65 펄스 출력 최대 주파수 #29	6-62 단자 X30/8 최대 범위
1-03 토오크 조정		4-19 최대 출력	5-66 단자 X30/6 펄스 출력 변수	6-63 단자 X30/8 출력 버스통신 제어
1-1* 모터 선택			5-68 펄스 출력 최대 주파수 #X30/6	6-64 단자 X30/8 출력 시간 초과 프리셋
1-10 모터 구조			5-8* I/O Options	

8-**- 통신 및 옵션	9-53 프로피버스 경고 위드	12-96Port Config	14-6* 자동 용량 감소	15-77 슬롯 C1 옵션 소프트웨어 버전
8-0* 일반 설정	9-63 실제 통신 속도	12-98인터페이스 카운터	14-60 온도 초과 시 기능	15-8* Operating Data II
8-01 제어 장소	9-64 장치 ID	12-99Media Counters	14-61 인버터 과부하 시 기능	15-80 Fan Running Hours
8-02 제어 소스	9-65 프로파일 번호	13-**- 스마트 논리	14-62 인버터 과부하 용량 감소 전류	15-81 Preset Fan Running Hours
8-03 컨트롤 타임아웃 시간	9-67 제어 위드 1	13-0* SLC 설정	15-**- 인버터 과부하	15-9* 과라미터 정보
8-04 컨트롤 타임아웃 기능	9-68 상태 위드 1	13-00SL 컨트롤러 모드	15-0* 운전 데이터	15-92 정의된 파라미터
8-05 타임아웃 중단점 기능	9-70 Programming Set-up	13-01이벤트 시작	15-00운전 시간	15-93수정된 파라미터
8-06 타임아웃 중단점 리셋	9-71 프로피버스 저장 데이터 값	13-02이벤트 정지	15-01구동 시간	15-99파라미터 파라미터
8-07 진단 트리거	9-72 프로피버스드라이브 리셋	13-03SLC 리셋	15-02kWh 카운터	16-**- 정보 읽기
8-1* 제어 설정	9-75 DO Identification	13-1*비교기	15-03전원 인가	16-0* 일반 상태
8-10 제어 프로필	9-76 정의된 파라미터 (1)	13-10비교기 피연산자	15-04온도 초과	16-00제어 위드
8-13 구성 가능한 상태 위드 STW	9-81 정의된 파라미터 (2)	13-11비교기 연산자	15-05과전압	16-01지령 [단위]
8-3* FC 단자 설정	9-82 정의된 파라미터 (3)	13-12비교기 값	15-07구동 시간 카운터 리셋	16-02지령 %
8-30 프로토펙	9-83 정의된 파라미터 (4)	13-2* 타이머	15-06작산 전력계 리셋	16-03상태 위드
8-31 주소	9-84 정의된 파라미터 (5)	13-20SL 컨트롤러 타이머	15-08기동 횟수	16-05필드버스 속도 실제 값[%]
8-32 통신 속도	9-90 변경된 파라미터 (1)	13-4* 논리 규칙	15-1* 타이머 로그 설정	16-09사용자 정의 읽기
8-33 펄스/절지 비트	9-91 변경된 파라미터 (2)	13-40논리 규칙 연산자 1	15-10로직 소스	16-1* 모터 상태
8-35 최소 응답 지연	9-92 변경된 파라미터 (3)	13-41논리 규칙 연산자 2	15-11로직 간격	16-10출력[kW]
8-36 최대 응답 지연	9-93 변경된 파라미터 (4)	13-42논리 규칙 연산자 2	15-12타이머 이벤트	16-11출력[HP]
8-37 최대 특성간 지연	9-94 변경된 파라미터 (5)	13-43논리 규칙 연산자 3	15-13로직 모드	16-12모터 전압
8-4* MC 프로토콜 설정	9-99 프로피버스 계정 카운터	13-44논리 규칙 부울 3	15-14타이머 이전 샘플	16-13주파수
8-40 텔레그램 설정	11-**- LonWorks	13-5* 상태	15-2* 이력 기록	16-14모터 전류
8-42 PCD 쓰기 구성	11-2* LON 파라미터 액세스	13-51SL 컨트롤러 이벤트	15-20이력 기록: 이벤트	16-15주파수 [%]
8-43 PCD 읽기 구성	11-21 데이터 저장 값	13-52SL 컨트롤러 동작	15-21이력 기록: 값	16-16토크 [Nm]
8-45 BTM Transaction Command	11-90AK LonWorks	14-**- 특수 기능	15-22이력 기록: 시간	16-17속도 [RPM]
8-46 BTM Transaction Status	11-90VLT Network Address	14-0* 인버터 스위칭	15-23이력 기록: 날짜 및 시간	16-18모터 과열
8-47 BTM Timeout	11-91AK Service Pin	14-00스위치 방식	15-3* 알람 기록	16-22토크 [%]
8-5* 디지털/통신	11-98Alarm Text	14-01스위치 주파수	15-30알람 기록: 오프 코드	16-30DC 링크 전압
8-52 직류 제동 선택	11-99Alarm Status	14-03과변조	15-31알람 기록: 값	16-30DC 링크 전압
8-53 기동 선택	12-**- 이터넷	14-04PWM 임의	15-32알람 기록: 시간	16-32제동 에너지/초
8-54 역회전 선택	12-0* IP 설정	14-1* 추진원 커넥션/개전	15-33알람 기록: 날짜 및 시간	16-34방열판 온도
8-55 컷입 선택	12-01P 주소 할당	14-10추진원 결합	15-34Alarm Log: Status	16-35인버터 과열
8-56 프리제 지령 선택	12-01H 주소	14-11공급전원 결합 전압	15-35Alarm Log: Alarm Text	16-37인버터 최대 전류
8-8* FC 포트 진단	12-03Subnet Mask	14-12공급전원 불균형 시 기능	15-4* 인버터 ID	16-38SL 제어기 상태
8-80 버스통신 메시지 카운트	12-04Default Gateway	14-2* 리셋 기능	15-40FC 유형	16-39제어기 카드 온도
8-81 버스통신 에러 카운트	12-04DHCP 서버	14-20리셋 모드	15-41진원 부	16-40로직 버퍼 없음
8-82 슬레이브 메시지 카운트	12-05임대 번호	14-21자동 재기동 시간	15-42진압	16-41로직 버퍼 없음
8-83 슬레이브 오류 카운트	12-06Name Servers	14-22운전 모드	15-43소프트웨어 버전	16-49전류 결함 소스
8-9* 통신 조그	12-07도메인 이름	14-23유형 코드 설정	15-44추진원 유형 코드 문자열	16-50외부 지령
8-90 통신 조그 1속	12-08호스트 이름	14-26인버터 결합 시 트립 지연	15-45실제 유형 코드 문자열	16-52피드백 [단위]
8-91 통신 조그 2속	12-09풀리직 주소	14-28제출 설정	15-46인버터 발주 번호	16-53피드백 2 [단위]
8-95 버스통신 피드백 1	12-1* Ethernet Link Parameters	14-29서비스 코드	15-47진원 카드 발주 번호	16-54피드백 3 [단위]
8-96 버스통신 피드백 2	12-10링크 기간	14-3* 전류 한계 제어	15-48LCP ID 번호	16-55피드백 2 [단위]
8-96 버스통신 피드백 3	12-11링크 기간	14-30전류한계 제어, 비례 이득	15-49소프트웨어 ID 컨트롤카드	16-55아날로그 출력 42 [mA]
9-**- 프로피버스	12-12Auto Negotiation	14-31전류한계 제어, 직분 시간	15-50소프트웨어 ID 진원 카드	16-66디지털 출력 [이진수]
9-00 설정 값	12-13Link Speed	14-32Current Lim. Ctrl, Filter Time	15-51인버터 일련 번호	16-67슬롯 입력 #29 [Hz]
9-07 설정 값	12-14Link Duplex	14-4* 에너지 최적화	15-53전원 카드 일련 번호	16-68슬롯 입력 #33 [Hz]
9-15 PCD 쓰기 구성	12-8* Other Ethernet Services	14-40가변 토크 수준	15-6* 운전 ID	16-69슬롯 출력 #27 [Hz]
9-16 PCD 읽기 구성	12-80FTP Server	14-41자동 에너지를 최적화	15-60운전 장착	16-70슬롯 출력 #29 [Hz]
9-18 노드 주소	12-81HTTP 서버	14-42자동 에너지를 최적화	15-60운전 소프트웨어 버전	
9-22 신호용 파라미터	12-82SMTP Service	14-43모터 코사인 피어	15-61운전 소프트웨어 버전	
9-27 파라미터 편집	12-89Transparent Socket Channel Port	14-5* 환경	15-62운전 소프트웨어 버전	
9-28 공전 제어	12-90케이블 진단	14-50RF 필터	15-63운전 일련 번호	
9-44 결합 메시지 카운터	12-91Auto Cross Over	14-51직류단 보상	15-70슬롯 A의 옵션	
9-45 결합 코드	12-92GMP Snooping	14-52팬 제어	15-71슬롯 A 옵션 소프트웨어 버전	
9-47 결합 번호	12-93Cable Error Length	14-53팬 모니터	15-72슬롯 B의 옵션	
9-52 결합 상태 카운터	12-94Broadcast Storm Protection	14-55출력 필터	15-73슬롯 B 옵션 소프트웨어 버전	
	12-95Broadcast Storm Filter	14-59Actual Number of Inverter Units	15-74슬롯 C0 옵션	
			15-75슬롯 C0 옵션 소프트웨어 버전	
			15-76슬롯 C1 옵션	

16-71 릴레이 출력 [이진수]	20-33 사용자 정의 냉매 A3	21-41 확장PID 2: 비례 이득	22-76 기동 시간 간격	25-21+ Zone [unit]
16-72 카운터 A	20-44* Thermostat/Pressostat	21-42 확장PID 2: 적분 시간	22-77 최소 구동 시간	25-22- Zone [unit]
16-73 카운터 B	20-40 Thermostat/Pressostat Function	21-43 확장PID 2: 미분 시간	22-78 최소 구동 시간	25-23 고정 속도 대역폭
16-75야날 임력 X30/11	20-41 Cut-in Value	21-44 확장PID 2: 미분 이득 제한	22-79 최소 구동 시간	25-24 SBW 스테이징 지연
16-76야날 임력 X30/12	20-42 Cut-out Value	21-5* 확장형 CL 3 지령/피드백	22-80 유량 보상	25-25 SBW 스테이징 지연
16-77야날로그 출력 X30/8 [mA]	20-7* PID 자동 튜닝	21-50 확장PID 3: 지령/피드백 단위	22-81 2차-선형 푸신 근사값	25-26+- Zone Delay
16-8* 펠드스핀포인트	20-70 페리도 유형	21-51 확장PID 3: 최대 지령	22-82 2차-선형 푸신 근사값	25-27-- Zone Delay
16-80 펠드스핀포인트 1	20-71 부동 모드	21-52 확장PID 3: 최대 지령	22-83 유량 없음 시 속도 [RPM]	25-30 유량 없음 감지시 디스테인징
16-82 펠드스핀포인트 2	20-72 PID 출력 변경	21-53 확장PID 3: 지령소스	22-84 유량 없음 시 속도 [Hz]	25-31 스테이징 기능
16-84 풍속 지령 1	20-73 최소 페드백 수준	21-54 확장PID 3: 목표값	22-85 열계보인트에서의 속도 [RPM]	25-32 스테이징 기능
16-85 FC 단자 제어 위드 1	20-74 최대 페드백 수준	21-55 확장PID 3: 목표값	22-86 열계보인트에서의 속도 [Hz]	25-33 디스테인징 기능
16-86 FC 단자 지령 1	20-79 PID 자동 튜닝	21-57 확장PID 3: 지령 [단위]	22-87 유량 없음 속도 시 임력	25-34 디스테인징 설정
16-90 자가진단 임기	20-8* PID 지령 설정	21-58 확장PID 3: 피드백 [단위]	22-88 지령 속도 시 임력	25-42 스테이징 임계값
16-91 알람 위드 2	20-81 PID 정/역 제어	21-59 확장PID 3: 출력 [%]	22-89 열계보인트에서의 유량	25-43 디스테인징 임계값
16-92 경고 위드 2	20-82 PID 기동 속도 [RPM]	21-6* 확장형 CL 3 PID	22-90 정격 속도 시 유량	25-44 스테이징 속도 [RPM]
16-93 경고 위드 2	20-83 PID 기동 속도 [Hz]	21-60 확장PID 3: 정/역 제어	23-0** 시간 예약 동작	25-45 스테이징 속도 [Hz]
16-94 확장 상태 위드	20-84 지령 대역폭에 따른	21-61 확장PID 3: 비례 이득	23-01 커질 동작	25-46 디스테인징 속도 [RPM]
16-95 확장 상태 위드 2	20-9* PID 제어기	21-62 확장PID 3: 적분 시간	23-02 커질 동작	25-47 디스테인징 속도 [Hz]
16-96 유지보수 위드	20-91 PID 비례 이득	21-63 확장PID 3: 미분 시간	23-03 커질 동작	25-8* 상태
18** 정보 필터링	20-92 PID 적분 시간	21-64 확장PID 3: 미분 이득 제한	23-04 커질 동작	25-80 캐스캐이드 상태
18-0* 유지보수 기록	20-93 PID 미분 시간	22-** 어플리케이션 기능	23-05 커질 동작	25-81 펌프 상태
18-00 유지보수 기록: 동작	20-94 PID 미분 시간	22-00의 부 인터록 지연	23-06 커질 동작	25-82 리드 펌프
18-01 유지보수 기록: 동작	20-95 PID 미분 시간	22-2* 유량 없음 감지	23-07 커질 동작	25-83 릴레이 상태
18-02 유지보수 기록: 시간	21-** 확장형 페드백	22-20 저출력 자동 설정	23-08 커질 동작	25-84 펌프 작동 시간
18-03 유지보수 기록: 날짜 및 시간	21-00 페드백 유형	22-21 저출력 감지	23-09 커질 동작	25-85 릴레이 작동 시간
18-1* 회계 모드 기록	21-01 튜닝 모드	22-22 저속 감지	23-10 커질 동작	25-86 릴레이 작동 시간
18-10 회계 모드 기록: 이벤트	21-02 PID 출력 변경	22-23 유량 없음 감지 기능	23-11 유지보수 항목	25-87 릴레이 카운터 리셋
18-11 회계 모드 기록: 시간	21-03 최소 페드백 수준	22-24 유량 없음 감지 지연	23-12 유지보수 시간 기준	25-88 Pack capacity [%]
18-12 회계 모드 기록: 날짜 및 시간	21-04 최대 페드백 수준	22-26 드라이브 펌프 감지 지연 시간	23-13 유지보수 시간 간격	25-9* 서비스
18-3* 입력 및 출력	21-09 PID 자동 튜닝	22-27 드라이브 펌프 감지 지연 시간	23-14 유지보수 날짜 및 시간	25-90 펌프 인터록
18-30 아날로그 입력 X42/1	21-1* 확장형 CL 1 지령/피드백	22-28 유량 없음 감지 기본 power	23-15 유지보수 속도 리셋	25-91 수동 절제
18-31 아날로그 입력 X42/3	21-10 확장PID 1: 지령/피드백 단위	22-30 유량 없음 감지 기본 power	23-16 유지보수 속도 리셋	26-** 아날로그 I/O 옵션
18-32 아날로그 입력 X42/5	21-11 확장PID 1: 최소 지령	22-31 출력 보정 상수	23-17 유량 없음 감지 지연	26-0* 아날로그 I/O 옵션
18-33 아날로그 출력 X42/7 [V]	21-12 확장PID 1: 최대 지령	22-32 저속 [Hz]	23-18 유량 없음 감지 지연	26-00 단자 X42/1 모드
18-34 아날로그 출력 X42/9 [V]	21-13 확장PID 1: 지령소스	22-33 저속 출력 [kW]	23-19 유량 없음 감지 지연	26-01 단자 X42/1 모드
18-35 아날로그 출력 X42/11 [V]	21-14 확장PID 1: 피드백 소스	22-34 저속 출력 [HP]	23-20 유량 없음 감지 지연	26-02 단자 X42/5 모드
20** 인터럽트 페히르	21-15 확장PID 1: 목표값	22-35 저속 출력 [RPM]	23-21 유량 없음 감지 지연	26-1* 아날로그 입력 X42/1
20-0* 인터럽트	21-17 확장PID 1: 지령 [단위]	22-36 고속 [RPM]	23-22 유량 없음 감지 지연	26-10 단자 X42/1 최저 전압
20-00 인터럽트 1 소스	21-18 확장PID 1: 피드백 [단위]	22-37 고속 출력 [kW]	23-23 유량 없음 감지 지연	26-11 단자 X42/1 최고 전압
20-01 인터럽트 1 변환 단위	21-19 확장PID 1: 출력 [%]	22-38 고속 출력 [HP]	23-24 유량 없음 감지 지연	26-14 단자 X42/1 최고 지령/피드백값
20-02 인터럽트 2 소스	21-2* 확장형 CL 1 PID	22-39 고속 출력 [HP]	23-25 유량 없음 감지 지연	26-15 단자 X42/1 최고 지령/피드백값
20-03 인터럽트 2 변환 단위	21-20 확장PID 1: 정/역 제어	22-4* 슬립 모드	23-26 유량 없음 감지 지연	26-16 단자 X42/1 펠드스핀징
20-04 인터럽트 2 소스	21-21 확장PID 1: 비례 이득	22-40 최소 구동 시간	23-27 유량 없음 감지 지연	26-17 단자 X42/1 입력 신호 결합
20-05 인터럽트 2 소스	21-22 확장PID 1: 적분 시간	22-41 최소 슬립 시간	23-28 유량 없음 감지 지연	26-20 단자 X42/3 최저 전압
20-06 인터럽트 3 소스	21-23 확장PID 1: 미분 시간	22-42 제기동 속도 [RPM]	23-29 유량 없음 감지 지연	26-21 단자 X42/3 최고 전압
20-07 인터럽트 3 변환	21-24 확장PID 1: 미분 이득 제한	22-43 제기동 속도 [Hz]	23-30 유량 없음 감지 지연	26-24 단자 X42/3 최고 지령/피드백값
20-08 인터럽트 3 소스 단위	21-3* 확장형 CL 2 지령/피드백	22-44 제기동 속도 [RPM]	23-31 유량 없음 감지 지연	26-25 단자 X42/3 최고 지령/피드백값
20-12 지령/피드백 단위	21-30 확장PID 2: 지령/피드백 단위	22-45 설정포인트 부스트	23-32 유량 없음 감지 지연	26-26 단자 X42/3 펠드스핀징
20-2* 페드백 및 설정포인트	21-31 확장PID 2: 최소 지령	22-46 최대 부스트 시간	23-33 유량 없음 감지 지연	26-27 단자 X42/3 입력 신호 결합
20-20 페드백 기능	21-32 확장PID 2: 최대 지령	22-5* 유량 파다	23-34 유량 없음 감지 지연	26-3* 아날로그 입력 X42/5
20-21 설정포인트 1	21-33 확장PID 2: 지령소스	22-50 유량 파다 감지 지연 시간	23-35 유량 없음 감지 지연	26-30 단자 X42/5 최저 전압
20-22 설정포인트 2	21-34 확장PID 2: 피드백 소스	22-51 유량 파다 감지 지연 시간	23-36 유량 없음 감지 지연	26-31 단자 X42/5 최고 전압
20-23 설정포인트 3	21-35 확장PID 2: 목표값	22-5* 펠드스핀징	23-37 유량 없음 감지 지연	26-34 단자 X42/5 최고 지령/피드백값
20-25 Setpoint Type	21-37 확장PID 2: 지령 [단위]	22-60 펠트 파손 시 동작 설정	23-38 유량 없음 감지 지연	26-35 단자 X42/5 최고 지령/피드백값
20-3* 페드백 고급 변환	21-38 확장PID 2: 피드백 [단위]	22-61 펠트 파손 감지 토오크	23-39 유량 없음 감지 지연	26-36 단자 X42/5 펠드스핀징
20-30 펠드스핀징	21-39 확장PID 2: 출력 [%]	22-62 펠트 파손 감지 시간	23-40 유량 없음 감지 지연	26-37 단자 X42/5 입력 신호 결합
20-31 사용자 정의 냉매 A1	21-4* 확장형 CL 2 PID	22-7* 단주기 파다운전 감지 보호	23-41 유량 없음 감지 지연	
20-32 사용자 정의 냉매 A2	21-40 확장PID 2: 정/역 제어	22-75 단주기 파다운전 감지 보호	23-42 유량 없음 감지 지연	



31-11 바이패스 구동 시간
31-19 Remote Bypass Activation

26-4* 아날로그 출력 X42/7
26-40단자 X42/7 출력 범위
26-41단자 X42/7 최소 범위
26-42단자 X42/7 최대 범위
26-43단자 X42/7 출력 버스통신 제어
26-44단자 X42/7 출력 시간 초과 프리셋
26-5* 아날로그 출력 X42/9
26-50단자 X42/9 출력 범위
26-51단자 X42/9 최소 범위
26-52단자 X42/9 최대 범위
26-53단자 X42/9 출력 버스통신 제어
26-54단자 X42/9 출력 시간 초과 프리셋
26-6* 아날로그 출력 X42/11
26-60단자 X42/11 출력 범위
26-61단자 X42/11 최소 범위
26-62단자 X42/11 최대 범위
26-63단자 X42/11 출력 버스통신 제어
26-64단자 X42/11 출력 시간 초과 프리셋

28- Compressor Functions**
28-1* Oil Return Management
28-100ii Return Management
28-11 Low Speed Running Time
28-12 Fixed Boost Interval
28-13 Boost Duration
28-2* Discharge Temperature Monitor
28-20 Temperature Source
28-21 Temperature Unit
28-24 Warning Level
28-25 Warning Action
28-26 Emergency Level
28-27 Discharge Temperature
28-7* Day/Night Settings
28-71 Day/Night Bus Indicator
28-72 Enable Day/Night Via Bus
28-73 Night Setback
28-74 Night Speed Drop [RPM]
28-75 Night Speed Drop Override
28-76 Night Speed Drop [Hz]
28-8* FO Optimization
28-81 dFO Offset
28-82 FO
28-83 FO Setpoint
28-84 FO Reference
28-85 FO Minimum Reference
28-86 FO Maximum Reference
28-87 Most Loaded Controller
28-9* Injection Control
28-90 Injection On
28-91 Delayed Compressor Start

30- Special Features**
30-2* Adv. Start Adjust
30-22 Locked Rotor Protection
30-23 Locked Rotor Detection Time [s]
31- 바이패스 옵션**
31-00 바이패스 모드
31-01 바이패스 가동 시간 지연
31-02 바이패스 트립 시간 지연
31-03 시퀀스 모드 활성화
31-10 바이패스 상태 워드

인덱스

<p>A</p> <p>AEO..... 26</p> <p>AMA..... 26, 32, 35, 38</p> <p>Auto on (자동 켜짐)..... 22, 27</p> <p>D</p> <p>DC 링크..... 35</p> <p>E</p> <p>EMC..... 11</p> <p>EMC 간섭..... 13</p> <p>H</p> <p>Hand On (수동 켜짐)..... 22</p> <p>I</p> <p>IEC 61800-3..... 15</p> <p>M</p> <p>MCT 10..... 16, 21</p> <p>Modbus RTU..... 18</p> <p>P</p> <p>PM 모터..... 25</p> <p>R</p> <p>RFI 필터..... 15</p> <p>RMS 전류..... 6</p> <p>RS-485 직렬 통신..... 18</p> <p>V</p> <p>VVCplus..... 25</p> <p>가</p> <p>가속 시간..... 41</p> <p>간</p> <p>간섭 절연..... 19</p> <p>감</p> <p>감소..... 21, 28, 32, 33</p> <p>감속 시간..... 41</p> <p>개</p> <p>개회로..... 17</p>	<p>검</p> <p>검색 키..... 21, 22, 24, 32</p> <p>결</p> <p>결상..... 35</p> <p>결함 기록..... 22</p> <p>경</p> <p>경고..... 34</p> <p>고</p> <p>고전압..... 7, 20, 32</p> <p>고조파..... 6</p> <p>공</p> <p>공급 전압..... 15, 16, 20, 37</p> <p>공인 기사..... 7</p> <p>과</p> <p>과도 현상 보호..... 6</p> <p>과열..... 35</p> <p>과전류 보호..... 11</p> <p>과전압..... 33, 41</p> <p>교</p> <p>교류 입력..... 6, 15</p> <p>교류 주전원..... 6, 15</p> <p>교류 파형..... 6</p> <p>구</p> <p>구동 명령..... 27</p> <p>규</p> <p>규약..... 60</p> <p>기</p> <p>기동..... 23</p> <p>기호..... 60</p> <p>냉</p> <p>냉각..... 9</p> <p>냉각 여유 공간..... 19</p> <p>누</p> <p>누설 전류..... 8, 11</p>
---	--

단		백	
단락.....	36	백플레이트.....	10
단자 53.....	17	버	
단자 54.....	17	버전.....	10, 19
단자 조임강도.....	53	별	
단축 메뉴.....	21, 22	별도의 주전원.....	15
도		보	
도관.....	19	보관.....	9
들		보조 장비.....	19
들어 올리기.....	10	부	
디		부동형 델타.....	15
디지털 입력.....	17, 33, 35	사	
리		사양.....	18
리셋.....	21, 22, 23, 33, 34, 35, 36, 39	상	
매		상태 모드.....	32
매개회로.....	35	서	
메		서비스.....	32
메뉴 구조.....	22	설	
메뉴 키.....	21, 22	설정포인트.....	33
명		설치.....	17, 18, 19
명판.....	9	설치 환경.....	9
모		셋	
모터 데이터.....	25, 26, 35, 38, 41	셋업.....	22, 27
모터 배선.....	13, 19	속	
모터 보호.....	3	속도 지령.....	17, 27, 32
모터 상태.....	3	수	
모터 속도.....	24	수동 초기화.....	23
모터 전류.....	6, 21, 26, 38	스	
모터 출력.....	11, 21, 38, 48	스위치.....	17
모터 케이블.....	14, 0	스위칭 주파수.....	33
모터 회전.....	27	슬	
방		슬립 모드.....	33
방열판.....	37		
방전 시간.....	7		
배			
배선 약도.....	12		

시		원	
시스템 피드백.....	3	원격 명령.....	3
써		원격 지령.....	33
써멀 보호.....	6	유	
써미스터.....	15	유지보수.....	32
써미스터 제어부 배선.....	15	의	
아		의도하지 않은 기동.....	7, 20
아날로그 신호.....	35	인	
아날로그 입력.....	16, 35	인가 시 운전.....	33
안		인증.....	6
안전 토오크 정지.....	18	입	
알		입력 단자.....	15, 17, 20, 35
알람.....	34	입력 신호.....	17
알람 기록.....	22	입력 전류.....	15
약		입력 전압.....	20
약어.....	60	입력 전원.....	6, 11, 13, 15, 19, 20, 34, 40
여		입력 전원 배선.....	19
여러 주파수 변환기.....	11	입력 차단부.....	15
여유 공간.....	11	자	
여유 공간 요구사항.....	9	자동 리셋.....	21
역		자동 켜짐.....	32, 33
역률.....	6, 19	전	
읍		전개도.....	4
읍선 장비.....	15, 17, 20	전기적 간섭.....	11
와		전류 등급.....	35
와이어 용량.....	11, 14	전류 범위.....	16
외		전류 한계.....	41
외부 명령.....	6, 33	전압 범위.....	49
외부 인터록.....	17	전압 불균형.....	35
외부 컨트롤러.....	3	전원 등급.....	59
용		전원 연결부.....	11
용도.....	3	전위 등화.....	11
운		접	
운전 키.....	21	접퍼.....	17
		접	
		접지.....	14, 15, 19, 20
		접지 연결.....	19
		접지 와이어.....	11

접지형 델타.....	15	케	
제		케이블 배선.....	19
제동 저항.....	35	토	
제동 제어.....	36	토오크.....	36
제어 단자.....	22, 24, 32, 33	토오크 특성.....	48
제어 배선.....	11, 13, 17, 19	토오크 한계.....	41
제어 신호.....	32	통	
제어 워드 타임아웃.....	36	통신 옵션.....	37
제어 카드.....	35	트	
제어카드, USB 직렬 통신.....	52	트립.....	34
주		트립 잠금.....	34
주 메뉴.....	22	폐	
주전원 전압.....	21, 32	폐기물 처리 지침.....	6
중		폐회로.....	17
중량.....	59	표	
직		표시된 인버터.....	20
직렬 통신.....	16, 22, 32, 33	풍	
직류 전류.....	6, 11, 32	풍차 회전.....	8
진		퓨	
진동.....	9	퓨즈.....	11, 19, 37, 40, 53
차		프	
차단 스위치.....	20	프로그래밍.....	17, 21, 22, 35
차폐 케이블.....	13, 19	피	
초		피드백.....	17, 19, 33, 37, 39
초기 설정.....	23	현	
초기화.....	23	현장 제어.....	21, 22, 32
추		현장 제어 패널(LCP).....	21
추가 리소스.....	3	회	
출		회로 차단기.....	19, 53
출력 단자.....	20		
출력 전류.....	32, 35		
출력 전원 배선.....	19		
충			
충격.....	9		
치			
치수.....	59		



www.danfoss.com/drives

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

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

