

Motorunabhängiger Frequenzumrichter

PumpDrive R (KSB202)

Leistungsbereich 0,25-90 kW

Betriebs-/Montageanleitung



KSB202

HINWEIS

Verwenden Sie den KSB202-Frequenzumrichter mit Synchron-Reluktanzmotoren (SynRM) nur in Pumpen- und Lüfteranwendungen.

HINWEIS

Betreiben Sie den KSB202-Frequenzumrichter nicht mit Synchron-Reluktanzmotoren (SynRM) über 200 UPM ohne Ankoppeln einer Last! Verwenden Sie zur Überprüfung der Drehrichtung die entsprechende Funktion *Kapitel 5.5 Überprüfung der Motordrehrichtung*.

Inhaltsverzeichnis

1 Einführung	4
1.1 Zweck des Produkthandbuchs	4
1.2 Zusätzliche Materialien	4
1.3 Dokument- und Softwareversion	4
1.4 Produktübersicht	4
1.5 Zulassungen und Zertifizierungen	8
1.6 Entsorgung	9
2 Sicherheit	10
2.1 Sicherheitsymbole	10
2.2 Qualifiziertes Personal	10
2.3 Sicherheitsmaßnahmen	10
3 Mechanische Installation	12
3.1 Auspacken	12
3.2 Installationsumgebungen	12
3.3 Montage	12
4 Elektrische Installation	15
4.1 Sicherheitshinweise	15
4.2 EMV-gerechte Installation	15
4.3 Erdung	15
4.4 Anschlussplan	17
4.5 Zugang	19
4.6 Motoranschluss	19
4.7 Netzanschluss	20
4.8 Steuerleitungen	21
4.8.1 Steuerklemmentypen	21
4.8.2 Verdrahtung der Steuerklemmen	22
4.8.3 Aktivierung des Motorbetriebs (Klemme 27)	22
4.8.4 Auswahl Strom/Spannung (Schalter)	23
4.8.5 RS485 Serielle Schnittstelle	23
4.9 Checkliste für die Installation	24
5 Inbetriebnahme	26
5.1 Sicherheitshinweise	26
5.2 Anlegen der Netzversorgung	26
5.3 Betrieb der LCP Bedieneinheit	26
5.3.1 LCP Bedieneinheit	26
5.3.2 Aufbau des LCP 102	27

5.3.3	Parametereinstellungen	28
5.3.4	Daten auf das/vom LCP hochladen/herunterladen	28
5.3.5	Ändern von Parametereinstellungen	28
5.3.6	Wiederherstellen der Werkseinstellungen	29
5.4	Grundlegende Programmierung	29
5.4.1	Inbetriebnahme mit SmartStart	29
5.4.2	Inbetriebnahme über [Main Menu]	30
5.4.3	Einstellung von Asynchronmotoren	31
5.4.4	PM-Motoreinstell. in VVC ⁺	32
5.4.5	Inbetriebnahme des Motors SynRM mit VVC ⁺	33
5.4.6	Automatische Energie Optimierung (AEO)	34
5.4.7	Automatische Motoranpassung (AMA)	34
5.5	Überprüfung der Motordrehrichtung	34
5.6	Prüfung der Handsteuerung vor Ort	34
5.7	Systemstart	35
6	Anwendungsbeispiele	36
7	Wartung, Diagnose und Fehlersuche	40
7.1	Wartung und Service	40
7.2	Zustandsmeldungen	40
7.3	Warnungs- und Alarmtypen	43
7.4	Liste der Warnungen und Alarmmeldungen	43
7.5	Fehlersuche und -behebung	51
8	Technische Daten	54
8.1	Elektrische Daten	54
8.1.1	Netzversorgung 1x200-240 V AC	54
8.1.2	Netzversorgung 3 x 200-240 V AC	55
8.1.3	Netzversorgung 1x380-480 V AC	59
8.1.4	Netzversorgung 3 x 380-480 V AC	60
8.1.5	Netzversorgung 3 x 525-600 V AC	64
8.1.6	Netzversorgung 3x525-690 V AC	68
8.2	Netzversorgung	70
8.3	Motorausgang und Motordaten	70
8.4	Umgebungsbedingungen	71
8.5	Kabelspezifikationen	71
8.6	Steuereingang/-ausgang und Steuerdaten	71
8.7	Anzugsdrehmomente für Anschlüsse	74
8.8	Sicherungen und Trennschalter	75
8.9	Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen	84

9 Anhang	85
9.1 Symbole, Abkürzungen und Konventionen	85
9.2 Aufbau der Parametermenüs	85
Index	90

1

1 Einführung

1.1 Zweck des Produkthandbuchs

Dieses Produkthandbuch enthält Informationen zur sicheren Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters.

Dieses Produkthandbuch richtet sich an qualifiziertes Personal.

Lesen Sie dieses Produkthandbuch vollständig durch, um sicher und professionell mit dem Frequenzumrichter zu arbeiten. Berücksichtigen Sie insbesondere die Sicherheitshinweise und allgemeinen Warnungen. Bewahren Sie das Produkthandbuch immer zusammen mit dem Frequenzumrichter auf.

1.2 Zusätzliche Materialien

Es stehen weitere Ressourcen zur Verfügung, die Ihnen helfen, erweiterte Funktionen und Programmierungen von Frequenzumrichtern zu verstehen.

- Das *Programmierhandbuch* enthält umfassendere Informationen über das Arbeiten mit Parametern sowie viele Anwendungsbeispiele.
- Das *Projektierungshandbuch* enthält umfassende Informationen zu Möglichkeiten und Funktionen sowie zur Auslegung von Steuerungssystemen für Motoren.
- Anweisungen für den Betrieb mit optionalen Geräten.

1.3 Dokument- und Softwareversion

Dieses Handbuch wird regelmäßig geprüft und aktualisiert. Verbesserungsvorschläge sind jederzeit willkommen. Senden Sie Vorschläge per Email unter Angabe der Dokumentversion an techcom_change_request@danfoss.com.

Tabelle 1.1 gibt die Dokumentversion und die entsprechende Softwareversion an.

Ausgabe	Anmerkungen	Softwareversion
MG21H2xx	Ersetzt MG21H1xx	2.x

Tabelle 1.1 Dokument- und Softwareversion

1.4 Produktübersicht

1.4.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der Frequenzumrichter ist ein elektronischer Motorregler zur

- Regelung der Motordrehzahl als Reaktion auf die Systemrückführung oder auf Remote-Befehle von externen Reglern. Ein Antriebssystem besteht aus Frequenzumrichter, Motor und vom Motor angetriebenen Geräten.
- Überwachung von System- und Motorzustand.

Je nach Konfiguration lässt sich der Frequenzumrichter als Stand-alone-Anwendung oder als Teil einer größeren Anlage oder Installation einsetzen.

Der Frequenzumrichter ist gemäß örtlich geltenden Bestimmungen und Standards sowie den in diesem Projektierungshandbuch beschriebenen Emissionsgrenzwerten zur Verwendung in Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereichen zugelassen.

Bei einphasigen Frequenzumrichtern (S2 und S4), die in der EU installiert werden, gelten folgende Einschränkungen:

- Geräte mit einem Eingangsstrom unter 16 A und einer Eingangsleistung über 1 kW sind nur für den professionellen Einsatz im Gewerbe-, Berufs- oder Industriebereich und nicht für den Gebrauch durch die allgemeine Öffentlichkeit bestimmt.
- Ausgewiesene Einsatzbereiche sind öffentliche Bäder, öffentliche Wasserversorgung, Landwirtschaft, Gewerbegebäude und Industrie. Alle anderen einphasigen Geräte sind allein für den Einsatz in privaten Niederspannungsanlagen mit Ankopplung an das öffentliche Versorgungsnetz nur auf Mittel- oder Hochspannungsniveau bestimmt.
- Betreiber privater Anlagen müssen sicherstellen, dass die EMV-Bedingungen IEC 61000-3-6 und/oder die Vertragsbestimmungen erfüllen.

HINWEIS

In einer häuslichen Umgebung kann dieses Produkt Funkstörungen verursachen. In diesem Fall müssen Sie zusätzliche Maßnahmen zur Minderung dieser Störungen ergreifen.

Vorhersehbarer Missbrauch

Verwenden Sie den Frequenzumrichter nicht in Anwendungen, die nicht mit den angegebenen Betriebsbedingungen und -umgebungen konform sind. Achten Sie darauf, dass Ihre Anwendung die unter *Kapitel 8 Technische Daten* angegebenen Bedingungen erfüllt.

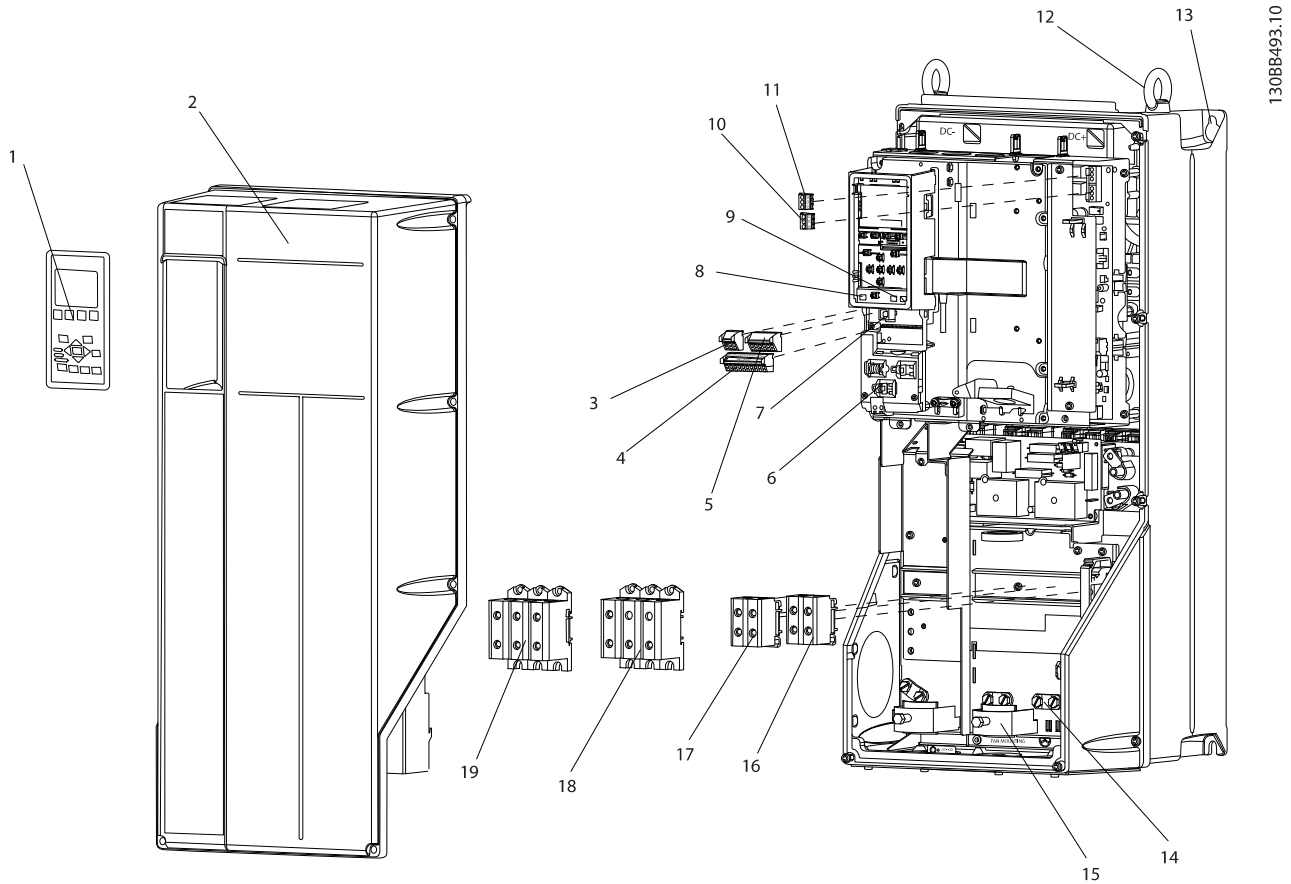
1.4.2 Eigenschaften

Der KSB202 ist für Frisch- und Schmutzwasseranwendungen ausgelegt. Das Angebot der Standard- und optionalen Funktionen umfasst:

- Kaskadenregelung.
- Trockenlauferkennung.
- Kennlinienende-Erkennung.
- SmartStart.
- Motorwechsel.
- Rückspülmodus.
- 2-stufige Rampen.
- Durchflussbestätigung.
- Rückschlagventilschutz.
- Safe Torque Off.
- Trockenlauferkennung.
- Vor-/Nachschmierung.
- Rohrfüllmodus.
- Energiesparmodus.
- Echtzeituhr.
- Benutzerkonfigurierbare Infotexte.
- Warnungen und Alarmmeldungen.
- Passwortschutz.
- Überlastschutz.
- Smart Logic Control.
- Zweifache Nennleistung (Hohe/Normale Überlast).

1.4.3 Explosionszeichnungen

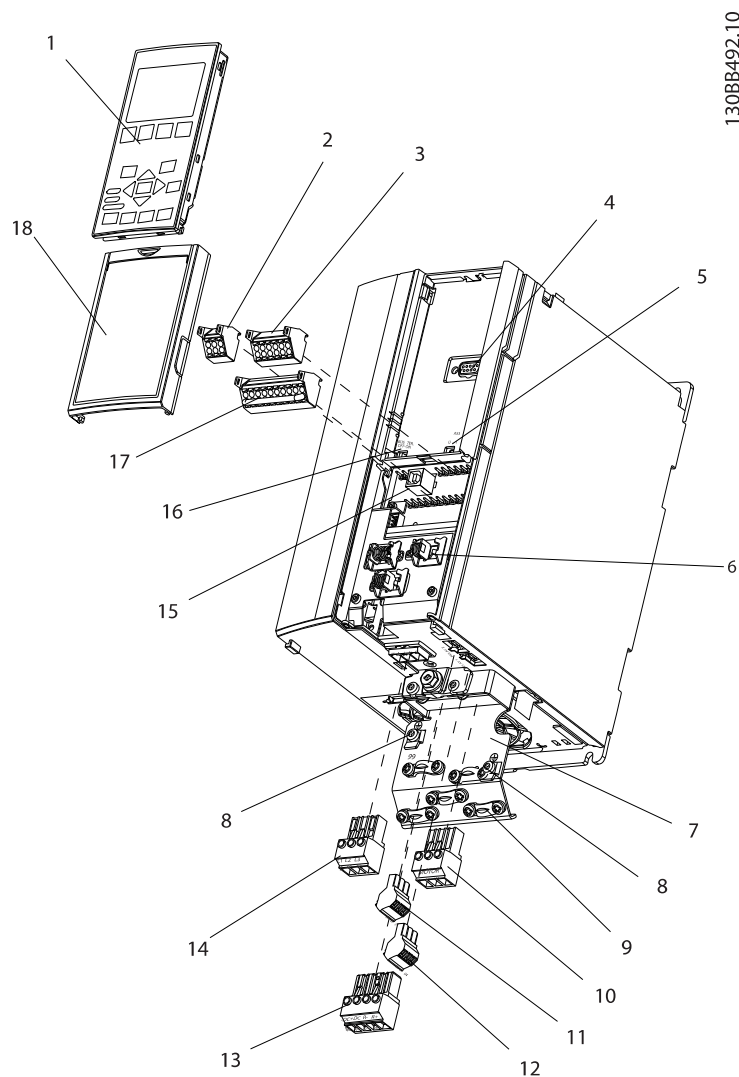
1



130BB493.10

1	Bedieneinheit (LCP)	11	Relais 2 (04, 05, 06)
2	Abdeckung	12	Transportöse
3	Serielle RS485-Schnittstelle	13	Aufhängung für Montage
4	Digital-I/O und 24-V-Spannungsversorgung	14	Erdungsschelle (PE)
5	Stecker für analoge Schnittstellen	15	Anschluss für Kabelschirm
6	Anschluss für Kabelschirm	16	Bremsklemme (-81, +82)
7	USB -Anschluss	17	Zwischenkreiskopplungsklemme (-88, +89)
8	Schalter für serielle Schnittstelle	18	Motorausgangsklemmen 96 (U), 97 (V), 98 (W)
9	Schalter für analoge Schnittstelle (A53), (A54)	19	Netz eingangs stecker 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
10	Relais 1 (01, 02, 03)		

Abbildung 1.1 Explosionszeichnung Baugrößen B und C, IP55 und IP66



130BB492.10

1

1	Bedieneinheit (LCP)	10	Motorausgangsklemmen 96 (U), 97 (V), 98 (W)
2	Serielle RS485-Schnittstelle (+68, -69)	11	Relais 2 (01, 02, 03)
3	Stecker für analoge Schnittstellen	12	Relais 1 (04, 05, 06)
4	LCP-Netzstecker	13	Stecker für Bremse (-81, +82) und Zwischenkreiskopplung (-88, +89)
5	Schalter für analoge Schnittstelle (A53), (A54)	14	Netz eingangs stecker 91 (L1), 92 (L2), 93 (L3)
6	Anschluss für Kabelschirm	15	USB -Anschluss
7	Abschirmblech	16	Schalter für serielle Schnittstelle
8	Erdungsschelle (PE)	17	Digital-I/O und 24-V-Spannungsversorgung
9	Erdungsschelle und Zugentlastung für abgeschirmtes Kabel	18	Abdeckung

Abbildung 1.2 Explosionszeichnung, Baugröße A, IP20

Abbildung 1.3 ist ein Blockschaltbild der internen Baugruppen des Frequenzumrichters. Die jeweilige Funktionen beschreibt *Tabelle 1.2*.

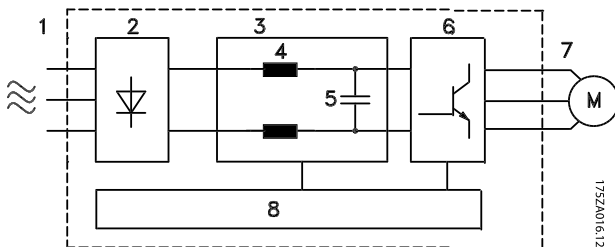


Abbildung 1.3 Blockschaltbild des Frequenzumrichters

Nummer	Bezeichnung	Funktionen
1	Netzversorgung	<ul style="list-style-type: none"> 3-phasige Netzstromversorgung zum Frequenzumrichter.
2	Gleichrichter	<ul style="list-style-type: none"> Die Gleichrichterbrücke wandelt den eingehenden Wechselstrom in einen Gleichstrom zur Versorgung des Wechselrichters um.
3	Gleichspannungszwischenkreis	<ul style="list-style-type: none"> Der Gleichspannungszwischenkreis führt den Gleichstrom.
4	DC-Zwischenkreisdrosseln	<ul style="list-style-type: none"> Die Zwischenkreisdrosseln filtern die Zwischenkreisgleichspannung. Sie bieten Schutz vor Netztransienten. Sie reduzieren den Effektivstrom. Sie heben den Leistungsfaktor an. Sie reduzieren Oberschwingungen am Netzeingang.
5	Gleichspannungskondensatoren	<ul style="list-style-type: none"> Die Kondensatoren speichern die Gleichspannung. Sie überbrücken kurzzeitige Verlustleistungen.
6	Wechselrichter	<ul style="list-style-type: none"> Der Wechselrichter erzeugt aus der Gleichspannung eine pulsbreitenmodulierte AC-Wellenform für eine variable Motorregelung an den Motorklemmen.
7	Motorklemmen	<ul style="list-style-type: none"> Geglättete 3-phasige Motorspannung zum Motor.

Nummer	Bezeichnung	Funktionen
8	Steuerteil	<ul style="list-style-type: none"> Das Steuerteil überwacht die Netzversorgung, die interne Verarbeitung, den Motorausgang und den Motorstrom, und sorgt somit für einen effizienten Betrieb und eine effiziente Regelung. Es überwacht die Benutzerschnittstelle sowie die externen Steuersignale und führt die resultierenden Befehle aus. Es stellt die Zustandsmeldungen und Kontrollfunktionen bereit.

Tabelle 1.2 Legende zu *Abbildung 1.3*

1.4 Gehäusetypen und Nennleistungen

Die Gehäusetypen und Nennleistungen der Frequenzumrichter finden Sie in *Kapitel 8.9 Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen*.

1.5 Zulassungen und Zertifizierungen

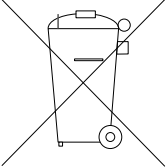


Weitere Zulassungen und Zertifizierungen sind verfügbar. Bitte wenden Sie sich an den örtlichen KSB Partner. Frequenzumrichter der Bauform T7 (525-690 V) sind nur für 525-600 V nach UL-Anforderungen zertifiziert.

Der Frequenzumrichter erfüllt die Anforderungen der UL508C bezüglich der thermischen Sicherung. Weitere Informationen können Sie dem Abschnitt *Thermischer Motorschutz* im produktspezifischen Projektierungshandbuch entnehmen.

Für eine Übereinstimmung mit dem Europäischen Übereinkommen über die internationale Beförderung gefährlicher Güter auf Binnenwasserstraßen (ADN) siehe im Abschnitt *ADN-konforme Installation* im produktspezifischen Projektierungshandbuch.

1.6 Entsorgung

	<p>Sie dürfen elektrische Geräte und Geräte mit elektrischen Komponenten nicht zusammen mit normalem Hausmüll entsorgen.</p> <p>Sammeln Sie sie separat gemäß den lokalen Bestimmungen und den aktuell gültigen Gesetzen und führen Sie sie dem Recycling zu.</p>
---	---

2 Sicherheit

2

2.1 Sicherheitsymbole

Dieses Handbuch verwendet folgende Symbole:

⚠️ WARNUNG

Weist auf eine potenziell gefährliche Situation hin, die zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen kann.

⚠️ VORSICHT

Weist auf eine potenziell gefährliche Situation hin, die zu leichten oder mittleren Verletzungen führen kann. Die Kennzeichnung kann ebenfalls als Warnung vor unsicheren Verfahren dienen.

HINWEIS

Weist auf eine wichtige Information hin, z. B. eine Situation, die zu Geräte- oder sonstigen Sachschäden führen kann.

2.2 Qualifiziertes Personal

Der einwandfreie und sichere Betrieb des Frequenzumrichters setzt fachgerechten und zuverlässigen Transport voraus. Lagerung, Installation, Bedienung und Instandhaltung müssen diese Anforderungen ebenfalls erfüllen. Nur qualifiziertes Fachpersonal darf dieses Gerät installieren oder bedienen.

Qualifiziertes Fachpersonal wird als geschulte Mitarbeiter definiert, die gemäß den einschlägigen Gesetzen und Vorschriften zur Installation, Inbetriebnahme und Instandhaltung von Betriebsmitteln, Systemen und Schaltungen berechtigt ist. Ferner muss das qualifizierte Personal mit allen Anweisungen und Sicherheitsmaßnahmen gemäß diesem Produkthandbuch vertraut sein.

2.3 Sicherheitsmaßnahmen

⚠️ WARNUNG

HOCHSPANNUNG

Bei Anschluss an Versorgungsnetzanschluss, DC-Stromversorgung oder Zwischenkreisverkopplung führen Frequenzumrichter Hochspannung. Erfolgen Installation, Inbetriebnahme und Wartung nicht durch qualifiziertes Personal, kann dies zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen.

- Ausschließlich qualifiziertes Personal darf Installation, Inbetriebnahme und Wartung vornehmen.

⚠️ WARNUNG

UNERWARTETER ANLAUF

Bei Anschluss des Frequenzumrichters an Versorgungsnetz, DC-Versorgung oder Zwischenkreisverkopplung kann der angeschlossene Motor jederzeit unerwartet anlaufen. Ein unerwarteter Anlauf im Rahmen von Programmierungs-, Service- oder Reparaturarbeiten kann zu schweren bzw. tödlichen Verletzungen oder zu Sachschäden führen. Der Motor kann über einen externen Schalter, einen seriellen Bus-Befehl, ein Sollwertsignal, über ein LCP oder einen quitierten Fehlerzustand anlaufen.

Um einen unerwarteten Anlauf des Motors zu verhindern:

- Trennen Sie den Frequenzumrichter vom Netz.
- Drücken Sie [Off/Reset] am LCP, bevor Sie Parameter programmieren.
- Verkabeln und montieren Sie Frequenzumrichter, Motor und alle angetriebenen Geräte vollständig, bevor Sie den Frequenzumrichter an Netzversorgung, DC-Versorgung oder Zwischenkreisverkopplung anschließen.

⚠️ WARNUNG

ENTLADUNGSZEIT

Die Zwischenkreiskondensatoren des Frequenzumrichters können auch bei abgeschalteter und getrennter Netzversorgung geladen bleiben. Das Nichteinhalten dieser Wartezeit nach dem Trennen der Stromversorgung vor Wartungs- oder Reparaturarbeiten kann zu schweren Verletzungen oder zum Tod führen!

1. Stoppen Sie den Motor.
2. Trennen Sie die Netzversorgung, alle Permanentmagnet-Motoren und alle externen DC-Zwischenkreisversorgungen, einschließlich externer Batterie-, USV- und DC-Zwischenkreisverbindungen mit anderen Frequenzumrichtern.
3. Führen Sie Wartungs- oder Reparaturarbeiten erst nach vollständiger Entladung der Kondensatoren durch. Die entsprechende Wartezeit finden Sie in *Tabelle 2.1*.

Spannung [V]	Mindestwartezeit (Minuten)		
	4	7	15
200-240	0,25-3,7 kW		5,5-45 kW
380-480	0,37-7,5 kW		11-90 kW
525-600	0,75-7,5 kW		11-90 kW
525-690		1,1-7,5 kW	11-90 kW

Auch wenn die Warn-LED nicht leuchten, kann Hochspannung vorliegen.

Tabelle 2.1 Entladungszeit

⚠️ WARNUNG

GEFAHR DURCH ABLEITSTRÖME

Die Erdableitströme überschreiten 3,5 mA. Eine nicht vorschriftsmäßige Erdung des Frequenzumrichters kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen.

- Lassen Sie die ordnungsgemäße Erdung der Geräte durch einen zertifizierten Elektroinstallateur überprüfen.

⚠️ WARNUNG

GEFAHR DURCH ANLAGENKOMPONENTEN!

Ein Kontakt mit drehenden Wellen und elektrischen Betriebsmitteln kann zu schweren Personenschäden oder sogar tödlichen Verletzungen führen.

- Stellen Sie sicher, dass Installations-, Inbetriebnahme- und Wartungsarbeiten ausschließlich von geschultem und qualifiziertem Personal durchgeführt werden.
- Alle Elektroarbeiten müssen den VDE-Vorschriften und anderen lokal geltenden Elektroinstallationsvorschriften entsprechen.
- Befolgen Sie die Verfahren in diesem Handbuch.

⚠️ WARNUNG

UNERWARTETE MOTORDREHUNG WINDMÜHLEN-EFFEKT

Ein unerwartetes Drehen von Permanentmagnetmotoren erzeugt Spannung und lädt das Gerät ggf. auf, was zu schweren Verletzungen oder Sachschäden führen kann.

- Stellen Sie sicher, dass die Permanentmagnetmotoren blockiert sind, sodass sie sich unter keinen Umständen drehen können.

⚠️ VORSICHT

GEFAHR BEI EINEM INTERNEN FEHLER

Ein interner Fehler im Frequenzumrichter kann zu schweren Verletzungen führen, wenn der Frequenzumrichter nicht ordnungsgemäß geschlossen wird.

- Stellen Sie vor dem Anlegen von Netzspannung sicher, dass alle Sicherheitsabdeckungen angebracht und ordnungsgemäß befestigt sind.

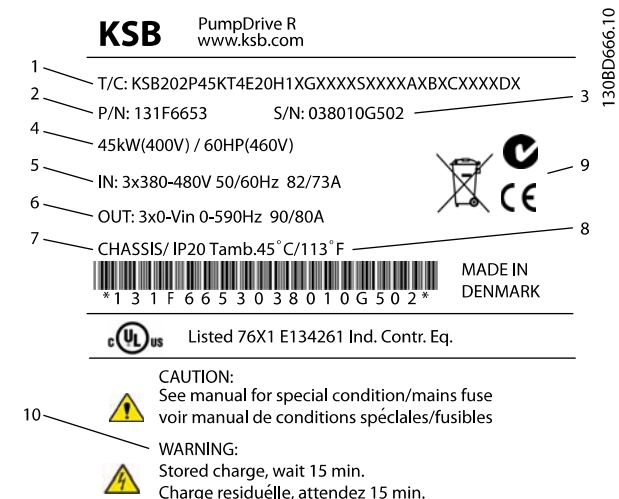
3 Mechanische Installation

3.1 Auspacken

3.1.1 Gelieferte Teile

Die mitgelieferten Teile können je nach Produktkonfiguration unterschiedlich sein.

- Überprüfen Sie, dass die mitgelieferten Teile und die Informationen auf dem Typenschild mit der Bestellbestätigung übereinstimmen.
- Überprüfen Sie die Verpackung und den Frequenzumrichter per Sichtprüfung auf Beschädigungen, die eine unsachgemäße Handhabung beim Versand verursacht hat. Erheben Sie ggf. gegenüber der Spedition Anspruch auf Schadensersatz. Behalten Sie beschädigte Teile bis zur Klärung ein.



1	Typencode
2	Bestellnummer
3	Seriennummer
4	Nennleistung
5	Eingangsspannung, Frequenz und Strom (bei Nieder-/Hochspannungen)
6	Ausgangsspannung, Frequenz und Strom (bei Nieder-/Hochspannungen)
7	Baugröße und Schutzart
8	Maximale Umgebungstemperatur
9	Zertifizierungen
10	Entladezeit (Warnung)

Abbildung 3.1 Produkttypenschild (Beispiel)

HINWEIS

Entfernen Sie das Typenschild nicht vom Frequenzumrichter. Ein Entfernen des Typenschildes hat einen Verlust des Garantieanspruchs zur Folge.

3.1.2 Lagerung

Stellen Sie sicher, dass die Lageranforderungen erfüllt sind. Weitere Informationen hierzu finden Sie unter Kapitel 8.4 Umgebungsbedingungen.

3.2 Installationsumgebungen

HINWEIS

In Umgebungen, in denen Flüssigkeiten, Partikel oder korrosive Gase in der Luft enthalten sind, müssen Sie sicherstellen, dass die IP-Schutzart der Geräte der Installationsumgebung entspricht. Eine Nichterfüllung der Anforderungen von bestimmten Umgebungsbedingungen kann zu einer Reduzierung der Lebensdauer des Frequenzumrichters führen. Stellen Sie sicher, dass alle Anforderungen hinsichtlich Luftfeuchtigkeit, Temperatur und Höhenlage erfüllt werden.

Vibrationen und Erschütterungen

Der Frequenzumrichter entspricht den Anforderungen für Geräte zur Wandmontage, sowie bei Montage an Maschinengestellen oder in Schaltschränken.

Detaillierte Angaben zu Umgebungsbedingungen finden Sie unter Kapitel 8.4 Umgebungsbedingungen.

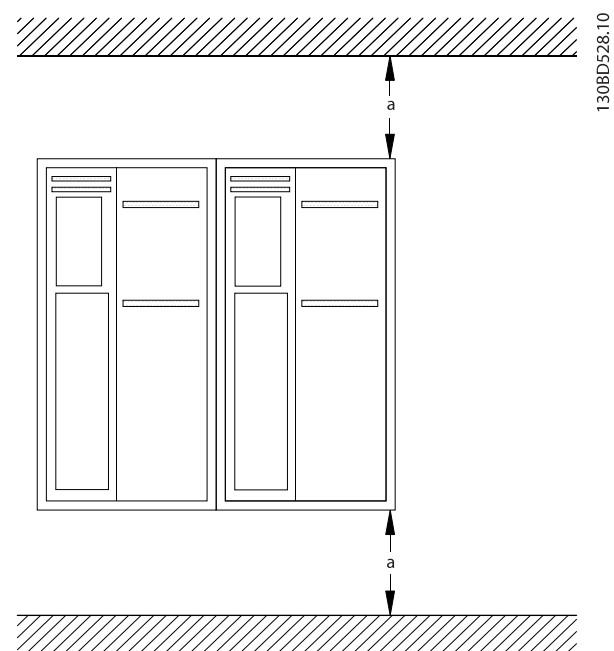
3.3 Montage

HINWEIS

Eine unsachgemäße Montage kann zu Überhitzung und einer reduzierten Leistung führen.

Kühlung

- Sehen Sie über und unter dem Frequenzumrichter zur Luftzirkulation einen ausreichenden Abstand vor. Die Abstandsanforderungen finden Sie unter Abbildung 3.2.



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

Abbildung 3.2 Abstand zur Kühlluftzirkulation oben und unten

Heben

- Prüfen Sie das Gewicht des Frequenzumrichters, um ein sicheres Heben zu gewährleisten, siehe Kapitel 8.9 Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen.
- Vergewissern Sie sich, dass die Hebevorrichtung für die Aufgabe geeignet ist.
- Planen Sie ggf. zum Transportieren des Geräts ein Hebezeug, einen Kran oder einen Gabelstapler mit der entsprechenden Tragfähigkeit ein.
- Verwenden Sie zum Heben die Transportösen am Frequenzumrichter (sofern vorhanden).

Montage

1. Achten Sie darauf, dass der Montageort stabil genug ist, um das Gewicht des Geräts zu tragen. Sie können mehrere Frequenzumrichter Seite-an-Seite ohne Zwischenraum aufstellen.
2. Stellen Sie das Gerät so nah wie möglich am Motor auf. Halten Sie die Motorkabel so kurz wie möglich.
3. Sorgen Sie durch Montage des Geräts auf einer ebenen, stabilen Oberfläche oder an der optionalen Rückwand für eine ausreichende Luftzirkulation zur Kühlung.

4. Verwenden Sie die vorgesehenen Bohrungen am Frequenzumrichter zur Wandmontage, sofern vorhanden.

Montage mit Rückwand und Montagerahmen

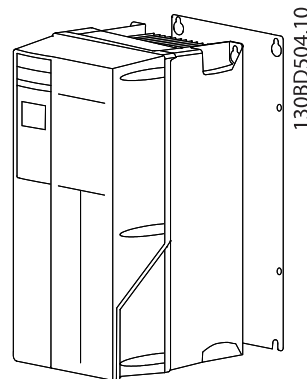


Abbildung 3.3 Ordnungsgemäße Montage mit Rückwand

HINWEIS

Bei Montage an einem Montagerahmen benötigen Sie die optionale Rückwand.

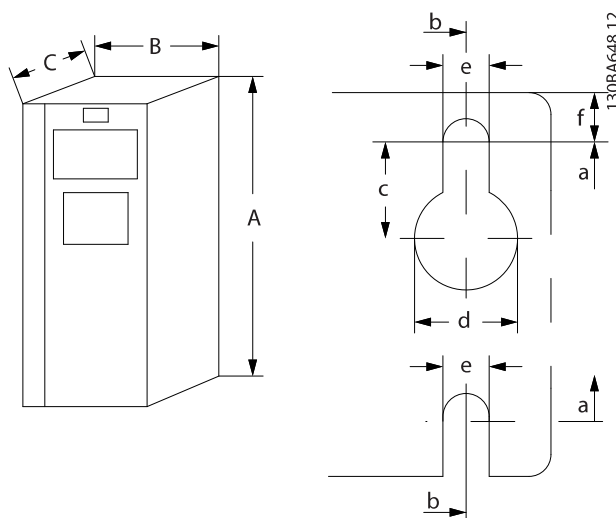


Abbildung 3.4 Obere und untere Bohrungen (Siehe Kapitel 8.9 Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen)

3

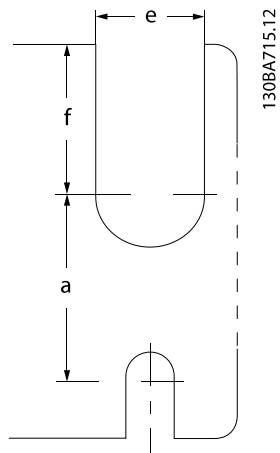


Abbildung 3.5 Bohrungen oben und unten (B4, C3, C4)

4 Elektrische Installation

4.1 Sicherheitshinweise

Allgemeine Sicherheitshinweise finden Sie unter *Kapitel 2 Sicherheit*.

⚠️ WARNUNG

INDUZIERTER SPANNUNG

Induzierte Spannung durch nebeneinander verlegte Motorkabel kann Gerätekapazitoren auch dann aufladen, wenn die Geräte freigeschaltet sind. Die Nichtbeachtung der Empfehlung zum separaten Verlegen von Motorkabeln oder zur Verwendung von abgeschirmten Kabeln kann schwere Personenschäden oder sogar tödliche Verletzungen zur Folge haben.

- Verlegen Sie Motorkabel getrennt oder
- Verwenden Sie abgeschirmte Kabel.

⚠️ VORSICHT

STROMSCHLAGEGFAHR

Der Frequenzumrichter kann einen Gleichstrom im Schutzleiter verursachen. Eine Nichtbeachtung der nachstehenden Empfehlung kann dazu führen, dass die Fehlerstromschutzeinrichtung nicht den gewünschten Schutz bietet.

- Wenn Sie zum Schutz vor elektrischem Schlag einen Fehlerstromschutzschalter (Residual Current Device, RCD) verwenden, muss dieser an der Versorgungsseite vom Typ B sein.

Überspannungsschutz

- Für Anwendungen mit mehreren Motoren benötigen Sie zusätzliche Schutzvorrichtungen wie einen Kurzschlusschutz oder einen thermischen Motorschutz zwischen Frequenzumrichter und Motor.
- Der Kurzschluss- und Überspannungsschutz wird durch Sicherungen am Eingang gewährleistet. Wenn die Sicherungen nicht Bestandteil der Lieferung ab Werk sind, muss sie der Installateur bereitstellen. Die maximalen Nennwerte der Sicherungen finden Sie unter *Kapitel 8.8 Sicherungen und Trennschalter*.

Leitungstyp und Nennwerte

- Die Querschnitte und Hitzebeständigkeit aller verwendeten Kabel sollten den örtlichen und nationalen Vorschriften entsprechen.
- Empfehlung für die Verdrahtung des Stromanschlusses: Kupferdraht, bemessen für mindestens 75 °C.

Siehe *Kapitel 8.1 Elektrische Daten* und *Kapitel 8.5 Kabelspezifikationen* zu empfohlenen Kabelquerschnitten und -typen.

4.2 EMV-gerechte Installation

Befolgen Sie die Anweisungen in *Kapitel 4.3 Erdung*, *Kapitel 4.4 Anschlussplan*, *Kapitel 4.6 Motoranschluss* und *Kapitel 4.8 Steuerleitungen*, um eine EMV-gerechte Installation durchzuführen.

4.3 Erdung

⚠️ WARNUNG

GEFAHR DURCH ABLEITSTRÖME

Die Erdableitströme überschreiten 3,5 mA. Eine nicht vorschriftsmäßige Erdung des Frequenzumrichters kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen.

- Lassen Sie die ordnungsgemäße Erdung der Geräte durch einen zertifizierten Elektroinstallateur überprüfen.

Für elektrische Sicherheit

- Erden Sie den Frequenzumrichter gemäß den geltenden Normen und Richtlinien.
- Verwenden Sie für Netzversorgung, Motorkabel und Steuerkabel einen speziellen Schutzleiter.
- Erden Sie Frequenzumrichter nicht in Reihe hintereinander.
- Halten Sie die Erdungskabel so kurz wie möglich.
- Befolgen Sie die Anforderungen des Motorherstellers an die Motorkabel.
- Mindestkabelquerschnitt: 10 mm² (oder 2 getrennt abgeschlossene, entsprechend bemessene Erdungskabel).

Für eine EMV-gerechte Installation

- Stellen Sie einen elektrischen Kontakt zwischen Kabelschirm und Frequenzumrichtergehäuse her, indem Sie Kabelverschraubungen aus Metall oder die mit den Geräten mitgelieferten Schellen verwenden (siehe *Kapitel 4.6 Motoranschluss*).
- Verwenden Sie Kabel mit hoher Litzenzahl, um elektrische Störungen zu vermindern.
- Verwenden Sie keine verdrehten Abschirmungsenden.

4**HINWEIS****POTENTIALAUSGLEICH**

Es besteht die Gefahr elektrischer Störungen, wenn das Massepotenzial zwischen Frequenzumrichter und System abweicht. Installieren Sie Ausgleichskabel zwischen den Systemkomponenten. Empfohlener Kabelquerschnitt: 16 mm².

4.4 Anschlussplan

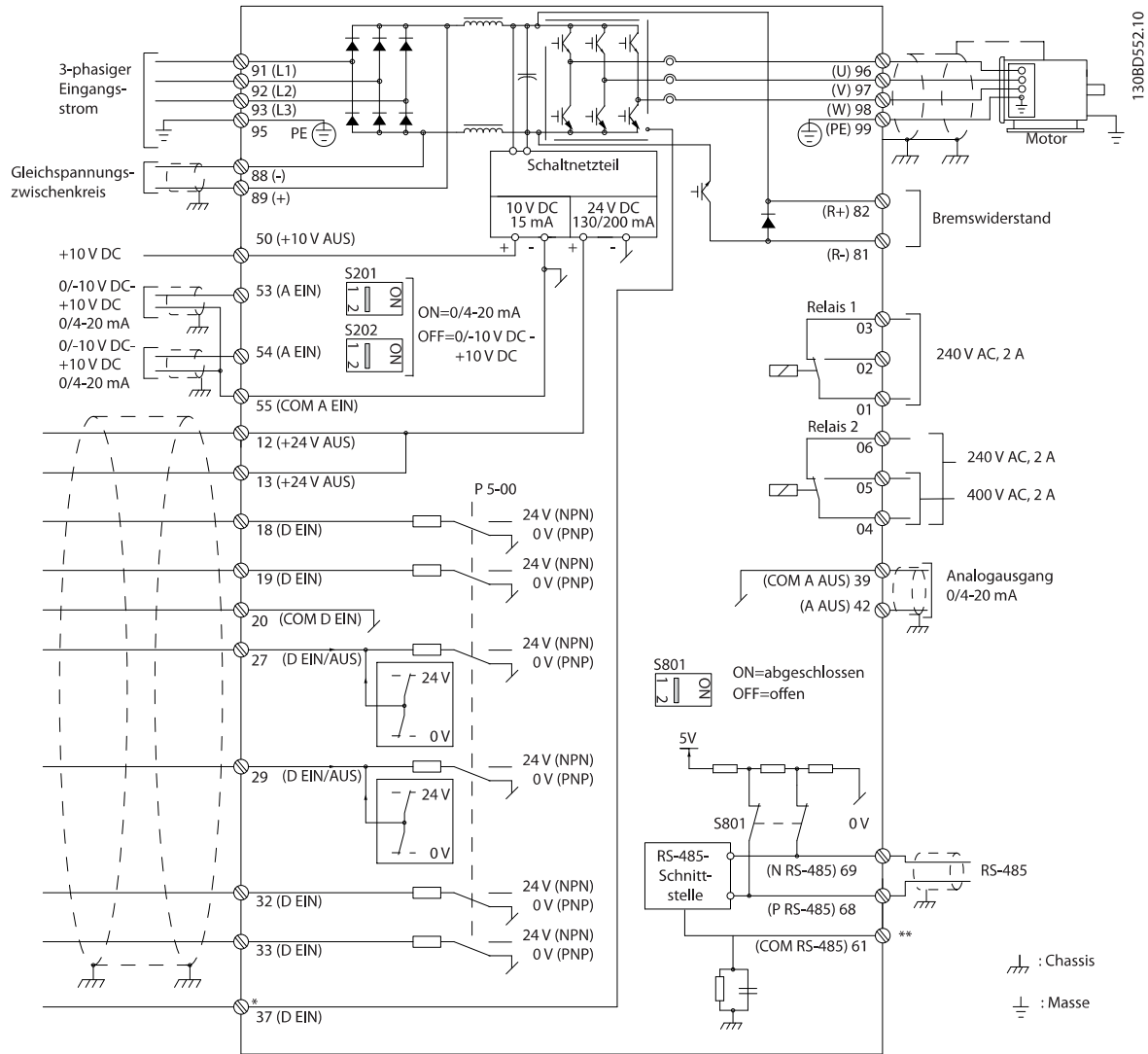


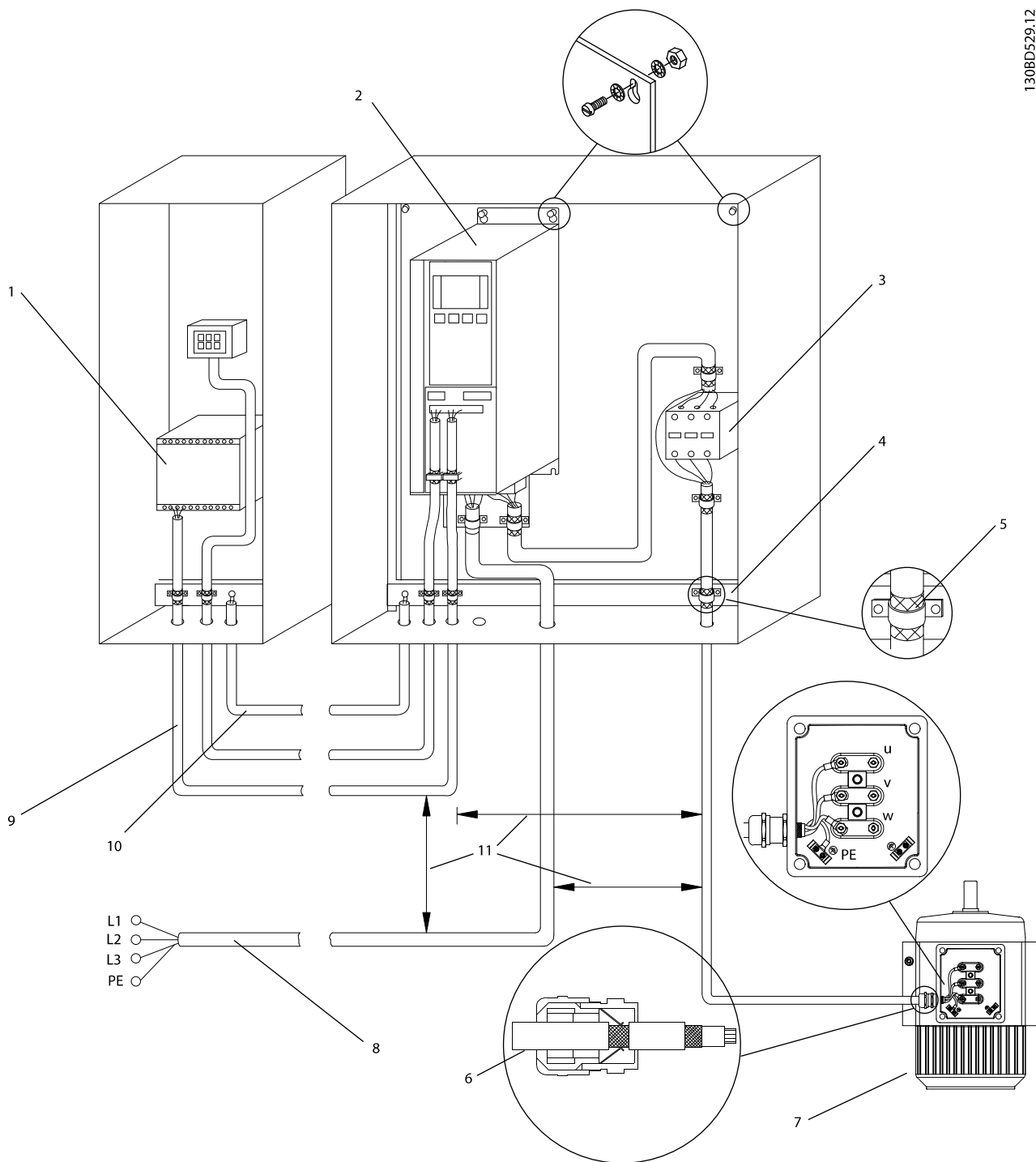
Abbildung 4.1 Anschlussplan des Grundgeräts

A=Analog, D=Digital

*Klemme 37 (optional) wird für die Funktion „Sicher abgeschaltetes Moment“ verwendet. Installationshinweise finden Sie in den Anweisungen zum *Sicher abgeschalteten Moment*.

**Schließen Sie den Kabelschirm nicht an.

4



1	SPS	6	Kabelverschraubung
2	Frequenz- umrichter	7	Motor, 3 Phasen und Schutzleiter
3	Ausgangsschütz	8	Netz, 3 Phasen und verstärkter Schutzleiter,
4	Erdungsschiene (PE)	9	Steuer- leitungen
5	Kabelisolierung (abisoliert)	10	Potenzialausgleich min. 16 mm ²

Abbildung 4.2 EMV-konformer elektrischer Anschluss

HINWEIS

ELEKTROMAGNETISCHE STÖRUNGEN

Verwenden Sie abgeschirmte Kabel für Motor- und Steuerkabel und separate Kabel für Netzversorgung, Motor- und Steuerkabel. Die Nichtbeachtung dieser Vorgabe kann zu nicht vorgesehenem Verhalten oder reduzierter Leistung der Anlage führen. Ein Mindestabstand von 200 mm zwischen Leistungs- und Motorkabeln sowie Steuerleitungen ist erforderlich.

4.5 Zugang

- Entfernen Sie die Abdeckung mithilfe eines Schraubendrehers (siehe *Abbildung 4.3*) oder durch Lösen der Befestigungsschrauben (siehe *Abbildung 4.4*).

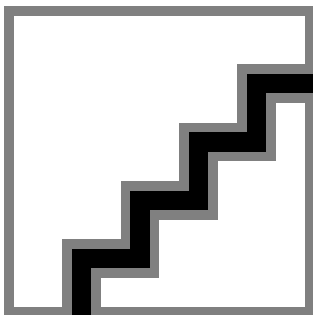


Abbildung 4.3 Zugang zur Verkabelung bei Gehäusen der Schutzarten IP20 und IP21

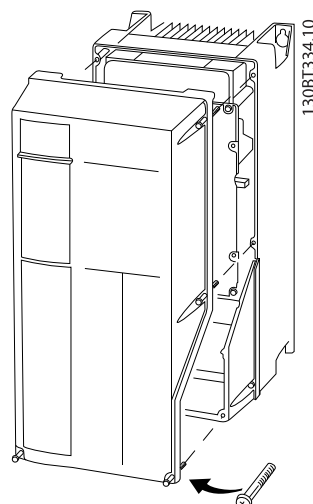


Abbildung 4.4 Zugang zur Verkabelung bei Gehäusen der Schutzarten IP55 und IP66

Ziehen Sie die Schrauben der Abdeckung mit den in *Tabelle 4.1* angegebenen Anzugsdrehmomenten fest.

Gehäuse	IP55	IP66
A4/A5	2	2
B1/B2	2.2	2.2
C1/C2	2.2	2.2

Keine Schrauben anzuziehen für A2/A3/B3/B4/C3/C4.

Tabelle 4.1 Anzugsdrehmoment für Abdeckungen [Nm]

4.6 Motoranschluss

⚠️ WARNUNG

INDUZIERTER SPANNUNG!

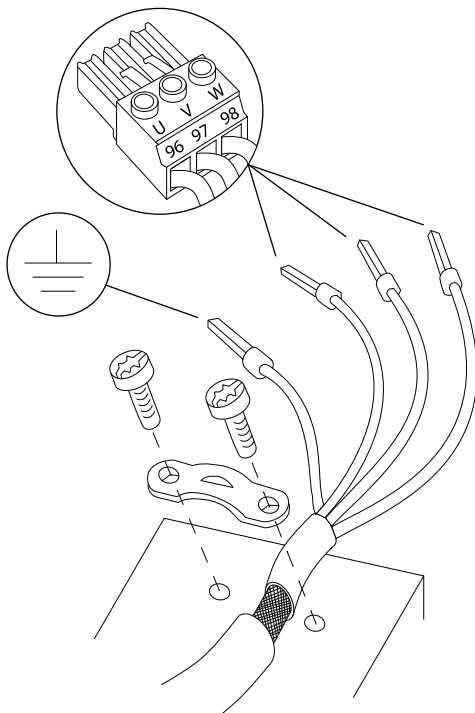
Induzierte Spannung durch nebeneinander verlegte Motorkabel kann Gerätekapazitoren auch dann aufladen, wenn die Geräte freigeschaltet sind. Die Nichtbeachtung der Empfehlung zum separaten Verlegen von Motorkabeln oder zur Verwendung von abgeschirmten Kabeln kann schwere Personenschäden oder sogar tödliche Verletzungen zur Folge haben.

- Verlegen Sie Motorkabel getrennt oder
- Verwenden Sie abgeschirmte Kabel.
- Befolgen Sie bezüglich der Kabelquerschnitte örtliche und nationale Vorschriften. Maximale Kabelquerschnitte siehe *Kapitel 8.1 Elektrische Daten*.
- Befolgen Sie die Anforderungen des Motorherstellers an die Motorkabel.
- Kabeleinführungen für Motorkabel oder Bodenplatten mit Durchführungen sind am Unterteil von Frequenzumrichtern mit Schutzart IP21 (NEMA1/12) oder höher vorgesehen.
- Schließen Sie kein Anlass- oder Polwechselgerät (z. B. Dahlander-Motor oder Asynchron-Schleifringläufermotor) zwischen Frequenzumrichter und Motor an.

Verfahrensweise

- Isolieren Sie einen Abschnitt der äußeren Kabelisolierung ab.
- Positionieren Sie das abisolierte Kabel unter der Kabelschelle, um eine mechanische Befestigung und elektrischen Kontakt zwischen Kabelschirm und Erde herzustellen.
- Schließen Sie das Erdungskabel gemäß den Erdungsanweisungen in *Kapitel 4.3 Erdung* an die nächstgelegene Erdungsklemme an, siehe *Abbildung 4.5*.
- Schließen Sie die 3 Phasen des Motorkabels an die Klemmen 96 (U), 97 (V) und 98 (W) an (siehe *Abbildung 4.5*).

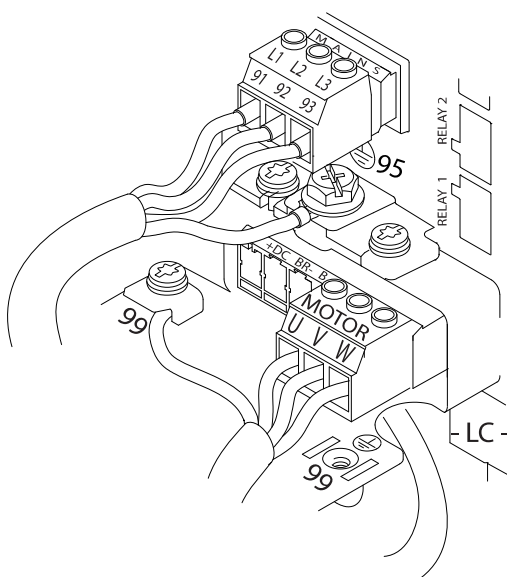
5. Ziehen Sie die Klemmen gemäß den Anzugsdrehmomenten in *Kapitel 8.7 Anzugsdrehmomente für Anschlüsse* an.



130BD531.10

Abbildung 4.5 Motoranschluss

Abbildung 4.6 zeigt vereinfachte Anschlussbilder für Netzanschluss Motor und Erdung eines Frequenzumrichters. Die jeweiligen Konfigurationen ändern sich je nach Gerätetypen und optionaler Ausrüstung.



130BB920.10

Abbildung 4.6 Beispiel für Motor-, Netz- und Erdungsanschluss

4.7 Netzanschluss

- Wählen Sie die Querschnitte der Kabel anhand des Eingangsstroms des Frequenzumrichters. Maximaler Kabelquerschnitt siehe *Kapitel 8.1 Elektrische Daten*.
- Befolgen Sie bezüglich der Kabelquerschnitte örtliche und nationale Vorschriften.

Verfahrensweise

1. Schließen Sie die 3 Phasen des Netzeingangs an die Klemmen L1, L2 und L3 an (siehe *Abbildung 4.6*).
2. Schließen Sie je nach Konfiguration der Geräte die Eingangsleistung an die Netzeingangsklemmen oder den Netztrennschalter an.
3. Erden Sie das Kabel gemäß den Erdungsanweisungen in *Kapitel 4.3 Erdung*.
4. Versorgt ein IT-Netz, eine potenzialfreie Dreieckschaltung oder ein TT/TN-S-Netz mit geerdetem Zweig (geerdete Dreieckschaltung) den Frequenzumrichter, so stellen Sie *Parameter 14-50 EMV-Filter* auf [0] Aus, um Beschädigungen des Zwischenkreises zu vermeiden und die Erdungskapazität gemäß IEC 61800-3 zu verringern.

4.8 Steuerleitungen

- Trennen Sie das Steuerkabel von Hochspannungsbauteilen des Frequenzumrichters.
- Ist der Frequenzumrichter an einen Thermistor angeschlossen, müssen die Thermistorsteuerkabel abgeschirmt und verstärkt/zweifach isoliert sein. Wir empfehlen eine 24-VDC-Versorgungsspannung.

4.8.1 Steuerklemmentypen

In *Abbildung 4.7* und *Abbildung 4.8* sind die entfernbaren Frequenzumrichteranschlüsse zu sehen. *Tabelle 4.2* fasst Klemmenfunktionen und Werkseinstellungen zusammen.

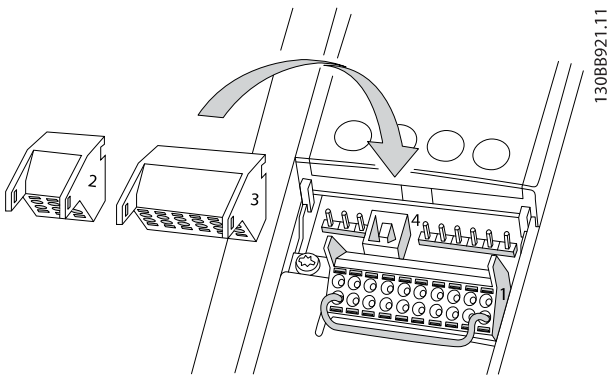


Abbildung 4.7 Anordnung der Steuerklemmen

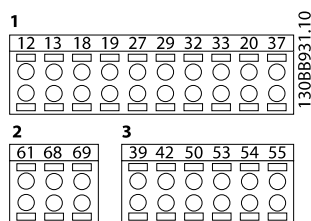


Abbildung 4.8 Klemmennummern

- **Anschluss 1** stellt 4 programmierbare Digitaleingangsklemmen, 2 zusätzliche digitale Klemmen, die entweder als Eingang oder Ausgang programmiert werden können, eine 24 V DC-Klemmen-Versorgungsspannung und einen Bezugspotentialausgang für eine optionale, vom Kunden bereitgestellte 24-V DC-Spannung bereit.
- **Anschluss 2** Klemmen (+)68 und (-)69, sind für eine serielle RS-485-Kommunikationsverbindung bestimmt
- **Anschluss 3** stellt 2 Analogeingänge, 1 Analogausgang, 10-V DC-Versorgungsspannung und Bezugspotentialanschlüsse für die Ein- und Ausgänge bereit

- **Anschluss 4** ist ein USB-Anschluss zur Verwendung mit der MCT 10 Konfigurationssoftware

Klemmenbeschreibung			
Klemme	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
Digitalein-/ausgänge			
12, 13	-	+24 V DC	24-V-DC-Versorgungsspannung für Digitaleingänge und externe Messwandler. Maximaler Ausgangsstrom von 200 mA für alle 24-V-Lasten.
18	5-10	[8] Start	Digitaleingänge.
19	5-11	[0] Ohne Funktion	
32	5-14	[0] Ohne Funktion	
33	5-15	[0] Ohne Funktion	
27	5-12	[2] Motorfreilauf (inv.)	Für Digitaleingang und -ausgang. Werkseinstellung ist Eingang.
29	5-13	[14] Festdrz. (JOG)	
20	-		„Common“ für Digitaleingänge und 0-V-Potenzial für 24-V-Stromversorgung.
37	-	Sicher abgeschaltete s Moment (STO)	Sicherer Eingang (optional). Dient zur sicheren Abschaltung des Motormoments.
Analogeingänge/-ausgänge			
39	-		Bezugspotential für Analogausgang
42	6-50	Drehzahl 0 – Max. Drehzahl	Programmierbarer Analogausgang. Das Analogsignal ist 0-20 mA oder 4-20 mA bei maximal 500 Ω.
50	-	+10 V DC	10 V DC Analogversorgungsspannung für Potenziometer oder Thermistor. 15 mA maximaler
53	6-1	Sollwert	Analogeingang. Für Spannung oder Strom.
54	6-2	Feedback	Schalter A53 und A54 dienen zur Auswahl von Strom [mA] oder Spannung [V].

55	-		Bezugspotential für Analogeingang
Serielle Kommunikation			
61	-		Integriertes RC-Filter für Kabelabschirmung. Dient NUR zum Anschluss der Abschirmung bei EMV-Problemen.
68 (+)	8-3		RS-485-Schnittstelle. Ein
69 (-)	8-3		Schalter auf der Steuerkarte dient zum Zuschalten des Abschlusswiderstands.
Relais			
01, 02, 03	5-40 [0]	[9] Alarm	Form-C-Relaisausgang.
04, 05, 06	5-40 [1]	[5] In Betrieb	Für Wechsel- oder Gleichspannung sowie ohmsche oder induktive Lasten.

Tabelle 4.2 Klemmenbeschreibung

Zusätzliche Klemmen:

- 2 Form-C-Relaisausgänge. Die Position der Ausgänge hängt von der Frequenzrichterkonfiguration ab.
- Weitere Klemmen befinden sich an eingebauten optionalen Geräten. Näheres finden Sie im Handbuch der Geräteoptionen.

4.8.2 Verdrahtung der Steuerklemmen

Steuerklemmenanschlüsse am Frequenzrichter sind steckbar und ermöglichen so eine einfache Installation (siehe *Abbildung 4.9*).

HINWEIS

Halten Sie Steuerkabel möglichst kurz und verlegen Sie diese separat von Hochleistungskabeln, um Störungen möglichst gering zu halten.

1. Öffnen Sie den Kontakt, indem Sie einen kleinen Schraubendreher in die rechteckige Öffnung über dem entsprechenden Kontakt einführen und leicht nach oben drücken.

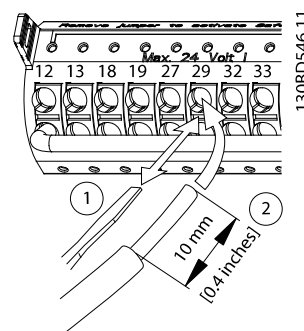


Abbildung 4.9 Anschluss der Steuerkabel

2. Führen Sie das abisolierte Steuerkabel in den Kontakt ein.
3. Entfernen Sie den Schraubendreher. Das Kabel ist nun in der Klemme befestigt.
4. Stellen Sie sicher, dass der Kontakt fest hergestellt ist. Lose Steuerkabel können zu Fehlern oder einem Betrieb führen, der nicht die optimale Leistung erbringt.

Steuerkabelquerschnitte finden Sie unter *Kapitel 8.5 Kabelspezifikationen* und typische Beispiele für den Anschluss der Steuerkabel unter *Kapitel 6 Anwendungsbeispiele*.

4.8.3 Aktivierung des Motorbetriebs (Klemme 27)

Um den Frequenzrichter in Werkseinstellung zu betreiben, benötigen Sie Drahtbrücken zwischen Klemme 12 (oder 13) und Klemme 27.

- Digitaleingangsklemme 27 ist für den Empfang eines externen 24-V-DC-Verriegelungsbefehls ausgelegt.
- Kommt keine Verriegelungsvorrichtung zum Einsatz, schließen Sie eine Brücke zwischen Steuerklemme 12 (empfohlen) oder 13 und Klemme 27 an. Die Drahtbrücke liefert ein 24-V-DC-Signal an Klemme 27.
- Wenn die Statuszeile unten im LCP AUTO FERN FREILAUF anzeigt, ist der Frequenzrichter betriebsbereit, es fehlt aber ein Eingangssignal an Klemme 27.
- Wenn werkseitig installierte Optionsmodule mit Klemme 27 verkabelt sind, entfernen Sie diese Kabel nicht.

4.8.4 Auswahl Strom/Spannung (Schalter)

An den Analogeingangsklemmen 53 und 54 können Sie eine Spannung (0-10 V) oder einen Strom (0/4-20 mA) als Eingangssignal auswählen.

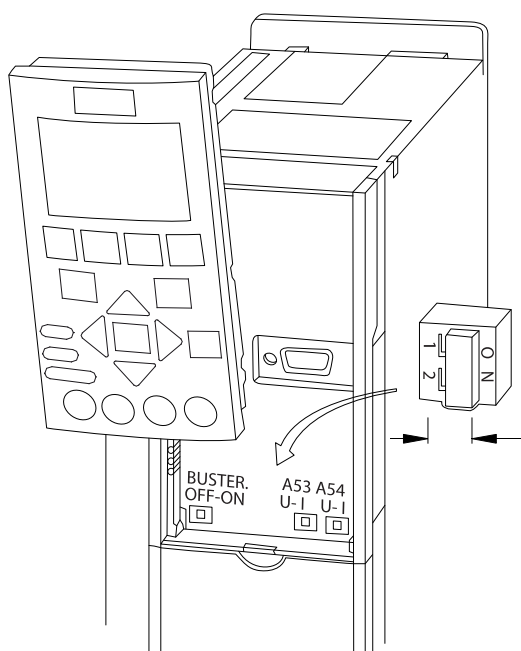
Standard-Parametereinstellung:

- Klemme 53: Drehzahlsollwertsignal ohne Rückführung (siehe *Parameter 16-61 AE 53 Modus*).
- Klemme 54: Istwertsignal mit Rückführung (siehe *Parameter 16-63 AE 54 Modus*).

HINWEIS

Trennen Sie vor einer Änderung der Schalterpositionen den Frequenzumrichter vom Netz.

1. Entfernen Sie die LCP-Bedieneinheit (siehe *Abbildung 4.10*).
2. Entfernen Sie jegliche optionale Ausrüstung zur Abdeckung der Schalter.
3. Stellen Sie die Schalter A53 und A54 zur Wahl des Signaltyps ein: U wählt Spannung, I wählt Strom.



130BD530.10

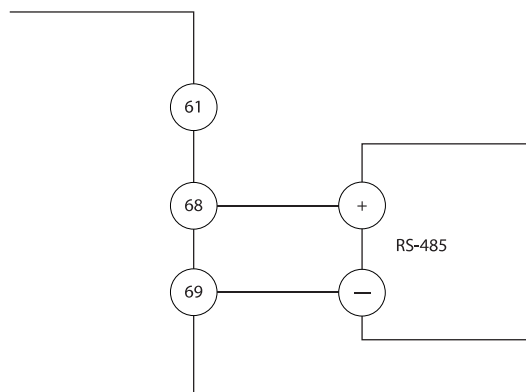
Abbildung 4.10 Lage der Schalter für die Klemmen 53 und 54

Zur Ausführung der Funktion Sicher abgeschaltetes Moment (STO) ist eine zusätzliche Verkabelung des Frequenzumrichters erforderlich. Nähere Informationen finden Sie im Produkthandbuch der Funktion *Sicher abgeschaltetes Moment (STO)*.

4.8.5 RS485 Serielle Schnittstelle

Schließen Sie serielle RS485-Schnittstellenkabel an die Klemmen (+)68 und (-)69 an.

- Verwenden Sie ein abgeschirmtes serielles Schnittstellenkabel (empfohlen).
- Zur vorschriftsgemäßen Erdung siehe *Kapitel 4.3 Erdung*.



130BB489.10

Abbildung 4.11 Schaltbild für serielle Kommunikation

Programmieren Sie zur grundlegenden Konfiguration der seriellen Kommunikation die folgenden Parameter:

1. Den Protokolltyp in *Parameter 8-30 FC-Protokoll*.
 2. Die Adresse des Frequenzumrichters in *Parameter 8-31 Adresse*.
 3. Die Baudrate in *Parameter 8-32 Baudrate*.
- 2 Kommunikationsprotokolle sind in den Frequenzumrichter integriert.
 KSB FC-Protokoll
 Modbus RTU
 - Funktionen können Sie extern über die Protokollsoftware und die RS485-Verbindung oder in Parametergruppe 8-** *Optionen/Schnittstellen* programmieren.
 - Durch Auswahl eines bestimmten Kommunikationsprotokolls werden verschiedene Standardparametereinstellungen passend zu den Spezifikationen dieses Protokolls geändert und einige zusätzliche protokollspezifische Parameter zur Verfügung gestellt.
 - Zur Bereitstellung zusätzlicher Kommunikationsprotokolle sind Optionskarten für den Frequenzumrichter erhältlich. Die Installations- und Betriebsanweisungen entnehmen Sie der Dokumentation der jeweiligen Optionskarte.

4.9 Checkliste für die Installation

Prüfen Sie die gesamte Anlage vor dem Anlegen von Netzspannung an das Gerät wie in *Tabelle 4.3* beschrieben. Markieren Sie die geprüften Punkte anschließend mit einem Haken.

4

Prüfpunkt	Beschreibung	<input type="checkbox"/>
Zusatzeinrichtungen	<ul style="list-style-type: none"> Erfassen Sie Zusatzeinrichtungen, Schalter, Trennschalter oder Netzsicherungen bzw. Hauptschalter, die netz- oder motorseitig angeschlossen sein können. Stellen Sie sicher, dass diese Einrichtungen für einen Betrieb bei voller Drehzahl bereit sind. Überprüfen Sie Funktion und Installation von Sensoren, die Istwertsignale zum Frequenzumrichter senden. Entfernen Sie die Kondensatoren zur Leistungsfaktorkorrektur am Motor. Stellen Sie alle Kondensatoren zur Korrektur des Leistungsfaktors an der Netzseite ein und stellen Sie sicher, dass diese verdrosselt werden. 	<input type="checkbox"/>
Kabelführung	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass Sie Motorkabel und Steuerleitungen getrennt oder in 3 separaten Metall-Installationsrohren verlegen oder geschirmte Kabel zur Vermeidung von Hochfrequenzstörungen verwenden. 	<input type="checkbox"/>
Steuerleitungen	<ul style="list-style-type: none"> Prüfen Sie, ob Kabel gebrochen oder beschädigt sind und ob lose Verbindungen vorliegen. Stellen Sie zur Gewährleistung der Störfestigkeit sicher, dass Steuerkabel getrennt von Netz- und Motorkabeln verlaufen. Prüfen Sie den Stellbereich der Signale. <p>Die Verwendung von abgeschirmten Kabeln oder Twisted-Pair-Kabeln wird empfohlen. Stellen Sie sicher, dass die Abschirmung richtig abgeschlossen ist.</p>	<input type="checkbox"/>
Abstand zur Kühlluftzirkulation	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass für eine ausreichende Luftzirkulation entsprechende Freiräume über und unter dem Frequenzumrichter vorhanden sind, siehe <i>Kapitel 3.3 Montage</i>. 	<input type="checkbox"/>
Umgebungsbedingungen	<ul style="list-style-type: none"> Überprüfen Sie, dass die Anforderungen für die Umgebungsbedingungen erfüllt sind. 	<input type="checkbox"/>
Sicherungen und Trennschalter	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass die richtigen Sicherungen oder Trennschalter eingebaut sind. Prüfen Sie, dass alle Sicherungen fest eingesetzt und in einem betriebsfähigen Zustand sowie alle Trennschalter geöffnet sind. 	<input type="checkbox"/>
Erdung	<ul style="list-style-type: none"> Prüfen Sie, dass die Anlage eine Erdverbindung besitzt und die Kontakte fest angezogen sind und keine Oxidation aufweisen. <p>Eine Erdung an Kabelkanälen oder eine Montage der Rückwand an einer Metallfläche stellen keine ausreichende Erdung dar.</p>	<input type="checkbox"/>
Netz- und Motorkabel	<ul style="list-style-type: none"> Prüfen Sie, ob alle Kontakte fest angeschlossen sind. Stellen Sie sicher, dass Motor- und Netzkabel in getrennten Kabelkanälen verlegt sind, oder verwenden Sie getrennte abgeschirmte Kabel. 	<input type="checkbox"/>
Schaltschrankinnenraum	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass das Innere des Frequenzumrichters frei von Schmutz, Metallspänen, Feuchtigkeit und Korrosion ist. Prüfen Sie, dass das Gerät auf einer unlackierten Metalloberfläche montiert ist. 	<input type="checkbox"/>
Schalter	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass alle Schalter und Trennschalter in der richtigen Schaltposition sind. 	<input type="checkbox"/>
Vibrationen	<ul style="list-style-type: none"> Stellen Sie sicher, dass der Frequenzumrichter je nach Anforderung stabil montiert ist oder Schwingungsdämpfer verwendet werden. Prüfen Sie, ob übermäßige Vibrationen vorhanden sind. 	<input type="checkbox"/>

Tabelle 4.3 Checkliste bei der Installation

▲VORSICHT

POTENZIELLE GEFAHR IM FALLE EINES INTERNEN FEHLERS

Es besteht Verletzungsgefahr, wenn der Frequenzumrichter nicht ordnungsgemäß geschlossen wird.

- Vor dem Einschalten des Stroms müssen Sie sicherstellen, dass alle Sicherheitsabdeckungen eingesetzt und sicher befestigt sind.

5 Inbetriebnahme

5.1 Sicherheitshinweise

Siehe *Kapitel 2 Sicherheit* für allgemeine Sicherheitshinweise.

⚠️ WARNUNG

HOCHSPANNUNG

Bei Anschluss an die Netzspannung führen Frequenzumrichter Hochspannung. Erfolgen Installation, Inbetriebnahme und Wartung nicht durch qualifiziertes Personal, kann dies Tod oder schwere Verletzungen zur Folge haben.

- **Ausschließlich qualifiziertes Personal darf Installation, Inbetriebnahme und Wartung vornehmen.**

Vor dem Anlegen der Netzversorgung:

1. Schließen Sie die Abdeckung ordnungsgemäß.
2. Überprüfen Sie, dass alle Kabelverschraubungen festgezogen sind.
3. Die Netzspannung zum Frequenzumrichter muss AUS und freigeschaltet sein. Über die Trennschalter am Frequenzumrichter können Sie die Eingangsspannung NICHT trennen.
4. Stellen Sie sicher, dass an den Eingangsklemmen L1 (91), L2 (92) und L3 (93) keine Spannung zwischen zwei Phasen sowie zwischen den Phasen und Masse vorliegt.
5. Stellen Sie sicher, dass an den Ausgangsklemmen 96 (U), 97 (V) und 98 (W) keine Spannung zwischen zwei Phasen sowie zwischen den Phasen und Masse vorliegt.
6. Prüfen Sie den korrekten Motoranschluss durch Messen der Ω -Werte an U-V (96-97), V-W (97-98) und W-U (98-96).
7. Prüfen Sie die ordnungsgemäße Erdung von Frequenzumrichter und Motor.
8. Prüfen Sie die Klemmen des Frequenzumrichters auf lose Anschlüsse.
9. Prüfen Sie, ob die Versorgungsspannung mit der Nennspannung von Frequenzumrichter und Motor übereinstimmt.

5.2 Anlegen der Netzversorgung

Legen Sie unter Verwendung der folgenden Schritte Spannung an den Frequenzumrichter an:

1. Stellen Sie sicher, dass die Abweichung in der Eingangsspannungssymmetrie höchstens $\pm 3\%$ beträgt. Ist dies nicht der Fall, so korrigieren Sie die Asymmetrie der Eingangsspannung, bevor Sie fortfahren. Wiederholen Sie dieses Verfahren nach der Spannungskorrektur.
2. Stellen Sie sicher, dass die Verkabelung optionaler Geräte dem Zweck der Anlage entspricht.
3. Stellen Sie sicher, dass alle Bedienvorrichtungen auf AUS stehen. Die Gehäusetüren müssen geschlossen und die Abdeckungen sicher befestigt sein.
4. Legen Sie die Netzversorgung an den Frequenzumrichter an. Starten Sie den Frequenzumrichter NOCH NICHT. Stellen Sie bei Frequenzumrichtern mit Trennschaltern diese auf EIN, um die Netzversorgung am Frequenzumrichter anzulegen.

5.3 Betrieb der LCP Bedieneinheit

5.3.1 LCP Bedieneinheit

Die Bedieneinheit (LCP) ist die Displayeinheit mit integriertem Tastenfeld an der Vorderseite des Frequenzumrichters.

Das LCP verfügt über verschiedene Funktionen für Benutzer:

- Start, Stopp und Regelung der Drehzahl bei Hand-Steuerung
- Anzeige von Betriebsdaten, Zustand, Warn- und Alarmlmeldungen
- Programmieren Sie Frequenzumrichterfunktionen.
- Quittieren Sie den Frequenzumrichter nach einem Fehler manuell, wenn automatisches Quittieren inaktiv ist.

Als Option ist ebenfalls ein numerisches LCP (LCP 101) erhältlich. Das LCP 101 funktioniert ähnlich zum grafischen LCP. Angaben zur Bedienung des LCP 101 finden Sie im Programmierhandbuch.

HINWEIS

Installieren Sie zur Inbetriebnahme per PC die MCT 10 Konfigurationssoftware.

5.3.2 Aufbau des LCP 102

Das LCP 102 ist in vier Funktionsbereiche unterteilt (siehe *Abbildung 5.1*).

- A. Displaybereich
- B. Menütasten am Display
- C. Navigationstasten und Kontrollleuchten (LED)
- D. Bedientasten und Quittieren (Reset).

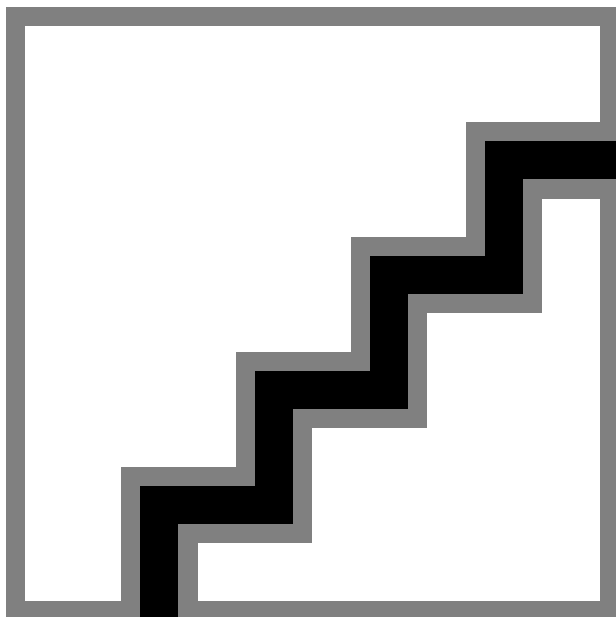


Abbildung 5.1 Grafisches LCP-Bedienteil (LCP 102)

A. Displaybereich

Das Display ist aktiviert, wenn Netzspannung, eine DC-Bus-Zwischenkreisklemmen oder eine externe 24 V DC-Versorgung den Frequenzumrichter mit Spannung versorgt.

Sie können die am LCP angezeigten Informationen an die jeweilige Anwendung anpassen. Wählen Sie die Optionen im *Quick-Menü Q3-13 Displayeinstellungen* aus.

Display	Parameternummer	Werkseinstellung
1	0-20	Drehzahl [UPM]
2	0-21	Motorstrom
3	0-22	Leistung [kW]
4	0-23	Frequenz
5	0-24	Sollwert [%]

Tabelle 5.1 Legende für *Abbildung 5.1*, Displaybereich

B. Menütasten am Display

Die Menütasten dienen zum Zugriff auf Menüs zur Parametereinstellung, zur Änderung der Statusanzeige im Normalbetrieb und zur Anzeige von Einträgen im Fehlerpeicher.

	Taste	Funktion
6	Status	Diese Taste zeigt Betriebsinformationen an.
7	Quick-Menü	Dieses Menü bietet schnellen Zugang zu Parametern zur Programmierung für die erste Inbetriebnahme und zu vielen detaillierten Anwendungshinweisen.
8	Hauptmenü	Dient zum Zugriff auf alle Parameter.
9	Alarm Log	Zeigt eine Liste aktueller Warnungen, der letzten 10 Alarme und den Wartungsspeicher.

Tabelle 5.2 Legende für *Abbildung 5.1*, Menütasten am Display

C. Navigationstasten und Kontrollleuchten (LED)

Die Navigationstasten dienen zum Navigieren durch die Programmierfunktionen und zum Bewegen des Display-cursors. Die Navigationstasten ermöglichen zudem eine Drehzahlregelung im Handbetrieb (Ortsteuerung). In diesem Bereich befinden sich darüber hinaus drei Frequenzumrichter-Statusanzeigen (LED) zur Anzeige des Zustands.

	Taste	Funktion
10	Back	Bringt Sie zum vorherigen Schritt oder zur vorherigen Liste in der Menüstruktur zurück.
11	Abbrechen	Macht die letzte Änderung oder den letzten Befehl rückgängig, so lange der Anzeigemodus bzw. die Displayanzeige nicht geändert worden ist.
12	Info	Zeigt im Anzeigefenster Informationen zu einem Befehl, einem Parameter oder einer Funktion.
13	Navigationstasten	Navigieren Sie mit Hilfe der vier Navigationstasten zwischen den verschiedenen Optionen in den Menüs.
14	OK	Nutzen Sie diese Taste, um auf Parametergruppen zuzugreifen oder die Wahl eines Parameters zu bestätigen.

Tabelle 5.3 Legende für *Abbildung 5.1*, Navigationstasten

	Anzeige	LED	Funktion
15	On	Grün	Die ON-LED ist aktiv, wenn der Frequenzumrichter an die Netzspannung, eine DC-Bus-Zwischenkreisklemme oder eine externe 24-V-Versorgung angeschlossen ist.
16	Warnung	Gelb	Die gelbe WARN-LED leuchtet, wenn eine Warnung auftritt. Im Display erscheint zusätzlich ein Text, der das Problem angibt.
17	Alarm	Rot	Die rote Alarm-LED blinkt bei einem Fehlerzustand. Im Display erscheint zusätzlich ein Text, der den Alarm näher spezifiziert.

Tabelle 5.4 Legende für *Abbildung 5.1*, Anzeigeleuchten (LED)

D. Bedientasten und Quittieren (Reset).

Die Bedientasten befinden sich unten am LCP.

	Taste	Funktion
18	[Hand On]	Drücken Sie diese Taste, um den Frequenzumrichter im Handbetrieb (Ort-Steuerung) zu starten. <ul style="list-style-type: none"> Ein externes Stoppsignal über Steuerungssignale oder serielle Kommunikation hebt den Handbetrieb auf.
19	Off	Stoppt den angeschlossenen Motor, schaltet jedoch nicht die Spannungsversorgung zum Frequenzumrichter ab.
20	Auto on	Diese Taste versetzt das System in den Fernbetrieb (Autobetrieb). <ul style="list-style-type: none"> Sie reagiert auf einen externen Startbefehl über Steuerklemmen oder serielle Kommunikation.
21	Reset	Diese Taste dient dazu, den Frequenzumrichter nach Behebung eines Fehlers manuell zurückzusetzen.

Tabelle 5.5 Legende für *Abbildung 5.1*, Bedientasten und Quittieren (Reset)

HINWEIS

Stellen Sie den Displaykontrast durch Drücken der Taste [Status] und der Pfeiltasten [▲]/[▼] ein.

5.3.3 Parametereinstellungen

Um die richtige Programmierung für Anwendungen zu erhalten, müssen Sie häufig Funktionen in mehreren verwandten Parametern einstellen. Weitere Informationen zu den Parametern finden Sie unter *Kapitel 9.2 Aufbau der Parametermenüs*.

Programmierdaten speichert der Frequenzumrichter im internen Speicher.

- Laden Sie die Daten zur Sicherung in den LCP-Speicher.
- Schließen Sie das LCP zum Laden von Daten auf einen anderen Frequenzumrichter an dieses Gerät an und laden Sie die gespeicherten Einstellungen herunter.
- Bei der Wiederherstellung von Werkseinstellungen werden die im Speicher des LCP gespeicherten Daten nicht geändert.

5.3.4 Daten auf das/vom LCP hochladen/ herunterladen

- Drücken Sie die [Off]-Taste, um den Motor zu stoppen, bevor Sie Daten laden oder speichern.
- Drücken Sie auf [Main Menu] *Parameter 0-50 LCP-Kopie* und anschließend auf [OK].
- Wählen Sie [1] *Speichern in LCP* zum Hochladen der Daten auf das LCP oder [2] *Alle von LCP* zum Herunterladen der Daten vom LCP.
- Drücken Sie [OK]. Sie können den Upload- oder Download-Vorgang an einem Statusbalken verfolgen.
- Drücken Sie auf [Hand on] oder [Auto on], um zum Normalbetrieb zurückzukehren.

5.3.5 Ändern von Parametereinstellungen

Sie können die Parametereinstellungen durch Drücken von [Quick Menu] oder [Main Menu] aufrufen und ändern. Über die Taste [Quick Menu] erhalten Sie nur Zugriff auf eine begrenzte Anzahl von Parametern.

- Drücken Sie die Taste [Quick Menu] oder [Main Menu] am LCP.
- Drücken Sie die Tasten [▲] [▼], um durch die Parametergruppen zu navigieren, drücken Sie auf die Taste [OK], um eine Parametergruppe auszuwählen.
- Drücken Sie die Tasten [▲] [▼], um durch die Parameter zu navigieren, drücken Sie auf die Tasten [OK], um ein Parameter auszuwählen.
- Drücken Sie [▲] [▼], um den Wert einer Parametereinstellung zu ändern.
- Drücken Sie auf die Tasten [◀] [▶], um die Stelle bei der Eingabe eines dezimalen Parameters zu wechseln.
- Drücken Sie [OK], um die Änderung zu akzeptieren.

7. Drücken Sie zweimal [Back], um zum Statusmenü zu wechseln, oder drücken Sie [Main Menu], um das Hauptmenü zu öffnen.

Änderungen anzeigen

Quick Menu Q5 - Liste geändert. Param. listet alle Parameter auf, die von der Werkseinstellung abweichen.

- Die Liste zeigt nur Parameter, die im aktuellen Programm-Satz geändert wurden.
- Parameter, die auf die Werkseinstellung zurückgesetzt wurden, werden nicht aufgelistet.
- Die Meldung *Empty* zeigt an, dass keine Parameter geändert wurden.

5.3.6 Wiederherstellen der Werkseinstellungen

HINWEIS

Bei der Wiederherstellung der Werkseinstellungen besteht die Gefahr eines Datenverlustes von Programmierung, Motordaten, Lokalisierung und Überwachung. Speichern Sie die Daten für eine Datensicherung vor der Initialisierung im LCP.

Die Initialisierung des Frequenzumrichters stellt die Standard-Parametereinstellungen wieder her. Eine Initialisierung ist über *Parameter 14-22 Betriebsart* (empfohlen) oder manuell möglich.

- Die Initialisierung über *Parameter 14-22 Betriebsart* ändert keine Einstellungen des Frequenzumrichters wie Betriebsstunden, über die serielle Schnittstelle gewählte Optionen, Einstellungen im Benutzer-Menü, Fehlerspeicher, Alarm Log und weitere Überwachungsfunktionen.
- Eine manuelle Initialisierung löscht alle Daten zu Motor, Programmierung, Lokalisierung und Überwachung und stellt die Werkseinstellungen wieder her.

Empfohlene Initialisierung, über Parameter 14-22 Betriebsart

1. Drücken Sie zweimal auf [Main Menu], um auf Parameter zuzugreifen.
2. Navigieren Sie zu *Parameter 14-22 Betriebsart* und drücken Sie auf [OK].
3. Wählen Sie [2] *Initialisierung* aus und drücken Sie auf [OK].
4. Schalten Sie den Frequenzumrichter spannungslos und warten Sie, bis das Display erlischt.
5. Legen Sie die Netzversorgung an den Frequenzumrichter an.

Die Werkseinstellungen der Parameter werden während der Inbetriebnahme wiederhergestellt. Dies kann etwas länger dauern als normal.

6. Alarm 80 wird angezeigt.
7. Mit [Reset] kehren Sie zum normalen Betrieb zurück.

Manuelle Initialisierung

1. Schalten Sie den Frequenzumrichter spannungslos und warten Sie, bis das Display erlischt.
2. Halten Sie [Status], [Main Menu] und [OK] gleichzeitig gedrückt und legen Sie Strom an das Gerät an (ca. 5 Sek. oder bis zu einem hörbaren Klicken und dem Starten des Lüfters).

Die Initialisierung stellt die Werkseinstellungen der Parameter während der Inbetriebnahme wieder her. Dies kann etwas länger dauern als normal.

Die manuelle Initialisierung setzt die folgenden Frequenzumrichterinformationen nicht zurück:

- *Parameter 15-00 Betriebsstunden*
- *Parameter 15-03 Anzahl Netz-Ein*
- *Parameter 15-04 Anzahl Übertemperaturen*
- *Parameter 15-05 Anzahl Überspannungen*

5.4 Grundlegende Programmierung

5.4.1 Inbetriebnahme mit SmartStart

Der SmartStart-Assistent ermöglicht die schnelle Konfiguration von grundlegenden Motor- und Anwendungsparametern.

- SmartStart startet nach der ersten Netzeinschaltung oder einer Initialisierung des Frequenzumrichters automatisch.
- Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm, um die Inbetriebnahme des Frequenzumrichters abzuschließen. Aktivieren Sie SmartStart immer durch Auswahl von *Quick-Menü Q4 - SmartStart*.
- Informationen zur Inbetriebnahme ohne den SmartStart-Assistenten finden Sie in *Kapitel 5.4.2 Inbetriebnahme über [Main Menu]* oder im *Programmierhandbuch*.

HINWEIS

Für das SmartStart-Setup sind Motordaten erforderlich. Die erforderlichen Daten können Sie in der Regel auf dem Motor-Typenschild ablesen.

Der SmartStart-Assistent konfiguriert den Frequenzumrichter in 3 Phasen, von denen jede mehrere Schritte umfasst, siehe *Tabelle 5.6*.

Phase		Bemerkung
1	Grundlegende Programmierung	Programmierung, z. B. von Motordaten
2	Abschnitt Anwendungen	Wählen Sie die entsprechende Anwendung aus und programmieren Sie diese: <ul style="list-style-type: none"> • Einzelpumpe/-motor. • Motorwechsel. • Grundlegende Kaskadenregelung. • Master/Follower.
3	Wasser- und Pumpenfunktionen	Navigieren Sie zu den speziellen Parametern für Wasser- und Pumpenanwendungen.

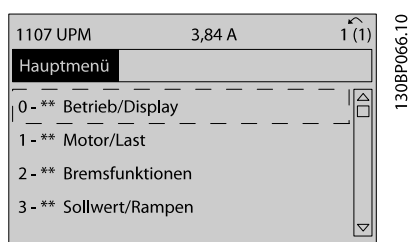
Tabelle 5.6 SmartStart, Konfiguration in 3 Phasen

5.4.2 Inbetriebnahme über [Main Menu]

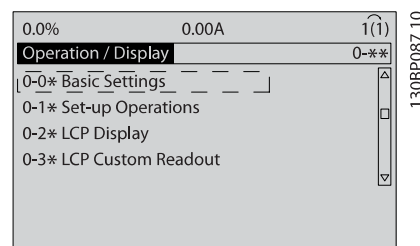
Die empfohlenen Parametereinstellungen sind lediglich für die Inbetriebnahme und eine erste Funktionsprüfung bestimmt. Anwendungseinstellungen können abweichen.

Geben Sie die Daten ein, während die Netzspannung am Frequenzrichter EIN, jedoch noch keine Funktion des Frequenzrichters aktiviert ist.

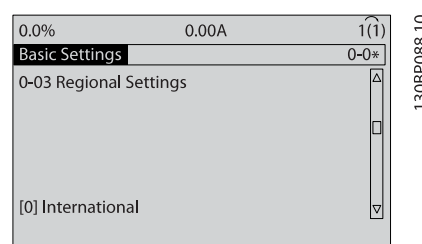
1. Drücken Sie die Taste [Main Menu] am LCP.
2. Navigieren Sie mit den Navigationstasten zu Parametergruppe 0-** *Betrieb/Display*, und drücken Sie auf [OK].


Abbildung 5.2 Hauptmenü

3. Navigieren Sie mit den Navigationstasten zu Parametergruppe 0-0* *Grundeinstellungen*, und drücken Sie auf [OK].


Abbildung 5.3 Betrieb/Display

4. Navigieren Sie mit den Navigationstasten zu Parameter 0-03 *Ländereinstellungen* und drücken Sie auf [OK].


Abbildung 5.4 Grundeinstellungen

5. Wählen Sie mit Hilfe der Navigationstasten die zutreffende Option [0] *International* oder [1] *Nordamerika* und drücken Sie auf [OK]. (Dies ändert die Werkseinstellungen für eine Reihe von grundlegenden Parametern).
6. Drücken Sie die Taste [Main Menu] am LCP.
7. Navigieren Sie mit den Navigationstasten zu Parameter 0-01 *Sprache*.
8. Wählen Sie die Sprache und drücken Sie auf [OK].
9. Wenn zwischen den Steuerklemmen 12 und 27 eine Drahtbrücke angebracht ist, belassen Sie Parameter 5-12 *Klemme 27 Digitaleingang* auf Werkseinstellung. Wählen Sie andernfalls in Parameter 5-12 *Klemme 27 Digitaleingang* *Keine Funktion*.
10. Nehmen Sie die anwendungsspezifischen Einstellungen in den folgenden Parametern vor:
 - 10a Parameter 3-02 *Minimaler Sollwert*
 - 10b Parameter 3-03 *Maximaler Sollwert*
 - 10c Parameter 3-41 *Rampenzeit Auf 1*
 - 10d Parameter 3-42 *Rampenzeit Ab 1*
 - 10e Parameter 3-13 *Sollwertvorgabe*. Verknüpft mit Hand/Auto Ort Fern.

5.4.3 Einstellung von Asynchronmotoren

Geben Sie die folgenden Motordaten ein. Die entsprechenden Angaben finden Sie auf dem Motor-Typenschild.

1. *Parameter 1-20 Motornennleistung [kW] oder Parameter 1-21 Motornennleistung [PS]*
2. *Parameter 1-22 Motornennspannung*
3. *Parameter 1-23 Motornennfrequenz*
4. *Parameter 1-24 Motornennstrom*
5. *Parameter 1-25 Motornenn Drehzahl*

Bei Betrieb im Fluxvektorbetrieb oder für optimale Leistung im VVC⁺-Modus sind zusätzliche Motordaten zur Konfiguration der folgenden Parameter erforderlich. Die Daten finden Sie im Motordatenblatt (diese Daten sind in der Regel nicht auf dem Motor-Typenschild zu finden). Führen Sie über *Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung [1] Komplette AMA* oder durch manuelle Eingabe der Parameter eine komplette AMA durch. Sie müssen *Parameter 1-36 Eisenverlustwiderstand (Rfe)* stets manuell eingeben.

1. *Parameter 1-30 Statorwiderstand (Rs)*
2. *Parameter 1-31 Rotorwiderstand (Rr)*
3. *Parameter 1-33 Statorstreureaktanz (X1)*
4. *Parameter 1-34 Rotorstreureaktanz (X2)*
5. *Parameter 1-35 Hauptreaktanz (Xh)*
6. *Parameter 1-36 Eisenverlustwiderstand (Rfe)*

Anwendungsspezifische Anpassung bei der Durchführung von VVC⁺

VVC⁺ ist der robusteste Steuermodus. In den meisten Situationen bietet dieser ohne weitere Anpassungen optimale Leistung. Führen Sie für eine Leistungsoptimierung eine komplette AMA durch.

Anwendungsspezifische Anpassung im Fluxvektorbetrieb

Der Fluxvektorbetrieb ist der bevorzugte Steuermodus für eine optimale Wellenleistung in dynamischen Anwendungen. Führen Sie eine AMA durch, da für diesen Steuermodus genaue Motordaten erforderlich sind. Je nach Anwendung können weitere Anpassungen erforderlich sein.

Siehe *Tabelle 5.7* für anwendungsbezogene Empfehlungen.

Anwendung	Einstellungen
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment	Behalten Sie berechnete Werte bei.
Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment	<i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.</i> Erhöhen Sie den Strom je nach Anwendung auf einen Wert zwischen Standard- und Maximalwert. Stellen Sie die Rampenzeiten entsprechend der Anwendung ein. Eine zu schnelle Rampe auf verursacht Überstrom bzw. ein zu hohes Drehmoment. Eine zu schnelle Rampe ab führt zu einer Überspannungsabschaltung.
Hohe Last bei niedriger Drehzahl	<i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.</i> Erhöhen Sie den Strom je nach Anwendung auf einen Wert zwischen Standard- und Maximalwert.
Lastfreie Anwendung	Passen Sie <i>Parameter 1-18 Min. Current at No Load an</i> , um durch Reduzierung des Drehmoment-Rippels und der Vibrationen einen sanfteren Motorbetrieb zu erreichen.
Nur Fluxvektor ohne Geber	Stellen Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> ein. Beispiel 1: Wenn der Motor bei 5 Hz oszilliert and eine dynamische Leistung bei 15 Hz erforderlich ist, stellen Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> auf 10 Hz ein. Beispiel 2: Wenn bei der Anwendung dynamische Laständerungen bei niedriger Drehzahl erforderlich ist, reduzieren Sie <i>Parameter 1-53 Model Shift Frequency</i> . Überwachen Sie das Motorverhalten, um sicherzustellen, dass das Steuerprinzip Umschaltzeitpunkt nicht zu sehr reduziert wird. Symptome für ein ungeeignetes Steuerprinzip Umschaltzeitpunkt sind Motorschwingungen oder die Abschaltung des Frequenzumrichters.

Tabelle 5.7 Empfehlungen für Flux-Anwendungen

5.4.4 PM-Motoreinstell. in VVC⁺

HINWEIS

Verwenden Sie PM-Motoren nur bei Lüftern und Pumpen.

Erste Programmierschritte

1. Aktivieren Sie den PM-Motorbetrieb. Wählen Sie dazu in *Parameter 1-10 Motorart (1) PM, Vollpol*
2. Stellen Sie *Parameter 0-02 Hz/UPM Umschaltung* auf [0] UPM ein

Programmierung von Motordaten

Nach Auswahl eines PM-Motors in *Parameter 1-10 Motorart* sind die Parameter für PM-Motoren in Parametergruppen *1-2* Motordaten*, *1-3* Erw. Motordaten* und *1-4* aktiv*.

Die Informationen finden Sie auf dem Motor-Typenschild und im Datenblatt des Motors.

Programmieren Sie die folgenden Parameter in der angegebenen Reihenfolge

1. *Parameter 1-24 Motornennstrom*
2. *Parameter 1-26 Dauer-Nenn Drehmoment*
3. *Parameter 1-25 Motornenn Drehzahl*
4. *Parameter 1-39 Motorpolzahl*
5. *Parameter 1-30 Statorwiderstand (Rs)*
Geben Sie den Widerstand der Statorwicklung (Rs) zwischen Leiter und Sternpunkt an. Wenn nur Leiter-Leiter-Daten verfügbar sind, teilen Sie den Wert durch 2, um den Wert zwischen Leiter und Sternpunkt zu erhalten.
6. *Parameter 1-37 Indukt. D-Achse (Ld)*
Geben Sie die direkte Achseninduktivität des PM-Motors zwischen Leiter und Sternpunkt an. Wenn nur Leiter-Leiter-Daten bereitstehen, teilen Sie den Wert durch 2, um den Wert zwischen Leiter und Sternpunkt zu erhalten.
7. *Parameter 1-40 Gegen-EMK bei 1000 UPM*
Geben Sie die Gegen-EMK des PM-Motors zwischen zwei Außenleitern bei 1000 UPM mechanischer Drehzahl (Effektivwert) ein. Die Gegen-EMK ist die Spannung, die ein PM-Motor erzeugt, wenn kein Antrieb angeschlossen ist und eine externe Kraft die Welle dreht. Die Gegen-EMK wird normalerweise bei Motornenn Drehzahl oder bei 1000 UPM gemessen zwischen zwei Außenleitern angegeben. Wenn der Wert nicht für eine Motordrehzahl von 1000 UPM verfügbar ist, berechnen Sie den korrekten Wert wie folgt: Wenn die Gegen-EMK z. B. 320 V bei 1800 UPM beträgt, kann sie wie folgt bei 1000 UPM berechnet werden: $\text{Gegen-EMK} = (\text{Spannung} / \text{UPM}) * 1000 = (320/1800) * 1000 = 178$. Dies ist der

Wert, der für *Parameter 1-40 Gegen-EMK bei 1000 UPM* programmiert werden muss.

Testmotorbetrieb

1. Starten Sie den Motor mit niedriger Drehzahl (100 bis 200 UPM). Wenn sich der Motor nicht dreht, überprüfen Sie die Installation, die allgemeine Programmierung und die Motordaten.
2. Prüfen Sie, ob die Startfunktion in *Parameter 1-70 PM-Startfunktion* den Anwendungsanforderungen entspricht.

Rotorlageerkennung

Diese Funktion wird für Anwendungen empfohlen, in denen der Motor aus dem Stillstand startet, z. B. Pumpen oder Horizontalförderer. Bei einigen Motoren ist ein akustisches Geräusch zu hören, wenn der Umrichter den Impuls sendet. Dies schadet dem Motor nicht.

Parken

Diese Funktion wird für Anwendungen empfohlen, in denen sich der Motor mit niedriger Drehzahl dreht, z. B. Auftretens eines Windmühlen-Effekts (Motor wird durch Last gedreht) in Lüfteranwendungen. *Parameter 2-06 Parking Strom* und *Parameter 2-07 Parking Zeit* können angepasst werden. Erhöhen Sie bei Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment die Werkseinstellung dieser Parameter.

Starten Sie den Motor mit Nenn Drehzahl. Falls die Anwendung nicht einwandfrei funktioniert, prüfen Sie die VVC⁺ PM-Einstellungen. Empfehlungen für verschiedene Anwendungen finden Sie in *Tabelle 5.7*.

Anwendung	Einstellungen
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $I_{\text{Last}}/I_{\text{Motor}} < 5$	<i>Parameter 1-17 Spannungskonstante</i> um den Faktor 5 bis 10 zu erhöhen <i>Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor</i> sollte reduziert werden <i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.</i> sollte reduziert werden (<100 %)
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $50 > I_{\text{Last}}/I_{\text{Motor}} > 5$	Behalten Sie berechnete Werte bei
Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment $I_{\text{Last}}/I_{\text{Motor}} > 50$	<i>Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor</i> , <i>Parameter 1-15 Filter niedrige Drehzahl</i> und <i>Parameter 1-16 Filter hohe Drehzahl</i> sollten erhöht werden
Hohe Last bei niedriger Drehzahl <30 % (Nenn Drehzahl)	<i>Parameter 1-17 Spannungskonstante</i> muss erhöht werden <i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.</i> muss erhöht werden (>100 % über längere Zeit kann den Motor überhitzen)

Tabelle 5.8 Empfehlungen für verschiedene Anwendungen

Wenn der Motor bei einer bestimmten Drehzahl zu schwingen beginnt, erhöhen Sie *Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor*. Erhöhen Sie den Wert in kleinen Schritten. Abhängig vom Motor kann ein guter Wert für diesen Parameter 10 % oder 100 % höher als der Standardwert sein.

Sie können das Startmoment in *Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.* einstellen. 100 % ist Nenndrehmoment als Startmoment.

5.4.5 Inbetriebnahme des Motors SynRM mit VVC⁺

Dieser Abschnitt enthält eine Beschreibung der Inbetriebnahme des Motors SynRM mit VVC⁺.

Erste Programmierschritte

Wählen Sie zur Aktivierung des SynRM-Motorbetriebs [5] *Sync aus. Reluktanz* in *Parameter 1-10 Motorart* (nur FC-302).

Programmierung von Motordaten

Nachdem Sie die ersten Programmierschritte durchgeführt haben, sind die Parameter für SynRM-Motoren in Parametergruppe 1-2* *Motordaten*, 1-3* *Erw. Motordaten* und 1-4* *Erw. Motordaten II* aktiv. Verwenden Sie die Motor-Typenschilddaten und das Motordatenblatt, um die folgenden Parameter in der aufgeführten Reihenfolge zu programmieren:

- *Parameter 1-23 Motornennfrequenz*
- *Parameter 1-24 Motornennstrom*
- *Parameter 1-25 Motornenn Drehzahl*
- *Parameter 1-26 Dauer-Nenndrehmoment*

Führen Sie über *Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung [1] Komplette AMA* oder durch manuelle Eingabe der folgenden Parameter eine komplette AMA durch:

- *Parameter 1-30 Statorwiderstand (Rs)*
- *Parameter 1-37 Indukt. D-Achse (Ld)*
- *Parameter 1-44 d-axis Inductance (Ld) 200% Inom*
- *Parameter 1-45 q-axis Inductance (Lq) 200% Inom*
- *Parameter 1-48 Inductance Sat. Point*

Anwendungsspezifische Einstellungen

Starten Sie den Motor mit Nenndrehzahl. Falls die Anwendung nicht einwandfrei funktionieren, prüfen Sie die VVC⁺ SynRM-Einstellungen. Anwendungsspezifische Empfehlungen finden Sie in *Tabelle 5.9*:

Anwendung	Einstellungen
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $I_{Last}/I_{Motor} < 5$	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-17 Spannungskonstante</i> um den Faktor 5 bis 10. Reduzieren Sie <i>Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor</i> Reduzieren Sie <i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz. (< 100 %)</i>
Anwendungen mit niedrigem Trägheitsmoment $50 > I_{Last}/I_{Motor} > 5$	Behalten Sie die Standardwerte bei.
Anwendungen mit hohem Trägheitsmoment $I_{Last}/I_{Motor} > 50$	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor</i> , <i>Parameter 1-15 Filter niedrige Drehzahl</i> und <i>Parameter 1-16 Filter hohe Drehzahl</i>
Hohe Last bei niedriger Drehzahl < 30 % (Nenndrehzahl)	Erhöhen Sie <i>Parameter 1-17 Spannungskonstante</i> . Erhöhen Sie <i>Parameter 1-66 Min. Strom bei niedr. Drz.</i> zur Einstellung des Startmoments. 100 % ist Nenndrehmoment als Startmoment. Dieser Parameter ist unabhängig von <i>Parameter 30-20 High Starting Torque Time [s]</i> und <i>Parameter 30-21 High Starting Torque Current [%]</i> . Wenn Sie für längere Zeit in einem Strombereich von mehr als 100 % arbeiten, kann der Motor überhitzen.
Dynamische Anwendungen	Erhöhen Sie <i>Parameter 14-41 Minimale AEO-Magnetisierung</i> für hochdynamische Anwendungen. Durch die Einstellung von <i>Parameter 14-41 Minimale AEO-Magnetisierung</i> wird ein gutes Gleichgewicht zwischen Energieeffizienz und Dynamik gewährleistet. Passen Sie <i>Parameter 14-42 Minimale AEO-Frequenz</i> an, um die Mindestfrequenz festzulegen, bei der der Frequenzrichter die minimale Magnetisierung verwenden sollte.

Tabelle 5.9 Empfehlungen für verschiedene Anwendungen

Wenn der Motor bei einer bestimmten Drehzahl zu schwingen beginnt, erhöhen Sie *Parameter 1-14 Dämpfungsfaktor*. Erhöhen Sie den Wert der Dämpfungsverstärkung in kleinen Schritten. Abhängig vom Motor können Sie diesen Parameter zwischen 10 % und 100 % höher als den Standardwert einstellen.

5.4.6 Automatische Energie Optimierung (AEO)

HINWEIS

AEO ist für Permanentmagnetmotoren nicht relevant.

Die Automatische Energie Optimierung (AEO) ist ein Verfahren, das zur Reduzierung des Verbrauchs, der Wärmeentwicklung und der Störungen die Spannungsversorgung zum Motor minimiert.

Stellen Sie zur Aktivierung der AEO *Parameter 1-03 Drehmomentverhalten der Last* auf [2] *Autom. Energieoptim. CT* oder [3] *Autom. Energieoptim. VT* ein.

5

5.4.7 Automatische Motoranpassung (AMA)

AMA ist ein Verfahren zur Optimierung der Kompatibilität zwischen Frequenzumrichter und Motor.

- Der Frequenzumrichter erstellt zum Glätten des erzeugten Motorstroms ein mathematisches Motormodell. Dieses Verfahren prüft zudem die Eingangsphasensymmetrie der Spannung. Die tatsächlichen Motorwerte werden mit den eingegebenen Typenschilddaten verglichen.
- Während der Ausführung der AMA dreht sich die Motorwelle nicht und der Motor wird nicht beschädigt.
- Einige Motoren sind möglicherweise nicht dazu in der Lage, den Test vollständig durchzuführen. Wählen Sie in diesem Fall [2] *Reduz. Anpassung*.
- Wenn ein Ausgangsfilter an den Motor angeschlossen ist, wählen Sie [2] *Reduz. Anpassung* aus.
- Bei Warn- oder Alarmmeldungen siehe *Kapitel 7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen*.
- Führen Sie dieses Verfahren bei kaltem Motor durch, um das beste Ergebnis zu erzielen.

Ausführen einer AMA

1. Drücken Sie auf [Main Menu], um auf Parameter zuzugreifen.
2. Blättern Sie zur Parametergruppe *1-** Last und Motor* und drücken Sie auf [OK].
3. Scrollen Sie zur Parametergruppe *1-2* Motordaten* und drücken Sie auf [OK].
4. Navigieren Sie zu *Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung* und drücken Sie auf [OK].
5. Wählen Sie [1] *Komplette AMA* und drücken Sie auf [OK].

6. Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm.
7. Der Test wird automatisch durchgeführt und zeigt an, wenn er beendet ist.
8. Geben Sie die erweiterten Motordaten in der Parametergruppe *1-3* Erw. Motordaten* ein.

5.5 Überprüfung der Motordrehrichtung

HINWEIS

Gefahr einer Beschädigung der Pumpen/Kompressoren, verursacht durch eine falsche Motordrehrichtung. Prüfen Sie vor dem Betrieb des Frequenzumrichters die Motordrehrichtung.

Der Motor läuft kurz mit 5 Hz oder der in *Parameter 4-12 Min. Frequenz [Hz]* eingestellten minimalen Frequenz.

1. Drücken Sie auf die Taste [Main Menu].
2. Navigieren Sie zu *Parameter 1-28 Motordrehrichtungsprüfung* und drücken Sie auf [OK].
3. Navigieren Sie zu [1] *Aktiviert*.

Der folgende Text wird angezeigt: *Achtung! Motordrehrichtung ggf. falsch.*

4. Drücken Sie auf [OK].
5. Befolgen Sie die Anweisungen auf dem Bildschirm.

HINWEIS

Zum Ändern der Drehrichtung entfernen Sie die Netzversorgung zum Frequenzumrichter und warten Sie auf das Entladen der Hochspannungskondensatoren. Vertauschen Sie die Anschlüsse von 2 der 3 motor- oder frequenzumrichterseitigen Motorkabel.

5.6 Prüfung der Handsteuerung vor Ort

1. Drücken Sie die [Hand on]-Taste, um einen Handstart-Befehl am Frequenzumrichter durchzuführen.
2. Beschleunigen Sie den Frequenzumrichter durch Drücken von [▲] auf volle Drehzahl. Eine Bewegung des Cursors links vom Dezimalpunkt führt zu schnelleren Änderungen des Eingangs.
3. Achten Sie darauf, ob Beschleunigungsprobleme auftreten.
4. Drücken Sie auf [Off]. Achten Sie darauf, ob Verzögerungsprobleme auftreten.

Siehe *Kapitel 7.5 Fehlersuche und -behebung* bei Beschleunigungs- oder Verzögerungsproblemen. Informationen für einen Reset des Frequenzumrichters nach einer Abschaltung finden Sie unter *Kapitel 7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen*.

5.7 Systemstart

Vor der Durchführung der in diesem Abschnitt beschriebenen Inbetriebnahme müssen Verdrahtung der Anwendung und Anwendungsprogrammierung abgeschlossen sein. Das folgende Verfahren wird nach erfolgter Anwendungskonfiguration empfohlen.

1. Drücken Sie auf [Auto on].
2. Legen Sie einen externen Startbefehl an.
3. Stellen Sie den Drehzahlsollwert über den Drehzahlbereich ein.
4. Entfernen Sie den externen Startbefehl.
5. Überprüfen Sie die Geräusch- und Vibrationspegel des Motors, um zu gewährleisten, dass das System wie vorgesehen arbeitet.

Bei Warn- und Alarmmeldungen siehe *Kapitel 7.3 Warnungs- und Alarmtypen* oder *Kapitel 7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen*.

6 Anwendungsbeispiele

Die Beispiele in diesem Abschnitt sollen als Schnellreferenz für häufige Anwendungen dienen.

- Parametereinstellungen sind die regionalen Werkseinstellungen, sofern nicht anders angegeben (in *Parameter 0-03 Ländereinstellungen* ausgewählt).
- Neben den Zeichnungen sind die Parameter für die Klemmen und ihre Einstellungen aufgeführt.
- Wenn Schaltereinstellungen für die analogen Klemmen A53 und A54 erforderlich sind, werden diese ebenfalls dargestellt.

HINWEIS

Um den Frequenzumrichter mit der optionalen Funktion Safe Torque Off (STO) in Werkseinstellung zu betreiben, benötigen Sie ggf. Drahtbrücken zwischen Klemme 12 (oder 13) und Klemme 37.

6

6.1 Anwendungsbeispiele

6.1.1 Istwert

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-22 Klemme 54 Skal. Min.Strom	4 mA*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-23 Klemme 54 Skal. Max.Strom	20 mA*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-24 Klemme 54 Skal. Min.-Soll/Istwert	0*
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-25 Klemme 54 Skal. Max.-Soll/Istwert	50*
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung	
D IN	37	Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
U - I			
A 54			

Tabelle 6.1 Analoger Stromistwertwandler

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-20 Klemme 54 Skal. Min.Spannung	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-21 Klemme 54 Skal. Max.Spannung	10 V*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-24 Klemme 54 Skal. Min.-Soll/Istwert	0*
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-25 Klemme 54 Skal. Max.-Soll/Istwert	50*
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung	
D IN	37	Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
U - I			
A 54			

Tabelle 6.2 Analoger Spannungswertwandler (3 Leiter)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-20 Klemme 54 Skal. Min.Spannung	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-21 Klemme 54 Skal. Max.Spannung	10 V*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-24 Klemme 54 Skal. Min.-Soll/Istwert	0*
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-25 Klemme 54 Skal. Max.-Soll/Istwert	50*
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung	
D IN	37	Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
U - I			
A 54			

Tabelle 6.3 Analoger Spannungswertwandler (4 Leiter)

6.1.2 Drehzahl

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-10 Klemme 53 Skal. Min.Spannung	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-11 Klemme 53 Skal. Max.Spannung	10 V*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-14 Klemme 53 Skal. Min.-Soll/Istwert	0 Hz
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-15 Klemme 53 Skal. Max.-Soll/Istwert	50 Hz
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.4 Analoger Drehzahlsollwert (Spannung)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-10 Klemme 53 Skal. Min.Spannung	0,07 V*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-11 Klemme 53 Skal. Max.Spannung	10 V*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-14 Klemme 53 Skal. Min.-Soll/Istwert	0 Hz
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-15 Klemme 53 Skal. Max.-Soll/Istwert	1500 Hz
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.6 Drehzahlsollwert (über ein manuelles Potentiometer)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 6-12 Klemme 53 Skal. Min.Strom	4 mA*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 6-13 Klemme 53 Skal. Max.Strom	20 mA*
D IN	19		
COM	20	Parameter 6-14 Klemme 53 Skal. Min.-Soll/Istwert	0 Hz
D IN	27		
D IN	29	Parameter 6-15 Klemme 53 Skal. Max.-Soll/Istwert	50 Hz
D IN	32		
D IN	33	* = Werkseinstellung Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.5 Analoger Drehzahlsollwert (Strom)

6.1.3 Start/Stop

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10 Klemme 18 Digitaleingang	[8] Start*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang	[7] Ext. Verriegelung
D IN	19		
COM	20	* = Werkseinstellung Hinweise/Anmerkungen: DIN 37 ist eine Option.	
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.7 Start/Stop-Befehl mit externer Verriegelung

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start*
+24 V	13	Klemme 18	
D IN	18	Digitaleingang	
D IN	19	Parameter 5-12	[7] Ext. Verriegelung
COM	20	Klemme 27	
D IN	27	Digitaleingang	
D IN	29	* = Werkseinstellung	
D IN	32	Hinweise/Anmerkungen:	
D IN	33	Wenn Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang auf [0] Ohne Funktion programmiert ist, wird keine Drahtbrücke zu Klemme 27 benötigt.	
D IN	37	DIN 37 ist eine Option.	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
R1	01		
	02		
	03		
R2	04		
	05		
	06		

Tabelle 6.8 Start/Stop-Befehl ohne externe Verriegelung

6.1.4 Externe Alarmquittierung

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-11	[1] Reset
+24 V	13	Klemme 19	
D IN	18	Digitaleingang	
D IN	19	* = Werkseinstellung	
COM	20	Hinweise/Anmerkungen:	
D IN	27	DIN 37 ist eine Option.	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 6.10 Externe Alarmquittierung

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start*
+24 V	13	Klemme 18	
D IN	18	Digitaleingang	
D IN	19	Parameter 5-11	[52]
COM	20	Klemme 19	Startfreigabe
D IN	27	Digitaleingang	
D IN	29	Parameter 5-12	[7] Ext. Verriegelung
D IN	32	Klemme 27	
D IN	33	Digitaleingang	
D IN	37	Parameter 5-40	[167]
+10 V	50	Relaisfunktion	Startbefehl aktiv
A IN	53	* = Werkseinstellung	
A IN	54	Hinweise/Anmerkungen:	
COM	55	DIN 37 ist eine Option.	
A OUT	42		
COM	39		
R1	01		
	02		
	03		
R2	04		
	05		
	06		

Tabelle 6.9 Startfreigabe

6.1.5 RS-485

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
		Parameter 8-30 FC-Protokoll	FC-Profil*
		Parameter 8-31 Adresse	1*
		Parameter 8-32 Baudrate	9600*
		* = Werkseinstellung	
		Hinweise/Anmerkungen: Wählen Sie in den oben genannten Parametern Protokoll, Adresse und Baudrate. DIN 37 ist eine Option.	

Tabelle 6.11 RS-485-Netzwerkverbindung

6.1.6 Motorthermistor

⚠️ WARNUNG

THERMISTORISOLIERUNG

Gefahr von Personenschäden oder Sachschäden!

- Thermistoren müssen verstärkt oder zweifach isoliert werden, um die PELV-Anforderungen zu erfüllen.

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
		Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz	[2] Thermistor-Abschalt.
		Parameter 1-93 Thermistoranschluss	[1] Analogeingang 53
		* = Werkseinstellung	
		Hinweise/Anmerkungen: Wenn Sie nur die Warnung wünschen, sollte Parameter <i>Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz</i> auf [1] <i>Thermistor Warnung</i> programmiert werden. DIN 37 ist eine Option.	

Tabelle 6.12 Motorthermistor

7 Wartung, Diagnose und Fehlersuche

Dieses Kapitel beinhaltet Wartungs- und Service-Richtlinien, Statusmeldungen, Warnungen und Alarmer sowie grundlegende Fehlerbehebung.

7.1 Wartung und Service

Unter normalen Betriebsbedingungen und Lastprofilen ist der Frequenzumrichter über die gesamte Lebensdauer wartungsfrei. Zur Vermeidung von Betriebsstörungen, Gefahren und Beschädigungen müssen Sie die Frequenzumrichter je nach Betriebsbedingungen in regelmäßigen Abständen inspizieren. Ersetzen Sie verschlissene oder beschädigte Teile durch Originalersatzteile oder Standardteile.

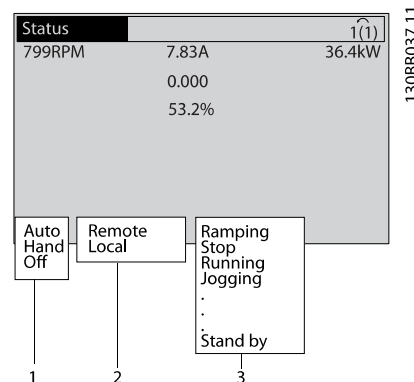
⚠️ WARNUNG

UNERWARTETER ANLAUF

Bei Anschluss des Frequenzumrichters an Versorgungsnetz, DC-Stromversorgung oder Zwischenkreiskopplung kann der angeschlossene Motor jederzeit unerwartet anlaufen. Ein unerwarteter Anlauf im Rahmen von Programmierungs-, Service- oder Reparaturarbeiten kann zu schweren bzw. tödlichen Verletzungen oder zu Sachschäden führen. Der Motor kann über einen externen Schalter, einen seriellen Bus-Befehl, ein Sollwerteingangssignal, über ein LCP oder LOP, eine Fernbedienung per MCT 10 Konfigurationssoftware oder nach einem quitierten Fehlerzustand anlaufen.

7.2 Statusmeldungen

Wenn sich der Frequenzumrichter im *Zustandsmodus* befindet, erzeugt er automatisch Statusmeldungen und zeigt sie im unteren Bereich des Displays an (siehe *Abbildung 7.1*).



1	Betriebsart (siehe <i>Tabelle 7.1</i>)
2	Sollwertvorgabe (siehe <i>Tabelle 7.2</i>)
3	Betriebszustand (siehe <i>Tabelle 7.3</i>)

Abbildung 7.1 Zustandsanzeige

Tabelle 7.1 bis *Tabelle 7.3* definieren die Bedeutung der angezeigten Statusmeldungen.

[Off]	Der Frequenzumrichter reagiert erst auf ein Steuersignal, wenn Sie die Taste [Auto on] oder [Hand on] auf der Bedieneinheit drücken.
Auto on	Der Frequenzumrichter erhält Signale über die Steuerklemmen und/oder die serielle Kommunikation.
[Hand On]	Sie können den Frequenzumrichter über die Navigationstasten am LCP steuern. Stoppbefehle, Reset, Reversierung, DC-Bremse und andere Signale, die an den Steuerklemmen anliegen, heben die Hand-Steuerung auf.

Tabelle 7.1 Betriebsart

Fern	Externe Signale, eine serielle Schnittstelle oder interne Festsollwerte geben den Drehzollwert vor.
Ort	Der Frequenzumrichter nutzt den Handbetrieb oder Sollwerte vom LCP.

Tabelle 7.2 Sollwertvorgabe

AC-Bremse	Sie haben unter <i>Parameter 2-10 Bremsfunktion</i> die AC-Bremse ausgewählt. Die AC-Bremse übermagnetisiert den Motor, um ein kontrolliertes Verlangsamen zu erreichen.
AMA Ende OK	Der Frequenzumrichter hat die Automatische Motoranpassung (AMA) erfolgreich durchgeführt.
AMA bereit	Die AMA ist startbereit. Drücken Sie zum Starten auf die [Hand on]-Taste.
AMA läuft...	Die AMA wird durchgeführt.
Bremmung	Der Bremschopper ist in Betrieb. Der Bremswiderstand nimmt generatorische Energie auf.
Max. Bremsung	Der Bremschopper ist in Betrieb. Die Leistungsgrenze des Bremswiderstands (definiert in <i>Parameter 2-12 Bremswiderstand Leistung (kW)</i>) wurde erreicht.
Motorfreilauf	<ul style="list-style-type: none"> Sie haben <i>Motorfreilauf invers</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme ist nicht angeschlossen. Motorfreilauf über die serielle Schnittstelle aktiviert.
Rampenstopp	<p>[1] Sie haben in <i>Parameter 14-10 Netzausfall Rampenstopp</i> gewählt.</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Netzspannung liegt unter dem in <i>Parameter 14-11 Netzausfall-Spannung</i> bei Netzfehler festgelegten Wert Der Frequenzumrichter fährt den Motor über eine geregelte Rampe ab herunter.
Strom hoch	Der Ausgangsstrom des Frequenzumrichters liegt über der in <i>Parameter 4-51 Warnung Strom hoch</i> festgelegten Grenze.
Strom niedrig	Der Ausgangsstrom des Frequenzumrichters liegt unter der in <i>Parameter 4-52 Warnung Drehz. niedrig</i> festgelegten Grenze
DC-Halten	[1] Sie haben DC-Halten in <i>Parameter 1-80 Funktion bei Stopp</i> gewählt und es ist ein Stoppbefehl aktiv. Der Motor wird durch einen DC-Strom angehalten, der unter <i>Parameter 2-00 DC-Halte-/Vorwärmstrom</i> eingestellt ist.

DC-Stopp	<p>Der Motor wird über eine festgelegte Zeitdauer (<i>Parameter 2-02 DC-Bremszeit</i>) mit einem DC-Strom (<i>Parameter 2-01 DC-Bremsstrom</i>) gehalten.</p> <ul style="list-style-type: none"> Der Bremsensatzpunkt für die <i>DC-Bremse</i> wird in <i>Parameter 2-03 DC-Bremse Ein [UPM]</i> erreicht und ein Stoppbefehl ist aktiv. Sie haben <i>DC-Bremse (invers)</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme ist nicht aktiv. Die serielle Schnittstelle hat die <i>DC-Bremse</i> aktiviert.
Istwert hoch	Die Summe aller aktiven Istwerte liegt über der Istwertgrenze in <i>Parameter 4-57 Warnung Istwert hoch</i> .
Istwert niedr.	Die Summe aller aktiven Istwerte liegt unter der Istwertgrenze in <i>Parameter 4-56 Warnung Istwert niedr..</i>
Ausgangs-frequenz speichern	<p>Der Fernsollwert ist aktiv, wodurch die aktuelle Drehzahl gehalten wird.</p> <ul style="list-style-type: none"> Sie haben <i>Drehzahl speichern</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme ist aktiv. Eine Drehzahlregelung ist nur über die Klemmenfunktionen <i>Drehzahl auf</i> und <i>Drehzahl ab</i> möglich. <i>Rampe halten</i> ist über die serielle Schnittstelle aktiviert.
Aufforderung Ausgangs-frequenz speichern	Es wurde ein Befehl zum Speichern der Ausgangsfrequenz gesendet, der Motor bleibt jedoch gestoppt, bis er ein Startfreigabe-Signal empfängt.
Sollw. speichern	Sie haben <i>Sollwert speichern</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme ist aktiv. Der Frequenzumrichter speichert den aktuellen Sollwert. Der Sollwert lässt sich jetzt über die Klemmenfunktionen <i>Drehzahl auf</i> und <i>Drehzahl ab</i> ändern.
JOG-Aufford.	Es wurde ein Festdrehzahl JOG-Befehl gesendet, der Frequenzumrichter stoppt den Motor jedoch so lange, bis er ein Startfreigabe-Signal über einen Digitaleingang empfängt.

Festdrehzahl JOG	<p>Der Motor läuft wie in <i>Parameter 3-19 Festdrehzahl Jog [UPM]</i> programmiert.</p> <ul style="list-style-type: none"> Sie haben <i>Festdrehzahl JOG</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme (z. B. Klemme 29) ist aktiv. Die <i>Festdrehzahl JOG</i>-Funktion wird über die serielle Schnittstelle aktiviert. Die <i>Festdrehzahl JOG</i>-Funktion wurde als Reaktion für eine Überwachungsfunktion gewählt (z. B. Kein Signal). Die Überwachungsfunktion ist aktiv.
Motortest	<p>Sie haben in <i>Parameter 1-80 Funktion bei Stopp [2] Motortest</i> gewählt. Ein Stoppbefehl ist aktiv. Um sicherzustellen, dass ein Motor an den Frequenzumrichter angeschlossen ist, legt dieser einen Testdauerstrom an den Motor an.</p>
Überspannungskontrolle	<p>Sie haben die Überspannungssteuerung in <i>Parameter 2-17 Überspannungssteuerung, [2] Aktiviert</i> aktiviert. Der angeschlossene Motor versorgt den Frequenzumrichter mit generatorischer Energie. Die Überspannungssteuerung passt das U/f-Verhältnis an, damit der Motor geregelt läuft und sich der Frequenzumrichter nicht abschaltet.</p>
PowerUnit Aus	<p>(Nur bei Frequenzumrichtern mit externer 24-V-Stromversorgung.) Die Netzversorgung des Frequenzumrichters ist ausgefallen oder nicht vorhanden, die externe 24-V-Stromversorgung versorgt jedoch die Steuerkarte.</p>
Protection Mode	<p>Der Protection Mode ist aktiviert. Der Frequenzumrichter hat einen kritischen Zustand (Überstrom oder Überspannung) erfasst.</p> <ul style="list-style-type: none"> Um eine Abschaltung zu vermeiden, wird die Taktfrequenz auf 4 kHz reduziert. Sofern möglich, endet der Protection Mode nach ca. 10 s. Sie können den Protection Mode unter <i>Parameter 14-26 WR-Fehler Abschaltverzögerung</i> beschränken.
Schnellstopp	<p>Der Motor wird über <i>Parameter 3-81 Rampenzeit Schnellstopp</i> verzögert.</p> <ul style="list-style-type: none"> Sie haben <i>Schnellstopp invers</i> als Funktion eines Digitaleingangs gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Die entsprechende Klemme ist nicht aktiv. Die <i>Schnellstopp</i>-Funktion wurde über die serielle Schnittstelle aktiviert.

Rampe	Der Frequenzumrichter beschleunigt/verzögert den Motor gemäß aktiver Rampe auf/ab. Der Motor hat den Sollwert, einen Grenzwert oder den Stillstand noch nicht erreicht.
Sollw. hoch	Die Summe aller aktiven Sollwerte liegt über der Sollwertgrenze in <i>Parameter 4-55 Warnung Sollwert hoch</i> .
Sollw. niedrig	Die Summe aller aktiven Sollwerte liegt unter der Sollwertgrenze in <i>Parameter 4-54 Warnung Sollwert niedr..</i>
Ist=Sollwert	Der Frequenzumrichter läuft im Sollwertbereich. Der Istwert entspricht dem Sollwert.
Startaufforderung	Ein Startbefehl wurde gesendet, der Frequenzumrichter stoppt den Motor jedoch so lange, bis er ein Startfreigabesignal über Digitaleingang empfängt.
In Betrieb	Der Frequenzumrichter treibt den Motor an.
ESM	Der Energiesparmodus ist aktiviert. Der Motor ist aktuell gestoppt, läuft jedoch bei Bedarf automatisch wieder an.
Drehzahl hoch	Die Motordrehzahl liegt über dem Wert in <i>Parameter 4-53 Warnung Drehz. hoch</i> .
Drehzahl niedrig	Die Motordrehzahl liegt unter dem Wert in <i>Parameter 4-52 Warnung Drehz. niedrig</i> .
Standby	Im <i>Autobetrieb</i> startet der Frequenzumrichter den Motor mit einem Startsignal von einem Digitaleingang oder einer seriellen Schnittstelle.
Startverzögerung	Sie haben in <i>Parameter 1-71 Startverzög.</i> eine Verzögerungszeit zum Start eingestellt. Ein Startbefehl ist aktiviert und der Motor startet nach Ablauf der Anlaufverzögerungszeit.
FWD+REV akt.	Sie haben <i>Start Vorwärts</i> und <i>Start Rücklauf</i> als Funktionen für zwei verschiedene Digitaleingänge gewählt (Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i>). Der Motor startet abhängig von der aktivierten Klemme im <i>Vorwärts-</i> oder <i>Rückwärtslauf</i> .
Stopp	Der Frequenzumrichter hat einen Stoppbefehl vom LCP, über Digitaleingang oder serielle Schnittstelle empfangen.
Abschaltung	Ein Alarm ist aufgetreten und der Umrichter hat den Motor angehalten. Sobald Sie die Ursache des Alarms behoben haben, können Sie den Frequenzumrichter manuell durch Drücken von [Reset] oder fernbedient über Steuerklemmen oder serielle Schnittstelle quittieren.

Abschaltblockierung	Ein Alarm ist aufgetreten und der Umrichter hat den Motor angehalten. Sobald Sie die Ursache des Alarms behoben haben, müssen Sie die Netzversorgung des Frequenzumrichters aus- und wieder einschalten, um die Blockierung aufzuheben. Sie können den Frequenzumrichter dann manuell über die [Reset]-Taste oder fernbedient über Steuerklemmen oder serielle Schnittstelle quittieren.
---------------------	--

Tabelle 7.3 Betriebszustand

HINWEIS

Im Auto-/Fernbetrieb benötigt der Frequenzumrichter externe Befehle, um Funktionen auszuführen.

7.3 Warnungs- und Alarmtypen

Warnungen

Der Frequenzumrichter gibt eine Warnung aus, wenn ein Alarmzustand bevorsteht oder ein abnormer Betriebszustand vorliegt, der zur Ausgabe eines Alarms durch den Frequenzumrichter führen kann. Eine Warnung wird automatisch quittiert, wenn die abnorme Bedingung wegfällt.

Alarmer

Abschaltung

Das Display zeigt einen Alarm, wenn der Frequenzumrichter abgeschaltet hat, d. h. der Frequenzumrichter unterbricht seinen Betrieb, um Schäden an sich selbst oder am System zu verhindern. Der Motor läuft bis zum Stillstand aus. Die Steuerung des Frequenzumrichters ist weiter funktionsfähig und überwacht den Zustand des Frequenzumrichters. Nach Behebung des Fehlerzustands können Sie die Alarmmeldung des Frequenzumrichters quittieren. Dieser ist danach wieder betriebsbereit.

Zurücksetzen des Frequenzumrichters nach einer Abschaltung/Abschaltblockierung

Es gibt 4 Möglichkeiten, eine Abschaltung zu quittieren:

- Drücken Sie auf [Reset] am LCP.
- Über einen Digitaleingang mit der Funktion „Reset“.
- Über serielle Schnittstelle.
- Automatisches Quittieren.

Abschaltblockierung

Die Netzversorgung wird aus- und wieder eingeschaltet. Der Motor läuft bis zum Stillstand aus. Der Frequenzumrichter überwacht weiterhin den eigenen Zustand. Entfernen Sie die Eingangsspannung zum Frequenzumrichter, beheben Sie die Ursache des Fehlers und initialisieren Sie den Frequenzumrichter.

Anzeige von Warn- und Alarmmeldungen

- Eine Warnung wird im LCP neben der Warnnummer angezeigt.
- Ein Alarm blinkt zusammen mit der Alarmnummer.

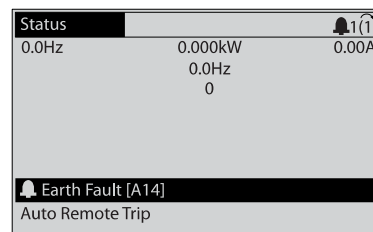
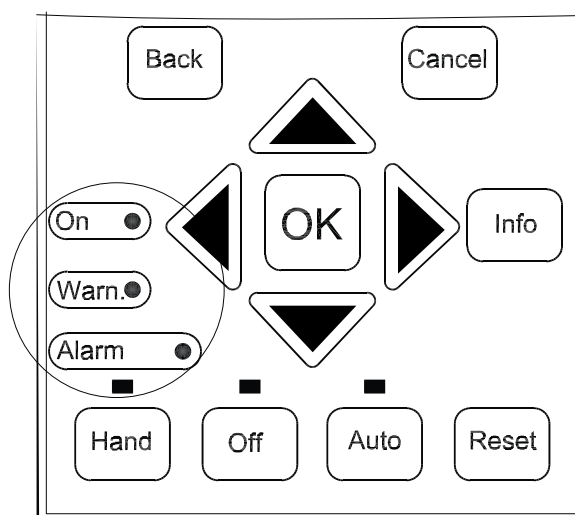


Abbildung 7.2 Anzeige von Alarmen – Beispiel

Neben dem Text und dem Alarmcode im LCP leuchten 3 LED zur Zustandsanzeige.



	Anzeige-LED Warnung	Anzeige-LED Alarm
Warnung	On	Aus
Alarm	Aus	Ein (blinkt)
Abschaltblockierung	On	Ein (blinkt)

Abbildung 7.3 Kontrollanzeigen zur Anzeige des Zustands

7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen

Die Warn-/Alarminformationen beschreiben den Warn-/Alarmzustand, geben die wahrscheinliche Ursache des Zustands sowie Einzelheiten zur Abhilfe und zu den entsprechenden Verfahren zur Fehlersuche und -behebung an.

WARNUNG 1, 10 Volt niedrig

Die Spannung von Klemme 50 an der Steuerkarte ist <10 V.

Die 10-Volt-Versorgung ist überlastet. Verringern Sie die Last an Klemme 50. Maximal 15 mA oder min.590 Ω.

Ein Kurzschluss in einem angeschlossenen Potenziometer oder eine falsche Verkabelung des Potenziometers können diesen Zustand verursachen.

Fehlersuche und -behebung

- Entfernen Sie das Kabel an Klemme 50.
- Wenn der Frequenzumrichter die Warnung nicht mehr anzeigt, liegt ein Problem mit der kunden-seitigen Verkabelung vor.
- Zeigt er die Warnung weiterhin an, tauschen Sie die Steuerkarte aus.

WARNUNG/ALARM 2, Signalfehler

Der Frequenzumrichter zeigt diese Warnung oder diesen Alarm nur an, wenn Sie dies in *Parameter 6-01 Signalausfall Funktion* programmiert haben. Das Signal an einem der Analo­geingänge liegt unter 50 % des Mindestwerts, der für diesen Eingang programmiert ist. Dieser Zustand kann durch ein gebrochenes Kabel oder ein defektes Gerät, das das Signal sendet, verursacht werden.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie die Anschlüsse an allen Analo­gein­gangsklemmen: Steuerkartenklemmen 53 und 54 für Signale, Klemme 55 Bezugspotenzial. MCB 101, Klemmen 11 und 12 für Signale, Klemme 10 Bezugspotenzial, MCB 109, Klemmen 1, 3, 5 für Signale, Klemmen 2, 4, 6 Bezugspotenzial.
- Prüfen Sie, ob die Programmierung des Frequen­zum­richters und Schaltereinstellungen mit dem Analo­gsig­nal­typ übereinstimmen.
- Prüfen Sie das Signal an den Eingangsklemmen.

WARNUNG/ALARM 3, Kein Motor

Am Ausgang des Frequenzumrichters ist kein Motor angeschlossen.

WARNUNG/ALARM 4, Netzunsymmetrie

Versorgungsseitig fehlt eine Phase, oder die Unsymmetrie in der Netzspannung ist zu hoch. Diese Meldung erscheint außerdem im Falle eines Fehlers im Eingangsgleichrichter des Frequenzumrichters. Sie können die Optionen in *Parameter 14-12 Netzphasen-Unsymmetrie* programmieren.

Fehlersuche und -behebung

- Kontrollieren Sie die Versorgungsspannung und die Versorgungsströme zum Frequenzumrichter.

WARNUNG 5, DC-Spannung hoch

Die Zwischenkreisspannung (DC) liegt oberhalb der Überspannungswarnungsgrenze des Steuersystems. Die Grenze ist abhängig von der Nennspannung des Frequen­zum­richters. Das Gerät bleibt aktiv.

WARNUNG 6, DC-Spannung niedrig

Die Zwischenkreisspannung (DC) liegt unter dem Spannungsgrenzwert des Steuersystems. Die Grenze ist abhängig von der Nennspannung des Frequenzumrichters. Das Gerät bleibt aktiv.

WARNUNG/ALARM 7, DC-Überspannung

Überschreitet die Zwischenkreisspannung den Grenzwert, schaltet der Frequenzumrichter nach einiger Zeit ab.

Fehlersuche und -behebung

- Schließen Sie einen Bremswiderstand an.
- Verlängern Sie die Rampenzeit.
- Ändern Sie den Rampentyp.
- Aktivieren Sie die Funktionen in *Parameter 2-10 Bremsfunktion*.
- Erhöhen Sie *Parameter 14-26 WR-Fehler Abschaltverzögerung*.

WARNUNG/ALARM 8, DC-Unterspannung

Wenn die Zwischenkreisspannung (Zwischenkreis) unter den unteren Spannungsgrenzwert sinkt, prüft der Frequen­zum­richter, ob eine externe 24 V DC-Versorgung angeschlossen ist. Wenn keine externe 24 V DC-Versorgung angeschlossen ist, schaltet der Frequenzumrichter nach einer festgelegten Zeit ab. Die Verzögerungszeit hängt von der Gerätgröße ab.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie, ob die Versorgungsspannung mit der Spannung des Frequenzumrichters überein­stimmt.
- Prüfen Sie die Eingangsspannung.
- Prüfen Sie die Vorladekreisschaltung.

WARNUNG/ALARM 9, WR-Überlast

Der Frequenzumrichter schaltet aufgrund von Überlastung (zu hoher Strom über zu lange Zeit) bald ab. Der Zähler für das elektronisch thermische Überlastrelais gibt bei 98 % eine Warnung aus und schaltet bei 100 % mit einem Alarm ab. Sie können den Frequenzumrichter erst dann quittieren, bis der Zähler unter 90 % fällt.

Fehlersuche und -behebung

- Vergleichen Sie den angezeigten Ausgangsstrom auf dem LCP mit dem Nennstrom des Frequen­zum­richters.
- Vergleichen Sie den auf dem LCP angezeigten Ausgangsstrom mit dem gemessenen Motorstrom.
- Lassen Sie die thermische Last des Frequen­zum­richters auf dem LCP anzeigen und überwachen Sie den Wert. Bei Betrieb des Frequenzumrichters über dem Dauer-Nennstrom sollte der Zählerwert steigen. Bei Betrieb unter dem Dauernennstrom des Frequenzumrichters sollte der Zählerwert sinken.

WARNUNG/ALARM 10, Motortemp. ETR

Die ETR-Funktion (elektronischer Wärmeschutz) hat eine thermische Überlastung des Motors errechnet. In *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz* können Sie wählen, ob der Frequenzumrichter eine Warnung oder einen Alarm ausgeben soll, wenn der Zähler 100 % erreicht. Der Fehler tritt auf, wenn der Motor zu lange durch über 100 % überlastet wird.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Motor auf Überhitzung.
- Prüfen Sie, ob der Motor mechanisch überlastet ist.
- Prüfen Sie die Einstellung des richtigen Motorstroms in *Parameter 1-24 Motornennstrom*.
- Überprüfen Sie, ob die Motordaten in den Parametern *1-20 bis 1-25* korrekt eingestellt sind.
- Wenn ein externer Lüfter verwendet wird, stellen Sie in *Parameter 1-91 Fremdbelüftung* sicher, dass er ausgewählt ist.
- Das Ausführen einer AMA in *Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung* stimmt den Frequenzumrichter genauer auf den Motor ab und reduziert die thermische Belastung.

WARNUNG/ALARM 11, Motor Thermistor Übertemp.

Der Thermistor bzw. die Verbindung zum Thermistor ist ggf. unterbrochen. Wählen Sie in *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz*, ob der Frequenzumrichter eine Warnung oder einen Alarm ausgeben soll.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Motor auf Überhitzung.
- Prüfen Sie, ob der Motor mechanisch überlastet ist.
- Überprüfen Sie, ob der Thermistor korrekt zwischen Klemme 53 oder 54 (Analogspannungseingang) und Klemme 50 (+10 Volt-Versorgung) angeschlossen ist und dass der Schalter für Klemme 53 oder 54 auf Spannung eingestellt ist. Prüfen Sie, ob *Parameter 1-93 Thermistoranschluss* Klemme 53 oder 54 wählt.
- Prüfen Sie bei Verwendung der Digitaleingänge 18 oder 19, ob der Thermistor korrekt zwischen Klemme 18 oder 19 (nur Digitaleingang PNP) und Klemme 50 angeschlossen ist.
- Wenn ein KTY-Sensor benutzt wird, prüfen Sie, ob der Anschluss zwischen Klemme 54 und 55 korrekt ist.
- Prüfen Sie bei Verwendung eines Thermoschalters oder Thermistors die Programmierung von *1-93 Thermistoranschluss* – sie muss der Sensorverkablung entsprechen.
- Prüfen Sie bei Verwendung eines KTY-Sensors die Programmierung von Parametern *1-95 KTY-*

Sensortyp, 1-96 KTY-Thermistoranschluss und *1-97 KTY-Schwellwert* – sie muss der Sensorverkablung entsprechen.

WARNUNG/ALARM 12, Drehmomentgrenze

Das Drehmoment ist höher als der Wert in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch* oder der Wert in *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch*. In *Parameter 14-25 Drehmom.grenze Verzögerungszeit* können Sie einstellen, ob der Frequenzumrichter bei dieser Bedingung nur eine Warnung ausgibt oder ob ihr ein Alarm folgt.

Fehlersuche und -behebung

- Wenn das System die motorische Drehmomentgrenze während Rampe-Auf überschreitet, verlängern Sie die Rampe-Auf Zeit.
- Wenn das System die generatorische Drehmomentgrenze während der Rampe Ab überschreitet, verlängern Sie die Rampe-Ab Zeit.
- Wenn die Drehmomentgrenze im Betrieb auftritt, erhöhen Sie ggf. die Drehmomentgrenze. Stellen Sie dabei sicher, dass das System mit höherem Drehmoment sicher arbeitet.
- Überprüfen Sie die Anwendung auf zu starke Stromaufnahme vom Motor.

WARNUNG/ALARM 13, Überstrom

Die Spitzenstromgrenze des Wechselrichters (ca. 200 % des Nennstroms) ist überschritten. Die Warnung dauert ca. 1,5 s. Danach schaltet der Frequenzumrichter ab und gibt einen Alarm aus. Dieser Fehler kann durch eine Stoßbelastung oder eine schnelle Beschleunigung mit hohen Trägheitsmomenten verursacht werden. Bei Auswahl der erweiterten mechanischen Bremssteuerung können Sie die Abschaltung extern quittieren.

Fehlersuche und -behebung

- Entfernen Sie die Netzversorgung und prüfen Sie, ob die Motorwelle gedreht werden kann.
- Kontrollieren Sie, ob die Motorgröße mit dem Frequenzumrichter übereinstimmt.
- Prüfen Sie die Parameter *1-20 bis 1-25* auf korrekte Motordaten.

ALARM 14, Erdschluss

Es wurde ein Erdschluss zwischen einer Ausgangsphase und Erde festgestellt, entweder zwischen Frequenzumrichter und Motor oder direkt im Motor.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und beheben Sie den Erdschluss.
- Prüfen Sie, ob Erdschlüsse im Motor vorliegen, indem Sie mit Hilfe eines Megaohmmeters den Widerstand der Motorkabel und des Motors zur Masse messen.
- Führen Sie einen Stromsensortest durch.

ALARM 15, Inkompatible Hardware

Ein eingebautes Optionsmodul ist mit der aktuellen Hardware oder Software der Steuerkarte nicht kompatibel.

Notieren Sie den Wert der folgenden Parameter und wenden Sie sich an Ihren örtlichen KSB-Lieferanten:

- *Parameter 15-40 FC-Typ.*
- *Parameter 15-41 Leistungsteil.*
- *Parameter 15-42 Nennspannung.*
- *Parameter 15-43 Softwareversion.*
- *Parameter 15-45 Typencode (aktuell).*
- *Parameter 15-49 Steuerkarte SW-Version.*
- *Parameter 15-50 Leistungsteil SW-Version.*
- *Parameter 15-60 Option installiert.*
- *Parameter 15-61 SW-Version Option (für alle Optionssteckplätze).*

ALARM 16, Kurzschluss

Es liegt ein Kurzschluss im Motor oder in den Motorkabeln vor.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter ab und beheben Sie den Kurzschluss.

WARNUNG/ALARM 17, Steuerwort-Timeout

Es besteht keine Kommunikation zum Frequenzumrichter. Die Warnung ist nur aktiv, wenn *Parameter 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion* NICHT auf [0] *Aus* programmiert ist. Wenn *Parameter 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion* auf [5] *Stopp und Abschaltung* eingestellt ist, wird zuerst eine Warnung angezeigt und dann fährt der Frequenzumrichter bis zur Abschaltung mit Ausgabe eines Alarms herunter.

Fehlersuche und -behebung

- Überprüfen Sie die Anschlüsse am Kabel der seriellen Schnittstelle.
- Erhöhen Sie *Parameter 8-03 Steuerwort Timeout-Zeit*.
- Überprüfen Sie die Funktion der Kommunikationsgeräte.
- Überprüfen Sie auf EMV-gerechte Installation.

WARNUNG/ALARM 22, Mech. Bremse

Wenn diese Warnung aktiv ist, zeigt das LCP den Problemtypen an.

0 = Drehmomentsollwert wurde nicht vor dem Timeout erreicht.

1 = Keine Rückmeldung der Bremse vor Timeout.

WARNUNG 23, Interne Lüfter

Die Lüfterwarnfunktion ist eine zusätzliche Schutzfunktion, die prüft, ob der Lüfter läuft bzw. installiert ist. Sie können die Lüfterwarnung in *Parameter 14-53 Lüfterüberwachung ([0] Deaktiviert)* deaktivieren.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Lüfterwiderstand.
- Prüfen Sie die Vorladesicherungen.

WARNUNG 24, Externe Lüfter

Die Lüfterwarnfunktion ist eine zusätzliche Schutzfunktion, die prüft, ob der Lüfter läuft bzw. installiert ist. Sie können die Lüfterwarnung in *Parameter 14-53 Lüfterüberwachung ([0] Deaktiviert)* deaktivieren.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Lüfterwiderstand.
- Prüfen Sie die Vorladesicherungen.

WARNUNG 25, Bremswiderstand Kurzschluss

Der Frequenzumrichter überwacht den Bremswiderstand während des Betriebs. Ein Kurzschluss bricht die Bremsfunktion abgebrochen und verursacht eine Warnung. Sie können den Frequenzumrichter weiterhin betreiben, allerdings ohne Bremsfunktion. Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und tauschen Sie den Bremswiderstand aus (siehe *Parameter 2-15 Bremswiderstand Test*).

WARNUNG/ALARM 26, Bremswiderstand Leistungsgrenze

Die auf den Bremswiderstand übertragene Leistung wird als Mittelwert für die letzten 120 s berechnet. Die Berechnung erfolgt anhand der Zwischenkreisspannung und des in *Parameter 2-16 AC-Bremse max. Strom* eingestellten Widerstandswerts. Die Warnung ist aktiv, wenn die übertragene Bremsleistung höher als 90 % ist. Ist [2] *Abschaltung* in *Parameter 2-13 Bremswiderst. Leistungsüberwachung* gewählt, schaltet der Frequenzumrichter mit einem Alarm ab, wenn die abgeführte Bremsleistung 100 % erreicht.

WARNUNG/ALARM 27, Bremschopperfehler

Der Frequenzumrichter überwacht den Bremstransistor während des Betriebs. Bei einem Kurzschluss bricht er die Bremsfunktion ab und gibt eine Warnung aus. Sie können den Frequenzumrichter weiterhin betreiben; aufgrund des Kurzschlusses des Bremstransistors überträgt der Frequenzumrichter jedoch eine hohe Leistung an den Bremswiderstand, auch wenn der Umrichter den Motor nicht bremst.

Schalten Sie den Frequenzumrichter aus, und entfernen Sie den Bremswiderstand.

Dieser Alarm bzw. diese Warnung könnte auch auftreten, wenn der Bremswiderstand überhitzt. Die Klemmen 104 und 106 sind als Klixon-Schaltereingänge für Bremswiderstände verfügbar. Siehe Abschnitt *Temperaturschalter Bremswiderstand* im Projektierungshandbuch.

WARNUNG/ALARM 28, Bremswiderstandstest fehlgeschlagen

Der Bremswiderstand ist nicht angeschlossen oder funktioniert nicht.

Prüfen Sie *Parameter 2-15 Bremswiderstand Test*.

ALARM 29, Kühlkörpertemp

Der Kühlkörper überschreitet seine maximal zulässige Temperatur. Sie können den Temperaturfehler erst dann quittieren, wenn die Temperatur eine definierte Kühlkörpertemperatur wieder unterschritten hat. Die Abschalt- und Quittiergrenzen basieren auf der Leistungsgröße des Frequenzumrichters.

Fehlersuche und -behebung

Mögliche Ursachen:

- Umgebungstemperatur zu hoch.
- Zu langes Motorkabel.
- Falsche Freiräume zur Luftzirkulation über und unter dem Frequenzumrichter.
- Blockierte Luftzirkulation des Frequenzumrichters.
- Beschädigter Kühlkörperlüfter.
- Schmutziger Kühlkörper.

Dieser Alarm beruht auf der vom in den IGBT-Modulen eingebauten Kühlkörpersensor gemessenen Temperatur.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Lüfterwiderstand.
- Prüfen Sie die Vorladesicherungen.
- Überprüfen Sie den IGBT-Thermosensor.

ALARM 30, Motorphase U fehlt

Motorphase U zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und prüfen Sie Motorphase U.

ALARM 31, Motorphase V fehlt

Motorphase V zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und prüfen Sie Motorphase V.

ALARM 32, Motorphase W fehlt

Motorphase W zwischen dem Frequenzumrichter und dem Motor fehlt.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und prüfen Sie Motorphase W.

ALARM 33, Einschaltstrom-Fehler

Zu viele Einschaltungen (Netz-Ein) haben innerhalb zu kurzer Zeit stattgefunden. Lassen Sie den Frequenzumrichter auf Betriebstemperatur abkühlen.

WARNUNG/ALARM 34, Feldbus-Fehler

Der Feldbus auf der Kommunikationsoptionskarte funktioniert nicht.

WARNUNG/ALARM 36, Netzausfall

Diese Warnung bzw. dieser Alarm ist nur aktiv, wenn die Versorgungsspannung zum Frequenzumrichter nicht vorhanden ist und *Parameter 14-10 Netzausfall* NICHT auf [0] *Ohne Funktion* programmiert ist.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie die Sicherungen zum Frequenzumrichter und die Netzversorgung zum Gerät.

ALARM 38, Interner Fehler

Wenn ein interner Fehler auftritt, wird eine in *Tabelle 7.4* definierte Codennummer angezeigt.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie die Stromversorgung aus und wieder ein.
- Stellen Sie sicher, dass die Optionen richtig montiert sind.
- Prüfen Sie, ob lose Anschlüsse vorliegen oder Anschlüsse fehlen.

Wenden Sie sich bei Bedarf an Ihren KSB-Lieferanten oder den KSB-Service. Notieren Sie zuvor die Nummer des Fehlercodes, um weitere Hinweise zur Fehlersuche und -behebung zu erhalten.

Nr.	Text
0	Sie können die serielle Schnittstelle nicht initialisieren. Wenden Sie sich an Ihren KSB-Lieferanten oder den KSB-Service.
256–258	EEPROM-Daten Leistungskarte defekt oder zu alt
512	EEPROM-Daten der Steuerkarte defekt oder zu alt.
513	Kommunikationstimeout beim Lesen von EEPROM-Daten.
514	Kommunikationstimeout beim Lesen von EEPROM-Daten.
515	Anwendungsorientierte Steuerung kann die EEPROM-Daten nicht erkennen.
516	Schreiben zum EEPROM nicht möglich, da ein Schreibbefehl ausgeführt wird.
517	Schreibbefehl ist unter Timeout.
518	Fehler im EEPROM.
519	Fehlende oder ungültige Barcodedaten in EEPROM.
783	Parameterwert außerhalb min./max. Grenzen.
1024–1279	Senden eines CAN-Telegramms fehlgeschlagen.
1281	Flash-Timeout des digitalen Signalprozessors.
1282	Leistungs-Mikro-Software-Version inkompatibel.
1283	Leistungs-EEPROM-Datenversion inkompatibel.
1284	Software-Version des digitalen Signalprozessors kann nicht gelesen werden.
1299	SW der Option in Steckplatz A ist zu alt.
1300	SW der Option in Steckplatz B ist zu alt.
1301	Option SW in Steckplatz C0 ist zu alt.
1302	SW der Option in Steckplatz C1 ist zu alt.
1315	SW der Option in Steckplatz A wird nicht unterstützt (nicht zulässig).

Nr.	Text
1316	SW der Option in Steckplatz B wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1317	Option SW in Steckplatz C0 wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1318	SW der Option in Steckplatz C1 wird nicht unterstützt (nicht zulässig).
1379	Option A hat bei Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1380	Option B hat bei Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1381	Option C0 hat bei der Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1382	Option C1 hat bei der Berechnung der Plattformversion nicht geantwortet.
1536	Es wurde eine Ausnahme in der anwendungsorientierten Steuerung erfasst. Debug-Informationen in LCP geschrieben.
1792	DSP-Watchdog ist aktiv. Debugging der Leistungsdaten, Daten der motororientierten Steuerung nicht korrekt übertragen.
2049	Leistungsdaten neu gestartet.
2064–2072	H081x: Option in Steckplatz x neu gestartet.
2080–2088	H082x: Option in Steckplatz x hat eine Netz-Ein-Wartemeldung ausgegeben.
2096–2104	H983x: Option in Steckplatz x hat eine zulässige Netz-Ein-Wartemeldung ausgegeben.
2304	Daten von Leistungs-EEPROM konnten nicht gelesen werden.
2305	Fehlende SW-Version von Leistungseinheit.
2314	Fehlende Leistungseinheitsdaten von Leistungseinheit.
2315	Fehlende SW-Version von Leistungseinheit.
2316	Fehlende io_statepage von Leistungseinheit.
2324	Leistungskartenkonfiguration wurde bei Netz-Ein als inkorrekt ermittelt.
2325	Eine Leistungskarte hat bei aktiver Netzversorgung die Kommunikation eingestellt.
2326	Fehlerhafte Konfiguration der Leistungskarte nach verzögerter Registrierung der Leistungskarten ermittelt.
2327	Zu viele Leistungskartenorte wurden als anwesend registriert.
2330	Leistungsgrößeninformationen zwischen den Leistungskarten stimmen nicht überein.
2561	Keine Kommunikation von DSP zu ATACD.
2562	Keine Kommunikation von ATACD zu DSP (Zustand „In Betrieb“).
2816	Stapelüberlauf Steuerkartenmodul.
2817	Scheduler, langsame Aufgaben.
2818	Schnelle Aufgaben.
2819	Parameterthread.
2820	LCP/Stapelüberlauf.
2821	Überlauf serielle Schnittstelle.
2822	Überlauf USB-Anschluss.

Nr.	Text
2836	cflistMempool zu klein.
3072–5122	Parameterwert außerhalb seiner Grenzen.
5123	Option in Steckplatz A: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5124	Option in Steckplatz B: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5125	Option in Steckplatz C0: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5126	Option in Steckplatz C1: Hardware mit Steuerkartenhardware nicht kompatibel.
5376–6231	Nicht genug Speicher.

Tabelle 7.4 Codenummern für interne Fehler
ALARM 39, Kühlkörpersensor

Kein Istwert vom Kühlkörpertemperatursensor.

Das Signal vom thermischen IGBT-Sensor steht an der Leistungskarte nicht zur Verfügung. Es könnte ein Problem mit der Leistungskarte, der IGBT-Ansteuerkarte oder der Flachbandleitung zwischen der Leistungskarte und der Gate-Ansteuerkarte vorliegen.

WARNUNG 40, Digitalausgang 27 ist überlastet

Prüfen Sie die Last an Klemme 27 oder beseitigen Sie den Kurzschluss. Prüfen Sie *Parameter 5-00 Schaltlogik* und *Parameter 5-01 Klemme 27 Funktion*.

WARNUNG 41, Digitalausgang 29 ist überlastet

Prüfen Sie die Last an Klemme 29 oder beseitigen Sie den Kurzschluss. Prüfen Sie *Parameter 5-00 Schaltlogik* und *Parameter 5-02 Klemme 29 Funktion*.

WARNUNG 42, Digitalausgang X30/6 oder X30/7 ist überlastet

Prüfen Sie für X30/6 die Last, die an X30/6 angeschlossen ist, oder entfernen Sie die Kurzschlussverbindung. Prüfen Sie *Parameter 5-32 Klemme X30/6 Digitalausgang*.

Prüfen Sie für X30/7 die Last, die an X30/7 angeschlossen ist, oder entfernen Sie die Kurzschlussverbindung. Prüfen Sie *Parameter 5-33 Klemme X30/7 Digitalausgang*.

ALARM 46, Stromversorgung Leistungskarte

Die Stromversorgung der Leistungskarte liegt außerhalb des Bereichs.

Das Schaltnetzteil SMPS auf der Leistungskarte erzeugt drei Spannungsversorgungen: 24 V, 5 V, ± 18 V. Bei einer Versorgungsspannung von 24 V DC bei der Option MCB 107 werden nur die Spannungen 24 V und 5 V überwacht. Bei Versorgung mit dreiphasiger Netzspannung überwacht er alle drei Versorgungsspannungen.

WARNUNG 47, 24-V-Versorgung niedrig

Die 24-V-DC-Versorgung wird an der Steuerkarte gemessen. Die externe 24 V DC-Versorgung ist möglicherweise überlastet. Andernfalls wenden Sie sich an Ihren KSB-Händler.

WARNUNG 48, 1,8V Versorgung Fehler

Die 1,8-Volt-DC-Versorgung der Steuerkarte liegt außerhalb des Toleranzbereichs. Die Spannungsversorgung wird an der Steuerkarte gemessen. Überprüfen Sie, ob die Steuerkarte defekt ist. Wenn eine Optionskarte eingebaut ist, prüfen Sie, ob eine Überspannungsbedingung vorliegt.

WARNUNG 49, Drehzahlgrenze

Wenn die Drehzahl nicht mit dem Bereich in *Parameter 4-11 Min. Drehzahl [UPM]* und *Parameter 4-13 Max. Drehzahl [UPM]* übereinstimmt, zeigt der Frequenzumrichter eine Warnung an. Wenn die Drehzahl unter der Grenze in *Parameter 1-86 Min. Abschalt Drehzahl [UPM]* liegt (außer beim Starten oder Stoppen), schaltet der Frequenzumrichter ab.

ALARM 50, AMA-Kalibrierungsfehler

Wenden Sie sich an Ihren KSB-Lieferanten oder den KSB-Service.

ALARM 51, AMA-Motordaten überprüfen

Die Einstellung von Motorspannung, Motorstrom und/oder Motorleistung ist vermutlich falsch. Überprüfen Sie die Einstellungen in den Parametern *1-20* bis *1-25*.

ALARM 52, AMA Motornennstrom überprüfen

Der Motorstrom ist zu niedrig. Überprüfen Sie die Einstellungen.

ALARM 53, AMA Motor zu groß

Der Motor ist für die Durchführung der AMA zu groß.

ALARM 54, AMA Motor zu klein

Der Motor ist für die Durchführung der AMA zu klein.

ALARM 55, AMA-Daten außerhalb des Bereichs

Die Parameterwerte des Motors liegen außerhalb des zulässigen Bereichs. Die AMA lässt sich nicht ausführen.

ALARM 56, AMA Abbruch

Der Benutzer hat die AMA abgebrochen.

ALARM 57, AMA Interner Fehler

Versuchen Sie einen Neustart der AMA, bis die AMA durchgeführt wird. Beachten Sie, dass wiederholter Betrieb den Motor so weit erwärmen kann, dass dies zu einer Erhöhung der Widerstände R_s und R_r führt. Im Regelfall ist dies jedoch nicht kritisch.

ALARM 58, AMA-Interner Fehler

Setzen Sie sich mit dem KSB -Lieferanten in Verbindung.

WARNUNG 59, Stromgrenze

Der Strom ist höher als der Wert in *Parameter 4-18 Stromgrenze*. Vergewissern Sie sich, dass die Motordaten in den Parametern *1-20* bis *1-25* korrekt eingestellt sind. Erhöhen Sie ggf. die Stromgrenze. Achten Sie darauf, dass das System sicher mit einer höheren Grenze arbeiten kann.

WARNUNG 60, Ext. Verriegelung

Die externe Verriegelung wurde aktiviert. Zur Fortsetzung des Normalbetriebs:

1. Legen Sie eine Spannung von 24 V DC an die Klemme an, die für externe Verriegelung programmiert ist.
2. Quittieren Sie den Frequenzumrichter über
 - 2a Serielle Kommunikation.
 - 2b Digitale Ein-/Ausgabe.
 - 2c durch Drücken von [Reset].

WARNUNG 62, Ausgangsfrequenz Grenze

Die Ausgangsfrequenz überschreitet den in *Parameter 4-19 Max. Ausgangsfrequenz* eingestellten Wert.

WARNUNG 64, Motorspannung Grenze

Die Last- und Drehzahlverhältnisse erfordern eine höhere Motorspannung als die aktuelle Zwischenkreisspannung zur Verfügung stellen kann.

WARNUNG/ALARM 65, Steuerkarte Übertemperatur

Die Steuerkarte hat ihre Abschalttemperatur von 75 °C erreicht.

WARNUNG 66, Kühlkörpertemperatur zu niedrig

Die Temperatur des Frequenzumrichters ist zu kalt für den Betrieb. Diese Warnung basiert auf den Messwerten des Temperaturfühlers im IGBT-Modul.

Erhöhen Sie die Umgebungstemperatur der Einheit. Sie können den Frequenzumrichter zudem durch Einstellung von *Parameter 2-00 DC-Halte-/Vorwärmstrom* auf 5 % und *Parameter 1-80 Funktion bei Stopp* mit einem Erhaltungsladestrom versorgen lassen, wenn der Motor gestoppt ist.

Fehlersuche und -behebung

- Überprüfen Sie den Temperaturfühler.
- Überprüfen Sie das Sensorkabel zwischen dem IGBT und der Gate-Ansteuerkarte.

ALARM 67, Optionsmodulkonfiguration hat sich geändert

Sie haben seit dem letzten Netz-Ein eine oder mehrere Optionen hinzugefügt oder entfernt. Überprüfen Sie, ob die Konfigurationsänderung absichtlich erfolgt ist, und quittieren Sie das Gerät.

ALARM 68, Sicherer Stopp aktiviert

STO wurde aktiviert.

Fehlersuche und -behebung

- Legen Sie zum Fortsetzen des Normalbetriebs 24 V DC an Klemme 37 an, und senden Sie dann ein Quittiersignal (über Bus, Klemme oder durch Drücken der Taste [Reset]).

ALARM 69, Leistungskartentemperatur

Der Temperaturfühler der Leistungskarte erfasst entweder eine zu hohe oder eine zu niedrige Temperatur.

Fehlersuche und -behebung

- Prüfen Sie den Betrieb der Türlüfter.
- Prüfen Sie, ob die Filter der Türlüfter nicht verstopft sind.
- Prüfen Sie, ob das Bodenblech bei IP21/IP54-Frequenzumrichtern richtig montiert ist.

ALARM 70, Ungültige FC-Konfiguration

Die aktuelle Kombination aus Steuerkarte und Leistungskarte ist ungültig.

Fehlersuche und -behebung

- Wenden Sie sich mit dem Typencode des Geräts vom Typenschild und den Teilenummern der Karten an den Lieferanten, um die Kompatibilität zu überprüfen.

ALARM 71, PTC 1 Sicherer Stopp

Der sichere Stopp wurde von der VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112 aktiviert (Motor zu warm). Sie können den Normalbetrieb wieder aufnehmen, wenn die MCB 112 wieder 24 V DC an Klemme 37 anlegt (wenn die Motortemperatur einen akzeptablen Wert erreicht) und wenn der Digitaleingang von der MCB 112 deaktiviert wird. Wenn dies geschieht, müssen Sie ein Reset-Signal (über Bus, Digitalein-/ausgang oder durch Drücken der Reset-Taste) senden.

HINWEIS

Wenn automatischer Wiederanlauf aktiviert ist, kann der Motor nach Behebung des Fehlers starten.

ALARM 72, Gefährl. Fehler

Safe Torque Off (STO) mit Abschaltblockierung. Unerwartete Signalniveaus am Eingang für Safe Torque Off (STO) und Digitaleingang von der VLT® PTC-Thermistorkarte MCB 112.

WARNUNG 73, Sicherer Stopp, automatischer Wiederanlauf

Safe Torque Off (STO). Wenn automatischer Wiederanlauf aktiviert ist, kann der Motor nach Behebung des Fehlers starten.

WARNUNG 76, Konfiguration Leistungseinheit

Die benötigte Zahl von Leistungsteilen stimmt nicht mit der erfassten Anzahl aktiver Leistungsteile überein. Beim Austausch eines Moduls in Baugröße F tritt diese Warnung auf, wenn leistungsspezifische Daten in der Leistungskarte des Moduls nicht mit dem Rest des Frequenzumrichters übereinstimmen. Diese Warnung wird auch bei Verlust der Leistungskartenverbindung ausgelöst.

Fehlersuche und -behebung

- Bestätigen Sie, dass die Bestellnummer des Ersatzteils und seiner Leistungskarte übereinstimmen.
- Stellen Sie sicher, dass die 44-Pol-Kabel zwischen der MDCIC-Platine und der Leistungskarte korrekt angebracht sind.

WARNUNG 77, Reduzierter Leistungsmodus

Die Warnung zeigt an, dass der Frequenzumrichter im reduzierten Leistungsmodus arbeitet (d. h. mit weniger als der erlaubten Anzahl von Wechselrichterabschnitten). Diese Warnung wird bei einem Aus- und Einschaltzyklus erzeugt, wenn der Frequenzumrichter auf den Betrieb mit weniger Wechselrichtern eingestellt wird und eingeschaltet bleibt.

ALARM 79, Ung. LT-Konfig.

Die Bestellnummer der Skalierungskarte ist falsch oder sie ist nicht installiert. Außerdem ist der Anschluss MK102 auf der Leistungskarte ggf. nicht installiert.

ALARM 80, Initialisiert

Ein manueller Reset hat den Frequenzumrichter mit Werkseinstellungen initialisiert.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie einen Reset des Frequenzumrichters durch, um den Alarm zu beheben.

ALARM 81, CSIV beschädigt

Die Syntax der CSIV-Datei (Customer Specific Initialisation Values) ist fehlerhaft.

ALARM 82, CSIV-Par.-Fehler

CSIV-Fehler (Customer Specific Initialisation Values) bei Parameterinitialisierung.

ALARM 85, Gefährl. F. PB

PROFIBUS/PROFIsafe-Fehler.

ALARM 92, Kein Durchfluss

Der Frequenzumrichter hat einen fehlenden Durchfluss im System erfasst. *Parameter 22-23 No-Flow Funktion* ist auf Alarm programmiert.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie eine Fehlersuche und -behebung im System durch, und quittieren Sie nach Behebung des Fehlers am Frequenzumrichter.

ALARM 93, Trockenlauf

Wenn eine Bedingung ohne Durchfluss im System vorliegt und der Frequenzumrichter mit hoher Drehzahl arbeitet, kann dies einen Trockenlauf der Pumpe anzeigen. *Parameter 22-26 Trockenlauffunktion* ist auf Alarm programmiert.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie eine Fehlersuche und -behebung im System durch, und quittieren Sie nach Behebung des Fehlers am Frequenzumrichter.

ALARM 94, Kennlinienende

Der Istwert liegt unter dem Sollwert. Dies könnte Leckage in der Anlage anzeigen. *Parameter 22-50 Kennlinienendefunktion* ist auf Alarm eingestellt.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie eine Fehlersuche und -behebung im System durch, und quittieren Sie nach Behebung des Fehlers am Frequenzumrichter.

ALARM 95, Riemenbruch

Das Drehmoment liegt unter dem Drehmomentwert für Leerlauf. Dies deutet auf einen defekten Riemen hin. *Parameter 22-60 Riemenbruchfunktion* ist auf Alarm eingestellt.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie eine Fehlersuche und -behebung im System durch, und quittieren Sie nach Behebung des Fehlers am Frequenzumrichter.

ALARM 100, Derag-Beschränkungsfehler

Die *Rückspulfunktion* ist während der Ausführung fehlgeschlagen. Überprüfen Sie das Pumpenlaufrad auf Blockierung.

WARNUNG/ALARM 104, Fehler Zirkulationslüfter

Die Lüfterüberwachung überprüft, ob der Lüfter beim Einschalten des Frequenzumrichters oder bei Einschalten des Mischlüfters läuft. Läuft der Lüfter nicht, zeigt der Frequenzumrichter einen Fehler an. Sie können den Fehler des Zirkulationslüfters in *Parameter 14-53 Lüfterüberwachung* als Warnung oder eine Abschaltung bei Alarm konfigurieren.

Fehlersuche und -behebung

- Schalten Sie den Frequenzumrichter aus und wieder ein, um zu sehen, ob die Warnung bzw. der Alarm zurückkehrt.

WARNUNG 250, Neues Ersatzteil

Ein Bauteil im Frequenzumrichter wurde ersetzt. Führen Sie zur Fortsetzung des Normalbetriebs ein Reset des Frequenzumrichters durch.

WARNUNG 251, Typencode neu

Die Leistungskarte oder andere Bauteile wurden ausgetauscht und der Typencode geändert.

Fehlersuche und -behebung

- Führen Sie ein Reset durch, um die Warnung zu entfernen und Normalbetrieb fortzusetzen.

7.5 Fehlersuche und -behebung

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Display dunkel/Ohne Funktion	Fehlende Eingangsleistung	Siehe <i>Tabelle 4.3</i> .	Prüfen Sie die Netzeingangsquelle.
	Fehlende oder offene Sicherungen oder Trennschalter ausgelöst	Mögliche Ursachen finden Sie in dieser Tabelle unter offene Sicherungen und ausgelöster Trennschalter.	Befolgen Sie die gegebenen Empfehlungen.
	Keine Stromversorgung zum LCP	Prüfen Sie, ob das LCP-Kabel richtig angeschlossen oder möglicherweise beschädigt ist.	Ersetzen Sie das defekte LCP oder Anschlusskabel.
	Kurzschluss an der Steuer- spannung (Klemme 12 oder 50) oder an den Steuerklemmen	Überprüfen Sie die 24-V-Steuerspannungs- versorgung für Klemmen 12/13 bis 20-39 oder die 10-V-Stromversorgung für Klemme 50 bis 55.	Verdrahten Sie die Klemmen richtig.
	LCP nicht kompatibel		Verwenden Sie nur LCP 101 (Best.-Nr. 130B1124) oder LCP 102 (Best.-Nr. 130B1107).
	Falsche Kontrasteinstellung		Drücken Sie auf [Status] + [▲]/[▼], um den Kontrast anzupassen.
	Display (LCP) ist defekt	Führen Sie einen Test mit einem anderen LCP durch.	Ersetzen Sie das defekte LCP oder Anschlusskabel.
	Fehler der internen Spannungs- versorgung oder defektes Schaltnetzteil (SMPS)		Wenden Sie sich an den Händler.
Displayaus- setzer	Überlastetes Schaltnetzteil (SMPS) durch falsche Steuer- verdrahtung oder Störung im Frequenzumrichter	Um sicherzustellen, dass kein Problem in den Steuerkabeln vorliegt, trennen Sie alle Steuerkabel durch Entfernen der Klemmenblöcke.	Leuchtet das Display weiter, liegt ein Problem in den Steuerkabeln vor. Überprüfen Sie die Kabel auf Kurzschlüsse oder falsche Anschlüsse. Wenn das Display weiterhin aussetzt, führen Sie das Verfahren unter „Display dunkel“ durch.

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Motor läuft nicht	Serviceschalter offen oder fehlender Motoranschluss	Prüfen Sie, ob der Motor angeschlossen und dieser Anschluss nicht unterbrochen ist (durch einen Serviceschalter oder ein anderes Gerät).	Schließen Sie den Motor an und prüfen Sie den Serviceschalter.
	Keine Netzversorgung bei 24 V DC-Optionskarte	Wenn das Display funktioniert, jedoch keine Ausgangsleistung verfügbar ist, prüfen Sie, dass Netzspannung am Frequenzumrichter anliegt.	Legen Sie Netzspannung an, um den Frequenzumrichter zu betreiben.
	LCP-Stopp	Überprüfen Sie, ob die [Off]-Taste betätigt wurde.	Drücken Sie auf [Auto on] oder [Hand on] (je nach Betriebsart), um den Motor in Betrieb zu nehmen.
	Fehlendes Startsignal (Standby)	Stellen Sie sicher, dass <i>Parameter 5-10 Klemme 18 Digitaleingang</i> die richtige Einstellung für Klemme 18 besitzt (verwenden Sie die Werkseinstellung).	Legen Sie ein gültiges Startsignal an, um den Motor zu starten.
	Motorfreilaufsignal aktiv (Freilauf)	Stellen Sie sicher, dass <i>5-12 Motorfreilauf (inv.)</i> die richtige Einstellung für Klemme 27 hat (verwenden Sie die Werkseinstellung).	Legen Sie 24 V an Klemme 27 an oder programmieren Sie diese Klemme auf <i>Ohne Funktion</i> .
	Falsche Sollwertsignalquelle	Überprüfen Sie das Sollwertsignal: Ist es ein Ort-, Fern- oder Bus-Sollwert? Ist der Festsollwert aktiv? Ist der Anschluss der Klemmen korrekt? Ist die Skalierung der Klemmen korrekt? Ist das Sollwertsignal verfügbar?	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen. Prüfen Sie <i>Parameter 3-13 Sollwertvorgabe</i> . Setzen Sie den Festsollwert in Parametergruppe 3-1* <i>Sollwerteinstellung</i> auf aktiv. Prüfen Sie, ob Frequenzumrichter und Motor richtig verkabelt sind. Überprüfen Sie die Skalierung der Klemmen. Überprüfen Sie das Sollwertsignal:
Die Motordrehrichtung ist falsch	Motordrehgrenze	Überprüfen Sie, ob <i>Parameter 4-10 Motor Drehrichtung</i> korrekt programmiert ist.	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen.
	Aktives Reversierungssignal	Überprüfen Sie, ob ein Reservierungsbefehl für die Klemme in Parametergruppe 5-1* <i>Digitaleingänge</i> programmiert ist.	Deaktivieren Sie das Reversierungssignal.
	Falscher Motorphasenanschluss		Siehe <i>Kapitel 5.5 Überprüfung der Motordrehrichtung</i> .
Motor erreicht maximale Drehzahl nicht	Frequenzgrenzen falsch eingestellt	Prüfen Sie die Ausgangsgrenzen in <i>Parameter 4-13 Max. Drehzahl [UPM]</i> , <i>Parameter 4-14 Max Frequenz [Hz]</i> und <i>Parameter 4-19 Max. Ausgangsfrequenz</i> .	Programmieren Sie die richtigen Grenzen.
	Sollwerteingangssignal nicht richtig skaliert	Überprüfen Sie die Skalierung des Sollwerteingangssignals in <i>6-0* Grundeinstellungen</i> und in Parametergruppe 3-1* <i>Sollwerteinstellung</i> . Sollwertgrenzen in Parametergruppe 3-0* <i>Sollwertgrenze</i> .	Programmieren Sie die richtigen Einstellungen.
Motordrehzahl instabil	Möglicherweise falsche Parametereinstellungen	Überprüfen Sie die Einstellungen aller Motorparameter, darunter auch alle Schlupfgleichseinstellungen. Prüfen Sie bei Regelung mit Rückführung die PID-Einstellungen.	Überprüfen Sie die Einstellungen in Parametergruppe 1-6* <i>Lastabh. Einstellung</i> . Beim Betrieb mit Istwertrückführung prüfen Sie die Einstellungen in Parametergruppe 20-0* <i>Istwert</i> .
Motor läuft unruhig	Möglicherweise liegt eine Übermagnetisierung vor	Prüfen Sie alle Motorparameter auf falsche Motoreinstellungen.	Überprüfen Sie die Motoreinstellungen in den Parametergruppen 1-2* <i>Motordaten</i> , 1-3* <i>Erw. Motordaten</i> und 1-5* <i>Lastunabh. Einstellung</i> .

Symptom	Mögliche Ursache	Test	Lösung
Motor bremsst nicht	Möglicherweise falsche Einstellungen in den Bremsparametern. Möglicherweise sind die Rampe-ab-Zeiten zu kurz	Prüfen Sie die Bremsparameter. Prüfen Sie die Einstellungen für die Rampenzeiten.	Überprüfen Sie Parametergruppe 2-0* DC-Bremse und 3-0* Sollwertgrenzen.
Offene Netzsicherungen oder Trennschalter ausgelöst	Kurzschluss zwischen Phasen	Kurzschluss zwischen Phasen an Motor oder Bedienteil. Prüfen Sie die Motor- und Bedienteilphasen auf Kurzschlüsse.	Beseitigen Sie erkannte Kurzschlüsse.
	Motorüberlastung	Die Anwendung überlastet den Motor.	Führen Sie die Inbetriebnahmeprüfung durch und stellen Sie sicher, dass der Motorstrom im Rahmen der technischen Daten liegt. Wenn der Motorstrom den Nennstrom auf dem Typenschild überschreitet, läuft der Motor ggf. nur mit reduzierter Last. Überprüfen Sie die technischen Daten der Anwendung.
	Lose Anschlüsse	Führen Sie die Inbetriebnahmeprüfung nach losen Anschlüssen und Kontakten durch.	Ziehen Sie lose Anschlüsse und Kontakte fest.
Abweichung der Netzstromunsymmetrie ist größer als 3 %	Problem mit der Netzversorgung (siehe Beschreibung unter <i>Alarm 4 Netzunsymmetrie</i>)	Wechseln Sie die Netzeingangskabel am Frequenzumrichter um eine Position: A zu B, B zu C, C zu A.	Wenn die Unsymmetrie dem Kabel folgt, liegt ein Netzstromproblem vor. Prüfen Sie die Netzversorgung.
	Problem mit dem Frequenzumrichter	Wechseln Sie die Netzeingangskabel am Frequenzumrichter um eine Position: A zu B, B zu C, C zu A.	Wenn der unsymmetrische Leitungszweig in der gleichen Eingangsklemme bleibt, liegt ein Problem mit dem Gerät vor. Wenden Sie sich an Ihren Händler.
Motorstromunsymmetrie größer 3 %	Problem mit Motor oder Motorverdrahtung	Wechseln Sie die Kabel zum Motor um eine Position: U zu V, V zu W, W zu U.	Wenn die Unsymmetrie dem Kabel folgt, liegt das Problem beim Motor oder in den Motorkabeln. Überprüfen Sie den Motor und die Motorkabel.
	Problem mit dem Frequenzumrichter	Wechseln Sie die Kabel zum Motor um eine Position: U zu V, V zu W, W zu U.	Wenn die Unsymmetrie an der gleichen Ausgangsklemme bestehen bleibt, liegt ein Problem mit dem Frequenzumrichter vor. Wenden Sie sich an Ihren Händler.
Beschleunigungsprobleme des Frequenzumrichters	Die Motordaten wurden nicht korrekt eingegeben	Bei Warn- und Alarmmeldungen siehe <i>Kapitel 7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen</i> . Stellen Sie sicher, dass Sie die Motordaten korrekt eingegeben haben.	Erhöhen Sie die Rampe-auf-Zeit unter <i>Parameter 3-41 Rampenzeit Auf 1</i> . Erhöhen Sie die Stromgrenze unter <i>Parameter 4-18 Stromgrenze</i> . Erhöhen Sie die Drehmomentgrenze unter <i>Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch</i> .
Verzögerungsprobleme des Frequenzumrichters	Die Motordaten wurden nicht korrekt eingegeben	Bei Warn- und Alarmmeldungen siehe <i>Kapitel 7.4 Liste der Warnungen und Alarmmeldungen</i> . Stellen Sie sicher, dass Sie die Motordaten korrekt eingegeben haben.	Erhöhen Sie die Rampenzeit Ab in <i>Parameter 3-42 Rampenzeit Ab 1</i> . Aktivieren Sie die Überspannungssteuerung in <i>Parameter 2-17 Überspannungssteuerung</i> .
Störgeräusche oder Vibrationen	Resonanzen	Ausblendung kritischer Frequenzen durch Verwendung der Parameter in Parametergruppe 4-6* <i>Drehz.ausblendung</i> .	Überprüfen Sie, ob die Störgeräusche und/oder Vibrationen ausreichend reduziert worden sind.
		Übersteuerung unter <i>Parameter 14-03 Übermodulation</i> abschalten.	
		Ändern Sie Schaltmodus und Frequenz in Parametergruppe 14-0* <i>IGBT-Ansteuerung</i> .	
		Erhöhen Sie die Resonanzdämpfung unter <i>Parameter 1-64 Resonanzdämpfung</i> .	

7

Tabelle 7.5 Fehlersuche und -behebung

8 Technische Daten

8.1 Elektrische Daten

8.1.1 Netzversorgung 1x200-240 V AC

Typenbezeichnung	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7	P5K5	P7K5	P15K	P22K
Typische Wellenleistung [kW]	1,1	1,5	2,2	3,0	3,7	5,5	7,5	15	22
Typische Wellenleistung bei 240 V [HP] (nur Nordamerika)	1,5	2,0	2,9	4,0	4,9	7,5	10	20	30
Schutzart IP20	A3	-	-	-	-	-	-	-	-
Schutzart IP21/Typ 1	-	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Schutzart IP55/Typ 12	A5	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Schutzart IP66/NEMA 4X	A5	B1	B1	B1	B1	B1	B2	C1	C2
Ausgangsstrom									
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	6,6	7,5	10,6	12,5	16,7	24,2	30,8	59,4	88
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	7,3	8,3	11,7	13,8	18,4	26,6	33,4	65,3	96,8
Dauerbetrieb kVA bei 208 V [kVA]	2,4	2,7	3,8	4,5	6,0	8,7	11,1	21,4	31,7
Max. Eingangsstrom									
Dauerbetrieb (1 x 200-240 V) [A]	12,5	15	20,5	24	32	46	59	111	172
Überlast (1 x 200-240 V) [A]	13,8	16,5	22,6	26,4	35,2	50,6	64,9	122,1	189,2
Maximale Vorsicherungen [A]	20	30	40	40	60	80	100	150	200
Zusätzliche technische Daten									
Maximaler Kabelquerschnitt (Netz, Motor, Bremse) [mm ²] (AWG)	0,2-4 (4-10)					10 (7)	35 (2)	50 (1/0)	95 (4/0)
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] (AWG)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	25 (3)	50 (1/0)	2 x 50 (2 x 1/0) ⁹⁾ 10)
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] (AWG)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	16 (6)	25 (3)	50 (1/0)	95 (4/0)
Temperaturbelastbarkeiten der Kabelisierungen [°C]	75	75	75	75	75	75	75	75	75
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	44	30	44	60	74	110	150	300	440
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

Tabelle 8.1 Netzversorgung 1 x 200-240 V AC – Normale Überlast 110 %/60 s, P1K1-P22K

8.1.2 Netzversorgung 3 x 200-240 V AC

Typenbezeichnung	PK25		PK37		PK55		PK75	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾								
Typische Wellenleistung [kW]	0,25		0,37		0,55		0,75	
Typische Wellenleistung bei 208 V [HP] (nur Nordamerika)	0,34		0,5		0,75		1	
Schutzart IP20/ Gehäuse ⁶⁾	A2		A2		A2		A2	
Schutzart IP21/Typ 1	A2		A2		A2		A2	
Schutzart IP55/Typ 12	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Schutzart IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Ausgangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	1,8		2,4		3,5		4,6	
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	2,7	2,0	3,6	2,6	5,3	3,9	6,9	5,1
Dauerbetrieb kVA bei 208 V [kVA]	0,65		0,86		1,26		1,66	
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	1,6		2,2		3,2		4,1	
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	2,4	1,8	3,3	2,4	4,8	3,5	6,2	4,5
Maximale Vorsicherungen [A]	10		10		10		10	
Zusätzliche technische Daten								
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mindestens 0,2 (24))							
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)							
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	21		29		42		54	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,94		0,94		0,95		0,95	

Tabelle 8.2 Netzversorgung 3 x 200–240 V AC, PK25–PK75

Technische Daten

Typenbezeichnung	P1K1		P1K5		P2K2		P3K0		P3K7	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾										
Typische Wellenleistung [kW]	1,1		1,5		2,2		3,0		3,7	
Typische Wellenleistung bei 208 V [HP] (nur Nordamerika)	1,5		2		3		4		5	
Schutzart IP20/ Gehäuse ⁶⁾ Schutzart IP21/Typ 1	A2		A2		A2		A3		A3	
Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A5		A5	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	6,6		7,5		10,6		12,5		16,7	
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	9,9	7,3	11,3	8,3	15,9	11,7	18,8	13,8	25	18,4
Dauerbetrieb kVA bei 208 V [kVA]	2,38		2,70		3,82		4,50		6,00	
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	5,9		6,8		9,5		11,3		15,0	
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	8,9	6,5	10,2	7,5	14,3	10,5	17,0	12,4	22,5	16,5
Maximale Vorsicherungen [A]	20		20		20		32		32	
Zusätzliche technische Daten										
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mindestens 0,2 (24))									
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	63		82		116		155		185	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,96		0,96		0,96		0,96		0,96	

Tabelle 8.3 Netzversorgung 3 x 200–240 V AC, P1K1–P3K7

Technische Daten

Typenbezeichnung	P5K5		P7K5		P11K		P15K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung [kW]	3,7	5,5	5,5	7,5	7,5	11	11	15
Typische Wellenleistung bei 208 V [HP] (nur Nordamerika)	5,0	7,5	7,5	10	10	15	15	20
IP20 Gehäuse ²⁾	B3		B3		B3		B4	
Schutzart IP21/Typ 1 Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	B1		B1		B1		B2	
Ausgangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	16,7	24,2	24,2	30,8	30,8	46,2	46,2	59,4
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	26,7	26,6	38,7	33,9	49,3	50,8	73,9	65,3
Dauerbetrieb kVA bei 208 V [kVA]	6,0	8,7	8,7	11,1	11,1	16,6	16,6	21,4
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	15,0	22,0	22,0	28,0	28,0	42,0	42,0	54,0
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	24,0	24,2	35,2	30,8	44,8	46,2	67,2	59,4
Maximale Vorsicherungen [A]	63		63		63		80	
Zusätzliche technische Daten								
IP20 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ (Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung) [mm ²] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)	
Schutzart IP21 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ (Netz, Bremse und Zwischenkreiskopplung) [mm ²] ([AWG])	16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		35, -, - (2, -, -)	
Schutzart IP21 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Motor [mm ²] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, 25, 25 (2, 4, 4)	
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)						35 (2)	
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	239	310	239	310	371	514	463	602
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,96		0,96		0,96		0,96	

Tabelle 8.4 Netzversorgung 3 x 200–240 V AC, P5K5–P15K

Technische Daten

Typenbezeichnung	P18K		P22K		P30K		P37K		P45K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung [kW]	15	18,5	18,5	22	22	30	30	37	37	45
Typische Wellenleistung bei 208 V [HP] (nur Nordamerika)	20	25	25	30	30	40	40	50	50	60
Schutzart IP20 Gehäuse ⁷⁾	B4		C3		C3		C4		C4	
Schutzart IP21/Typ 1 Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	C1		C1		C1		C2		C2	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	59,4	74,8	74,8	88,0	88,0	115	115	143	143	170
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	89,1	82,3	112	96,8	132	127	173	157	215	187
Dauerbetrieb kVA bei 208 V [kVA]	21,4	26,9	26,9	31,7	31,7	41,4	41,4	51,5	51,5	61,2
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 200-240 V) [A]	54,0	68,0	68,0	80,0	80,0	104	104	130	130	154,0
Überlast (3 x 200-240 V) [A]	81,0	74,8	102	88,0	120	114	156	143	195	169,0
Maximale Vorsicherungen [A]	125		125		160		200		250	
Zusätzliche technische Daten										
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Trennschalter [mm ²] ([AWG])			50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	624	737	740	845	874	1140	1143	1353	1400	1636
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,96		0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabelle 8.5 Netzversorgung 3 x 200–240 V AC, P18K–P45K

8.1.3 Netzversorgung 1x380-480 V AC

Typenbezeichnung	P7K5	P11K	P18K	P37K
Typische Wellenleistung [kW]	7,5	11	18,5	37
Typische Wellenleistung bei 240 V [HP] (nur Nordamerika)	10	15	25	50
Schutzart IP21/Typ 1	B1	B2	C1	C2
Schutzart IP55/Typ 12	B1	B2	C1	C2
Schutzart IP66/NEMA 4X	B1	B2	C1	C2
Ausgangsstrom				
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	16	24	37,5	73
Überlast (3 x 380–440 V) [A]	17,6	26,4	41,2	80,3
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	14,5	21	34	65
Überlast (3 x 441–480 V) [A]	15,4	23,1	37,4	71,5
Dauerbetrieb kVA bei 400 V [kVA]	11,0	16,6	26	50,6
Dauerbetrieb kVA bei 460 V [kVA]	11,6	16,7	27,1	51,8
Max. Eingangsstrom				
Dauerbetrieb (1 x 380–440 V) [A]	33	48	78	151
Überlast (1 x 380–440 V) [A]	36	53	85,5	166
Dauerbetrieb (1 x 441–480 V) [A]	30	41	72	135
Überlast (1 x 441–480 V) [A]	33	46	79,2	148
Maximale Vorsicherungen [A]	63	80	160	250
Zusätzliche technische Daten				
Maximaler Kabelquerschnitt für Netz, Motor und Bremse [mm ²] (I _{AWG})	10 (7)	35 (2)	50 (1/0)	120 (4/0)
Typische Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴	300	440	740	1480
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,96	0,96	0,96	0,96

Tabelle 8.6 Netzversorgung 1 x 380–480 V AC – Normale Überlast 110 %/60 s, P7K5–P37K

8.1.4 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC

Typenbezeichnung	PK37		PK55		PK75		P1K1		P1K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾										
Typische Wellenleistung [kW]	0,37		0,55		0,75		1,1		1,5	
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	0,5		0,75		1,0		1,5		2,0	
Schutzart IP20/ Gehäuse ⁶⁾	A2		A2		A2		A2		A2	
Schutzart IP55/Typ 12	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Schutzart IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5		A4/A5	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	1,3		1,8		2,4		3,0		4,1	
Überlast (3 x 380–440 V) [A]	2,0	1,4	2,7	2,0	3,6	2,6	4,5	3,3	6,2	4,5
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	1,2		1,6		2,1		2,7		3,4	
Überlast (3 x 441–480 V) [A]	1,8	1,3	2,4	1,8	3,2	2,3	4,1	3,0	5,1	3,7
Dauerbetrieb kVA bei 400 V [kVA]	0,9		1,3		1,7		2,1		2,8	
Dauerbetrieb kVA bei 460 V [kVA]	0,9		1,3		1,7		2,4		2,7	
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	1,2		1,6		2,2		2,7		3,7	
Überlast (3 x 380–440 V) [A]	1,8	1,3	2,4	1,8	3,3	2,4	4,1	3,0	5,6	4,1
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	1,0		1,4		1,9		2,7		3,1	
Überlast (3 x 441–480 V) [A]	1,5	1,1	2,1	1,5	2,9	2,1	4,1	3,0	4,7	3,4
Maximale Vorsicherungen [A]	10		10		10		10		10	
Zusätzliche technische Daten										
Schutzart IP20, IP21 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mindestens 0,2 (24))									
Schutzart IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12)									
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Trennschalter [mm ²] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	35		42		46		58		62	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,93		0,95		0,96		0,96		0,97	

Tabelle 8.7 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC, PK37–P1K5

Technische Daten

Typenbezeichnung	P2K2		P3K0		P4K0		P5K5		P7K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾										
Typische Wellenleistung [kW]	2,2		3,0		4,0		5,5		7,5	
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	2,9		4,0		5,3		7,5		10	
Schutzart IP20/ Gehäuse ⁶⁾	A2		A2		A2		A3		A3	
Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	A4/A5		A4/A5		A4/A5		A5		A5	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	5,6		7,2		10		13		16	
Überlast (3 x 380–440 V) [A]	8,4	6,2	10,8	7,9	15,0	11,0	19,5	14,3	24,0	17,6
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	4,8		6,3		8,2		11		14,5	
Überlast (3 x 441–480 V) [A]	7,2	5,3	9,5	6,9	12,3	9,0	16,5	12,1	21,8	16,0
Dauerbetrieb kVA bei 400 V [kVA]	3,9		5,0		6,9		9,0		11,0	
Dauerbetrieb kVA bei 460 V [kVA]	3,8		5,0		6,5		8,8		11,6	
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	5,0		6,5		9,0		11,7		14,4	
Überlast (3 x 380–440 V) [A]	7,5	5,5	9,8	7,2	13,5	9,9	17,6	12,9	21,6	15,8
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	4,3		5,7		7,4		9,9		13,0	
Überlast (3 x 441–480 V) [A]	6,5	4,7	8,6	6,3	11,1	8,1	14,9	10,9	19,5	14,3
Maximale Versicherungen [A]	20		20		20		30		30	
Zusätzliche technische Daten										
Schutzart IP20, IP21 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (mindestens 0,2 (24))									
Schutzart IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12)									
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Trennschalter [mm ²] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	88		116		124		187		225	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabelle 8.8 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC, P2K2–P7K5

Technische Daten

Typenbezeichnung	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung [kW]	7,5	11	11	15	15	18,5	22,0	22,0	22,0	30
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	10	15	15	20	20	25	30	30	30	40
Schutzart IP20 Gehäuse ²⁾	B3		B3		B3		B4			B4
Schutzart IP21/Typ 1	B1		B1		B1		B2		B2	
Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	B1		B1		B1		B2		B2	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	-	24	24	32	32	37,5	37,5	44	44	61
Überlast (60 s) (3 x 380–440 V) [A]	-	26,4	38,4	35,2	51,2	41,3	60	48,4	70,4	67,1
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	-	21	21	27	27	34	34	40	40	52
Überlast (60 s) (3 x 441–480 V) [A]	-	23,1	33,6	29,7	43,2	37,4	54,4	44	64	61,6
Dauerbetrieb kVA bei 400 V [kVA]	-	16,6	16,6	22,2	22,2	26	26	30,5	30,5	42,3
Dauerbetrieb kVA bei 460 V [kVA]	-	16,7	16,7	21,5	21,5	27,1	27,1	31,9	31,9	41,4
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	-	22	22	29	29	34	34	40	40	55
Überlast (60 s) (3 x 380–440 V) [A]	-	24,2	35,2	31,9	46,4	37,4	54,4	44	64	60,5
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	-	19	19	25	25	31	31	36	36	47
Überlast (60 s) (3 x 441–480 V) [A]	-	20,9	30,4	27,5	40	34,1	49,6	39,6	57,6	51,7
Maximale Sicherungen [A]	-	63		63		63		63		80
Zusätzliche technische Daten										
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Bremse und Zwischenkreis- kopplung [mm ²] ([AWG])	16, 10, 16 (6, 8, 6)						35, -, - (2, -, -)			
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Motor [mm ²] ([AWG])	10, 10,- (8, 8,-)						35, 25, 25 (2, 4, 4)			
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ (Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis- kopplung) [mm ²] ([AWG])	10, 10,- (8, 8,-)						35, -, - (2, -, -)			
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Trennschalter [mm ²] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)									
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	291	392	291	392	379	465	444	525	547	739
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabelle 8.9 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC, P11K–P30K

Technische Daten

Typenbezeichnung	P37K		P45K		P55K		P75K		P90K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung [kW]	30	37	37	45	45	55	55	75	75	90
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	40	50	50	60	60	75	75	100	100	125
Schutzart IP20/ Gehäuse ⁶⁾	B4		C3		C3		C4		C4	
Schutzart IP21/Typ 1	C1		C1		C1		C2		C2	
Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	C1		C1		C1		C2		C2	
Ausgangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	61	73	73	90	90	106	106	147	147	177
Überlast (60 s) (3 x 380–440 V) [A]	91,5	80,3	110	99	135	117	159	162	221	195
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	52	65	65	80	80	105	105	130	130	160
Überlast (60 s) (3 x 441–480 V) [A]	78	71,5	97,5	88	120	116	158	143	195	176
Dauerbetrieb kVA bei 400 V [kVA]	42,3	50,6	50,6	62,4	62,4	73,4	73,4	102	102	123
Dauerbetrieb kVA bei 460 V [kVA]	41,4	51,8	51,8	63,7	63,7	83,7	83,7	104	103,6	128
Max. Eingangsstrom										
Dauerbetrieb (3 x 380–440 V) [A]	55	66	66	82	82	96	96	133	133	161
Überlast (60 s) (3 x 380–440 V) [A]	82,5	72,6	99	90,2	123	106	144	146	200	177
Dauerbetrieb (3 x 441–480 V) [A]	47	59	59	73	73	95	95	118	118	145
Überlast (60 s) (3 x 441–480 V) [A]	70,5	64,9	88,5	80,3	110	105	143	130	177	160
Maximale Vorsicherungen [A]	100		125		160		250		250	
Zusätzliche technische Daten										
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] [(AWG)]	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt für Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] [(AWG)]	35 (2)		50 (1)		50 (1)		95 (4/0)		95 (4/0)	
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] [(AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] [(AWG)]	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] [(AWG)]			50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	570	698	697	843	891	1083	1022	1384	1232	1474
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,99	

Tabelle 8.10 Netzversorgung 3 x 380–480 V AC, P37K–P90K

8.1.5 Netzversorgung 3 x 525–600 V AC

Typenbezeichnung	PK75		P1K1		P1K5		P2K2	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾								
Typische Wellenleistung [kW]	0,75		1,1		1,5		2,2	
Typische Wellenleistung [PS]	1		1,5		2		3	
Schutzart IP20	A3		A3		A3		A3	
Schutzart IP21/Typ 1	A3		A3		A3		A3	
Schutzart IP55/Typ 12	A5		A5		A5		A5	
Ausgangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 525–550 V) [A]	1,8		2,6		2,9		4,1	
Überlast (3 x 525–550 V) [A]	2,7	2,0	3,9	2,9	4,4	3,2	6,2	4,5
Dauerbetrieb (3 x 551–600 V) [A]	1,7		2,4		2,7		3,9	
Überlast (3 x 551–600 V) [A]	2,6	1,9	3,6	2,6	4,1	3,0	5,9	4,3
Dauerbetrieb kVA bei 550 V [kVA]	1,7		2,5		2,8		3,9	
Dauerbetrieb kVA bei 550 V [kVA]	1,7		2,4		2,7		3,9	
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 525–600 V) [A]	1,7		2,4		2,7		4,1	
Überlast (3 x 525–600 V) [A]	2,6	1,9	3,6	2,6	4,1	3,0	6,2	4,5
Maximale Vorsicherungen [A]	10		10		10		20	
Zusätzliche technische Daten								
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ²] ([AWG])	4,4,4 (12,12,12) (mindestens 0,2 (24))							
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	6,4,4 (10,12,12)							
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	35		50		65		92	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabelle 8.11 Netzversorgung 3 x 525–600 V AC, PK75–P2K2

Technische Daten

Typenbezeichnung	P3K0		P4K0		P5K5		P7K5	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾								
Typische Wellenleistung [kW]	3,0		4,0		5,5		7,5	
Typische Wellenleistung [PS]	4		5		7,5		10	
Schutzart IP20	A2		A2		A3		A3	
Schutzart IP21/Typ 1	A2		A2		A3		A3	
IP55	A5		A5		A5		A5	
Ausgangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	5,2		6,4		9,5		11,5	
Überlast (3 x 525-550 V) [A]	7,8	5,7	9,6	7,0	14,3	10,5	17,3	12,7
Dauerbetrieb (3 x 551-600 V) [A]	4,9		6,1		9,0		11,0	
Überlast (3 x 551-600 V) [A]	7,4	5,4	9,2	6,7	13,5	9,9	16,5	12,1
Dauerbetrieb kVA bei 550 V [kVA]	5,0		6,1		9,0		11,0	
Dauerbetrieb kVA bei 550 V [kVA]	4,9		6,1		9,0		11,0	
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 525-600 V) [A]	5,2		5,8		8,6		10,4	
Überlast (3 x 525-600 V) [A]	7,8	5,7	8,7	6,4	12,9	9,5	15,6	11,4
Maximale Vorsicherungen [A]	20		20		32		32	
Zusätzliche technische Daten								
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] (I _{AWG})	4,4,4 (12,12,12) (mindestens 0,2 (24))							
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] (I _{AWG})	6,4,4 (10,12,12)							
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	122		145		195		261	
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,97		0,97		0,97		0,97	

Tabelle 8.12 Netzversorgung 3 x 525-600 V AC, P3K0-P7K5

Typenbezeichnung	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K		P37K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾												
Typische Wellenleistung [kW]	7,5	11	11	15	15	18,5	18,5	22	22	30	30	37
Typische Wellenleistung [PS]	10	15	15	20	20	25	25	30	30	40	40	50
Schutzart IP20	B3		B3		B3		B4		B4		B4	
Schutzart IP21/Typ 1	B1		B1		B1		B2		B2		C1	
Schutzart IP55/Typ 12	B1		B1		B1		B2		B2		C1	
Schutzart IP66/NEMA 4X	B1		B1		B1		B2		B2		C1	
Ausgangsstrom												
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	11,5	19	19	23	23	28	28	36	36	43	43	54
Überlast (3 x 525-550 V) [A]	18,4	21	30	25	37	31	45	40	58	47	65	59
Dauerbetrieb (3 x 551-600 V) [A]	11	18	18	22	22	27	27	34	34	41	41	52
Überlast (3 x 551-600 V) [A]	17,6	20	29	24	35	30	43	37	54	45	62	57
Dauerbetrieb kVA bei 550 V [kVA]	11	18,1	18,1	21,9	21,9	26,7	26,7	34,3	34,3	41,0	41,0	51,4
Dauerbetrieb kVA bei 575 V [kVA]	11	17,9	17,9	21,9	21,9	26,9	26,9	33,9	33,9	40,8	40,8	51,8

Technische Daten

Max. Eingangsstrom												
Dauerbetrieb bei 550 V [A]	10,4	17,2	17,2	20,9	20,9	25,4	25,4	32,7	32,7	39	39	49
Überlast bei 550 V [A]	16,6	19	28	23	33	28	41	36	52	43	59	54
Dauerbetrieb bei 575 V [A]	9,8	16	16	20	20	24	24	31	31	37	37	47
Überlast bei 575 V [A]	15,5	17,6	26	22	32	27	39	34	50	41	56	52
Maximale Versicherungen [A]	40		40		50		60		80		100	
Zusätzliche technische Daten												
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ (Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung) [mm ²] ([AWG])	10, 10,- (8, 8,-)						35,-,- (2,-,-)					
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netz, Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)						35,-,- (2,-,-)					
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Motor [mm ²] ([AWG])	10, 10,- (8, 8,-)						35, 25, 25 (2, 4, 4)					
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)						50, 35, 35 (1, 2, 2)					
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	220	300	220	300	300	370	370	440	440	600	600	740
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabelle 8.13 Netzversorgung 3x525-600 V AC, P11K-P37K

Technische Daten

Typenbezeichnung	P45K		P55K		P75K		P90K	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast ¹⁾	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung [kW]	37	45	45	55	55	75	75	90
Typische Wellenleistung [PS]	50	60	60	75	75	100	100	125
Schutzart IP20	C3		C3		C4		C4	
Schutzart IP21/Typ 1 Schutzart IP55/Typ 12 Schutzart IP66/NEMA 4X	C1		C1		C2		C2	
Ausgangsstrom								
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	54	65	65	87	87	105	105	137
Überlast (3 x 525-550 V) [A]	81	72	98	96	131	116	158	151
Dauerbetrieb (3 x 525-600 V) [A]	52	62	62	83	83	100	100	131
Überlast (3 x 525-600 V) [A]	78	68	93	91	125	110	150	144
Dauerbetrieb kVA bei 525 V [kVA]	51,4	61,9	61,9	82,9	82,9	100	100,0	130,5
Dauerbetrieb kVA bei 575 V [kVA]	51,8	61,7	61,7	82,7	82,7	99,6	99,6	130,5
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb bei 550 V [A]	49	59	59	78,9	78,9	95,3	95,3	124,3
Überlast bei 550 V [A]	74	65	89	87	118	105	143	137
Dauerbetrieb bei 575 V [A]	47	56	56	75	75	91	91	119
Überlast bei 575 V [A]	70	62	85	83	113	100	137	131
Maximale Vorsicherungen [A]	150		160		225		250	
Zusätzliche technische Daten								
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] ([AWG])	50 (1)				150 (300 MCM)			
Schutzart IP20 maximaler Kabelquerschnitt für Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	50 (1)				95 (4/0)			
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] ([AWG])	50 (1)				150 (300 MCM)			
Schutzarten IP21, IP55, IP66 maximaler Kabelquerschnitt für Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	50 (1)				95 (4/0)			
Maximaler Kabelquerschnitt ²⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	
Geschätzte Verlustleistung ³⁾ bei maximaler Nennlast [W] ⁴⁾	740	900	900	1100	1100	1500	1500	1800
Wirkungsgrad ⁵⁾	0,98		0,98		0,98		0,98	

Tabelle 8.14 Netzversorgung 3 x 525-600 V AC, P45K-P90K

8.1.6 Netzversorgung 3x525-690 V AC

Typenbezeichnung	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
Typische Wellenleistung (kW)	1,1	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5
IP20	A3	A3	A3	A3	A3	A3	A3
Ausgangsstrom							
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	2,1	2,7	3,9	4,9	6,1	9,0	11,0
Überlast (60 s) (3 x 525-550 V) [A]	3,4	4,3	6,2	7,8	9,8	14,4	17,6
Dauerbetrieb (3 x 551-690 V) [A]	1,6	2,2	3,2	4,5	5,5	7,5	10,0
Überlast (3x 551-690 V) [A]	2,6	3,5	5,1	7,2	8,8	12,0	16,0
Dauerbetrieb kVA 525 V AC	1,9	2,5	3,5	4,5	5,5	8,2	10,0
Dauerbetrieb kVA 690 V AC	1,9	2,6	3,8	5,4	6,6	9,0	12,0
Max. Eingangsstrom							
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	1,9	2,4	3,5	4,4	5,5	8,1	9,9
Überlast (60 s) (3 x 525-550 V) [A]	3,0	3,9	5,6	7,0	8,8	12,9	15,8
Dauerbetrieb (3 x 551-690 V) [A]	1,4	2,0	2,9	4,0	4,9	6,7	9,0
Überlast (3x 551-690 V) [A]	2,3	3,2	4,6	6,5	7,9	10,8	14,4
Zusätzliche technische Daten							
Max. Kabelquerschnitt ⁵⁾ für Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreiskopplung [mm ²] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (min. 0,2 (24))						
Max. Kabelquerschnitt ⁵⁾ für Trennschalter [mm ²] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)						
Geschätzte Verlustleistung bei max. Nennlast (W) ⁴⁾	44	60	88	120	160	220	300
Wirkungsgrad ³⁾	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96	0,96

Tabelle 8.15 A3-Gehäuse, Netzversorgung 3x 525-690 V AC IP20, P1K1-P7K5

Typenbezeichnung	P11K	P15K	P18K	P22K
Typische Wellenleistung 550 V [kW]	11	15	18,5	22
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	15	18,5	22	30
IP20	B4	B4	B4	B4
IP21/Typ 1, IP55/Typ 12	B2	B2	B2	B2
Ausgangsstrom				
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	19,0	23,0	28,0	36,0
Überlast (60 s) (3 x 525-550 V) [A]	20,9	25,3	30,8	39,6
Dauerbetrieb (3 x 551-690 V) [A]	18,0	22,0	27,0	34,0
Überlast (60 s) (3 x 551-690 V) [A]	19,8	24,2	29,7	37,4
Dauerbetrieb kVA (bei 550 V) [kVA]	18,1	21,9	26,7	34,3
Dauerbetrieb kVA (bei 690 V AC) [kVA]	21,5	26,3	32,3	40,6
Max. Eingangsstrom				
Dauerbetrieb (bei 550 V) (A)	19,5	24,0	29,0	36,0
Überlast (60 s Überlast) (bei 550 V) (A)	21,5	26,4	31,9	39,6
Dauerbetrieb (bei 690 V) (A)	19,5	24,0	29,0	36,0
Überlast (60 s Überlast) (bei 690 V) (A)	21,5	26,4	31,9	39,6
Zusätzliche technische Daten				
Max. Kabelquerschnitt ⁵⁾ für Netz/Motor, Zwischenkreiskopplung und Bremse [mm ²] ([AWG])	35, 25, 25 (2, 4, 4)			
Max Kabelquerschnitt ⁵⁴⁾ für Netztrennschalter [mm ²] ([AWG])	16,10,10 (6, 8, 8)			
Geschätzte Verlustleistung bei max. Nennlast (W) ⁴⁾	220	300	370	440
Wirkungsgrad ³⁾	0,98	0,98	0,98	0,98

Tabelle 8.16 B2/B4-Gehäuse, Netzversorgung 3 x 525-690 V AC IP20/IP21/IP55, P11K-P22K

Technische Daten

Typenbezeichnung	P30K	P37K	P45K	P55K	P75K
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	30	37	45	55	75
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	37	45	55	75	90
IP20	B4	C3	C3	D3h	D3h
IP21/Typ 1, IP55/Typ 12	C2	C2	C2	C2	C2
Ausgangsstrom					
Dauerbetrieb (3 x 525-550 V) [A]	43,0	54,0	65,0	87,0	105
Überlast (60 s) (3 x 525-550 V) [A]	47,3	59,4	71,5	95,7	115,5
Dauerbetrieb (3 x 551-690 V) [A]	41,0	52,0	62,0	83,0	100
Überlast (60 s) (3 x 551-690 V) [A]	45,1	57,2	68,2	91,3	110
Dauerbetrieb kVA (bei 550 V AC) [kVA]	41,0	51,4	61,9	82,9	100
Dauerbetrieb kVA (bei 690 V AC) [kVA]	49,0	62,1	74,1	99,2	119,5
Max. Eingangsstrom					
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	49,0	59,0	71,0	87,0	99,0
Überlast (60 s) (bei 550 V) [A]	53,9	64,9	78,1	95,7	108,9
Dauerbetrieb (bei 690 V) [A]	48,0	58,0	70,0	86,0	-
Überlast (60 s Überlast) (bei 690 V) [A]	52,8	63,8	77,0	94,6	-
Zusätzliche technische Daten					
Max. Kabelquerschnitt für Netz und Motor [mm ²] (I _{AWG})	150 (300 MCM)				
Max. Kabelquerschnitt für Zwischenkreis-kopplung und Bremse [mm ²] (I _{AWG})	95 (3/0)				
Max. Kabelquerschnitt ⁵⁾ für Netztrennschalter [mm ²] (I _{AWG})	95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)			185, 150, 120 (350 MCM, 300 MCM, 4/0)	-
Geschätzte Verlustleistung bei max. Nennlast [W] ⁴⁾	740	900	1100	1500	1800
Wirkungsgrad ³⁾	0,98	0,98	0,98	0,98	0,98

Tabelle 8.17 B4-, C2-, C3-Gehäuse, Netzversorgung 3 x 525-690 V AC IP20/IP21/IP55, P30K-P75K

1) Zum Sicherungstyp siehe Kapitel 8.8 Sicherungen und Trennschalter.

2) American Wire Gauge.

3) Gemessen mit 5 m abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz.

4) Die typische Verlustleistung gilt für Nennlastbedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankung von Spannung und Kabelbedingungen).

Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad. Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen ebenfalls zu Leistungsverlusten im Frequenzumrichter bei und umgekehrt.

Wenn die Taktfrequenz über den Nennwert ansteigt, können die Leistungsverluste erheblich ansteigen.

Die Leistungsaufnahme des LCP und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Weitere Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen. (Typisch sind allerdings nur 4 W zusätzlich bei einer vollständig belasteten Steuerkarte oder jeweils Option A oder B).

Obwohl Messungen mit Geräten nach dem neuesten Stand der Technik erfolgen, müssen geringe Messungenauigkeiten berücksichtigt werden ($\pm 5\%$).

5) Motor- und Netzkabel: 300 MCM/150 mm².

6) Sie können A2+A3 mit einem Umbausatz auf IP21 umrüsten. Siehe auch Mechanische Montage und IP21-Gehäuseabdeckung im Projektierungshandbuch.

7) Sie können B3+4 und C3+4 mit einem Umbausatz auf IP21 umrüsten. Siehe auch Mechanische Montage und IP21-Gehäuseabdeckung im Projektierungshandbuch.

8.2 Netzversorgung

Netzversorgung (L1, L2, L3)

Versorgungsspannung	200–240 V \pm 10 %
Versorgungsspannung	380–480 V \pm 10 %
Versorgungsspannung	525–600 V \pm 10 %
Versorgungsspannung	525–690 V \pm 10 %

Niedrige Netzspannung/Netzausfall:

Bei einer niedrigen Netzspannung oder einem Netzausfall arbeitet der Frequenzumrichter weiter, bis die Zwischenkreisspannung unter den minimalen Stoppegel abfällt, typischerweise 15 % unter der niedrigsten Versorgungsnennspannung des Frequenzumrichters. Bei einer Netzspannung von < 10 % unterhalb der niedrigsten Versorgungsnennspannung des Frequenzumrichters erfolgt keine Netz-Einschaltung und es wird kein volles Drehmoment erreicht.

Netzfrequenz	50/60 Hz +4/-6 %
--------------	------------------

Die Spannungsversorgung des Frequenzumrichters wurde in Übereinstimmung mit IEC61000-4-28, 50 Hz +4/-6 % getestet.

Maximale kurzzeitige Asymmetrie zwischen Netzphasen	3,0 % der Versorgungsnennspannung
Wirkleistungsfaktor (λ)	\geq 0,9 bei Nennlast
Verschiebungsfaktor ($\cos\phi$) nahe 1	(>0,98)
Schalten am Netzeingang L1, L2, L3 (Anzahl der Einschaltungen) \leq 7,5 kW	max. 2x/Min.
Schalten am Netzeingang L1, L2, L3 (Anzahl der Einschaltungen) 11-90 kW	max. 1x/Min.
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/Verschmutzungsgrad 2

Das Gerät eignet sich für Netzversorgungen, die maximal 100.000 Aeff (symmetrisch) bei maximal je 240/480/600/690 V liefern können

8

8.3 Motorausgang und Motordaten

Motorausgang (U, V, W)

Ausgangsspannung	0-100 % der Versorgungsspannung
Ausgangsfrequenz	0–590 Hz ¹⁾
Schalten am Ausgang	Unbegrenzt
Rampenzeiten	1–3600 s

1) Abhängig von der Leistungsgröße.

Drehmomentkennlinie, normale Überlast

Startmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 110 % für 60 s, einmal in 10 Minuten ²⁾
Überlastmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 110 % für 60 s, einmal in 10 Minuten ²⁾

Drehmomentkennlinie, hohe Überlast

Startmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 150/160 % für 60 s, einmal in 10 Minuten ²⁾
Überlastmoment (konstantes Drehmoment)	maximal 150/160 % für 60 s, einmal in 10 Minuten ²⁾

2) Prozentzahl bezieht sich auf das Nenndrehmoment des Frequenzumrichters, abhängig von der Leistungsgröße.

8.4 Umgebungsbedingungen

Umgebung	
Gehäusotyp A	IP20, IP21, IP55, IP66
Gehäusotyp B1/B2	IP21, IP55, IP66
Gehäusotyp B3/B4	IP20
Gehäusotyp C1/C2	IP21, IP55, IP66
Gehäusotyp C3/C4	IP20
Zusätzliche Gehäuseabdeckung ≤ Gehäusotyp A	IP21/IP4X (obere Abdeckung)
Vibrationstest, Gehäuse A/B/C	1,0 g
Max. relative Feuchtigkeit	5–95 % (IEC 721-3-3; Klasse 3K3 (nicht kondensierend) bei Betrieb)
Aggressive Umgebungsbedingungen (IEC 721-3-3), unbeschichtet	Klasse 3C2
Aggressive Umgebungsbedingungen (IEC 721-3-3), beschichtet	Klasse 3C3
Prüfverfahren nach IEC 60068-2-43 Hydrogensulfid (10 Tage)	
Umgebungstemperatur	Max. 50 °C

Leistungsreduzierung bei hohen Umgebungstemperaturen, siehe Abschnitt Besondere Betriebsbedingungen im Projektierungshandbuch.

Min. Umgebungstemperatur bei Volllast	0 °C
Min. Umgebungstemperatur bei reduzierter Leistung	- 10 °C
Temperatur bei Lagerung/Transport	-25 bis +65/70 °C
Max. Höhe über dem Meeresspiegel ohne Leistungsreduzierung	1000 m
Max. Höhe über dem Meeresspiegel mit Leistungsreduzierung	3000 m

Leistungsreduzierung bei großer Höhenlage siehe Abschnitt Besondere Betriebsbedingungen im Projektierungshandbuch

EMV-Normen, Störaussendung	EN 61800-3
EMV-Normen, Störfestigkeit	EN 61800-3

Siehe Abschnitt zu Besonderen Betriebsbedingungen im Projektierungshandbuch.

8

8.5 Kabelspezifikationen

Maximale Motorkabellänge, abgeschirmt	150 m
Max. Motorkabellänge, nicht abgeschirmt	300 m
Maximaler Kabelquerschnitt für Motor, Netz, Zwischenkreiskopplung und Bremse1)	
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, starrer Draht	1,5 mm ² /16 AWG (2 x 0,75 mm ²)
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, flexibles Kabel	1 mm ² /18 AWG
Max. Querschnitt für Steuerklemmen, Kabel mit Aderendhülse	0,5 mm ² /20 AWG
Mindestquerschnitt für Steuerklemmen	0,25 mm ²

1) Siehe Tabellen mit elektrischen Daten in Kapitel 8.1 Elektrische Daten für weitere Informationen.

Es ist obligatorisch, den Netzanschluss über Klemme 95 (TE) des Frequenzumrichters ordnungsgemäß zu erden. Der Querschnitt des Erdungskabels muss mindestens 10 mm² betragen, oder Sie müssen zwei getrennt verlegte und gemäß EN 50178 angeschlossene Netzleiter verwenden. Siehe auch Kapitel 4.3.1 Erdung. Verwenden Sie ungeschirmte Kabel.

8.6 Steuereingang/-ausgang und Steuerdaten

Steuerkarte, RS485 serielle Schnittstelle	
Klemme Nr.	68 (PTX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
Klemme Nr. 61	Masse für Klemmen 68 und 69

Die serielle RS485-Kommunikationsschnittstelle ist von anderen zentralen Stromkreisen funktional und von der Versorgungsspannung (PELV) galvanisch getrennt.

Analogeingänge	
Anzahl Analogeingänge	2
Klemme Nr.	53, 54
Betriebsarten	Spannung oder Strom
Betriebsartwahl	Schalter S201 und S202
Einstellung Spannung	Schalter S201/S202 = AUS (U)

Technische Daten

Spannungsniveau	0-10 V (skalierbar)
Eingangswiderstand, R_i	ca. 10 k Ω
Höchstspannung	± 20 V
Strom	Schalter S201/S202=Ein (I)
Strombereich	0/4 - 20 mA (skalierbar)
Eingangswiderstand, R_i	ca. 200 Ω
Maximaler Strom	30 mA
Auflösung der Analogeingänge	10 Bit (+ Vorzeichen)
Genauigkeit der Analogeingänge	Maximale Abweichung 0,5 % der Gesamtskala
Bandbreite	200 Hz

Die Analogeingänge sind galvanisch von der Versorgungsspannung (PELV = Protective extra low voltage/Schutzkleinspannung) und anderen Hochspannungsklemmen getrennt.

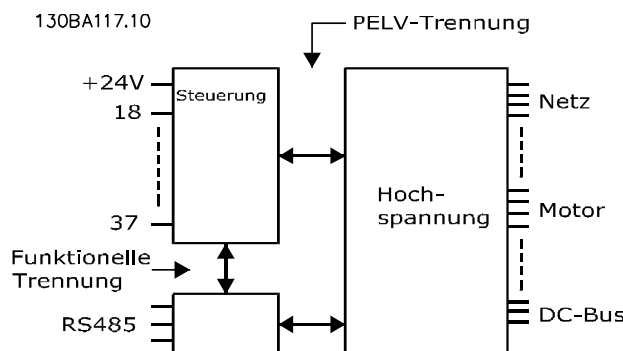


Abbildung 8.1 PELV-Trennung von Analogeingängen

8

Analogausgang

Anzahl programmierbarer Analogausgänge	1
Klemme Nr.	42
Strombereich am Analogausgang	0/4-20 mA
Maximale Widerstandslast zu Masse am Analogausgang	500 Ω
Genauigkeit am Analogausgang	Maximale Abweichung 0,8 % der Gesamtskala
Auflösung am Analogausgang	8 Bit

Der Analogausgang ist galvanisch von der Versorgungsspannung (PELV – Schutzkleinspannung, Protective extra low voltage) und anderen Hochspannungsklemmen getrennt.

Digitaleingänge

Programmierbare Digitaleingänge	4 (6)
Klemme Nr.	18, 19, 27 ¹⁾ , 29 ¹⁾ , 32, 33,
Logik	PNP oder NPN
Spannungsniveau	0-24 V DC
Spannungsniveau, logisch 0 PNP	<5 V DC
Spannungsniveau, logisch 1 PNP	>10 V DC
Spannungsniveau, logisch 0 NPN	>19 V DC
Spannungsniveau, logisch „1“ NPN	<14 V DC
Maximale Spannung am Eingang	28 V DC
Eingangswiderstand, R_i	ca. 4 k Ω

Alle Digitaleingänge sind von der Versorgungsspannung (PELV) und anderen Hochspannungsklemmen galvanisch getrennt.

1) Sie können die Klemmen 27 und 29 auch als Ausgang programmieren.

Digitalausgang

Programmierbare Digital-/Pulsausgänge	2
Klemme Nr.	27, 29 ¹⁾
Spannungsniveau am Digital-/Pulsausgang	0-24 V
Maximaler Ausgangsstrom (Körper oder Quelle)	40 mA
Maximale Last am Pulsausgang	1 k Ω

Technische Daten

Maximale kapazitive Last am Pulsausgang	10 nF
Min. Ausgangsfrequenz am Pulsausgang	0 Hz
Max. Ausgangsfrequenz am Pulsausgang	32 kHz
Genauigkeit am Pulsausgang	Maximale Abweichung 0,1 % der Gesamtskala
Auflösung der Pulsausgänge	12 Bit

1) Die Klemmen 27 und 29 können auch als Eingang programmiert werden.

Der Digitalausgang ist von der Versorgungsspannung (PELV) und anderen Hochspannungsklemmen galvanisch getrennt.

Pulseingänge

Programmierbare Pulseingänge	2
Klemmennummer Puls	29, 33
Maximale Frequenz an Klemme 29, 33	110 kHz (Gegentakt)
Maximale Frequenz an Klemme 29, 33	5 kHz (offener Kollektor)
Minimale Frequenz an Klemme 29, 33	4 Hz
Spannungsniveau	siehe Digitaleingänge
Maximale Spannung am Eingang	28 V DC
Eingangswiderstand, R_i	ca. 4 k Ω
Pulseingangsgenauigkeit (0,1-1 kHz)	Maximale Abweichung 0,1 % der Gesamtskala

Steuerkarte, 24 V DC-Ausgang

Klemme Nr.	12, 13
Maximale Last	200 mA

Die 24 V DC-Versorgung ist galvanisch von der Versorgungsspannung (PELV) getrennt, hat jedoch das gleiche Potential wie die analogen und digitalen Ein- und Ausgänge.

Relaisausgänge

Programmierbare Relaisausgänge	2
Klemmennummer Relais 01	1-3 (öffnen), 1-2 (schließen)
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) ¹⁾ auf 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) ¹⁾ (induktive Last bei $\cos\varphi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) ¹⁾ auf 1-2 (NO/Schließer), 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	60 V DC, 1 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) ¹⁾ (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Klemmennummer Relais 02	4-6 (öffnen), 4-5 (schließen)
Maximale Klemmenleistung (AC-1) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (ohmsche Last) ^{2) 3)}	400 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (induktive Last @ $\cos\varphi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	80 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) ¹⁾ auf 4-6 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) ¹⁾ auf 4-6 (NC/Öffner) (induktive Last bei $\cos\varphi$ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) ¹⁾ auf 4-6 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	50 V DC, 2 A
Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) ¹⁾ an 4-6 (NC/Öffner) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
Minimaler Belastungsstrom der Klemme an 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer), 4-6 (NC/Öffner), 4-5 (NO/Schließer)	24 V DC, 10 mA, 24 V AC, 20 mA
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/Verschmutzungsgrad 2

1) IEC 60947 Teil 4 und 5.

Die Relaiskontakte sind durch verstärkte Isolierung (PELV – Protective extra low voltage/Schutzkleinspannung) vom Rest der Schaltung galvanisch getrennt.

2) Überspannungskategorie II.

3) UL-Anwendungen 300 V AC 2 A.

Steuerkarte, 10 V DC-Ausgang

Klemme Nr.	50
Ausgangsspannung	10,5 V \pm 0,5 V
Maximale Last	25 mA

Die 10-V-DC-Versorgung ist von der Versorgungsspannung (PELV) und anderen Hochspannungsklemmen galvanisch getrennt.

Technische Daten

Steuerungseigenschaften

Auflösung der Ausgangsfrequenz bei 0-590 Hz	±0,003 Hz
System-Reaktionszeit (Klemmen 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 ms
Drehzahlregelbereich (ohne Rückführung)	1:100 der Synchrondrehzahl
Drehzahlgenauigkeit (ohne Rückführung)	30–4000 UPM: Maximale Abweichung von ±8 UPM

Alle Angaben zu Steuerungseigenschaften basieren auf einem vierpoligen Asynchronmotor.

Steuerkartenleistung

Abtastintervall	5 ms
-----------------	------

Steuerkarte, serielle USB-Schnittstelle

USB-Standard	1.1 (Full Speed)
USB-Buchse	USB-Buchse Typ B (Gerät)

⚠ VORSICHT

Der Anschluss an einen PC erfolgt über ein standardmäßiges USB-Kabel.

Die USB-Verbindung ist galvanisch von der Versorgungsspannung (PELV, Schutzkleinspannung) und anderen Hochspannungsklemmen getrennt.

Der USB-Anschluss ist nicht galvanisch vom Schutzleiter getrennt. Verwenden Sie ausschließlich einen isolierten Laptop/PC zur Verbindung am USB-Anschluss des Frequenzumrichters oder ein isoliertes USB-Kabel bzw. einen isolierten USB-Konverter.

8.7 Anzugsdrehmomente für Anschlüsse

Gehäuse	Drehmoment [Nm]					
	Netz	Motor	DC-Verbindung	Bremse	Masse	Masse
A2	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A3	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A4	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A5	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
B1	1.8	1.8	1.5	1.5	3	0.6
B2	4.5	4.5	3.7	3.7	3	0.6
B3	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
B4	4.5	4.5	4.5	4.5	3	0.6
C1	10	10	10	10	3	0.6
C2	14/24 ¹⁾	14/24 ¹⁾	14	14	3	0.6
C3	10	10	10	10	3	0.6
C4	14/24 ¹⁾	14/24 ¹⁾	14	14	3	0.6

Tabelle 8.18 Anzugsdrehmomente der Anschlussklemmen

1) Bei unterschiedlichen Kabelabmessungen x/y, wobei $x \leq 95 \text{ mm}^2$ und $y \geq 95 \text{ mm}^2$.

8.8 Sicherungen und Trennschalter

Es wird empfohlen, versorgungsseitig Sicherungen und/oder Trennschalter als Schutz für den Fall einer Bauteilstörung im Inneren des Frequenzumrichters zu verwenden (erster Fehler).

HINWEIS

Die versorgungsseitige Verwendung von Sicherungen ist in Übereinstimmung mit IEC 60364 für CE oder NEC 2009 für UL zwingend erforderlich.

Empfehlungen:

- Sicherungen des Typs gG.
- Trennschalter des Typs Moeller. Stellen Sie bei anderen Trennschalertypen sicher, dass die dem Frequenzumrichter zugeführte Energie auf ein Niveau begrenzt wird, das dem der Moeller-Sicherungen entspricht oder niedriger ist.

Durch die Verwendung von Sicherungen und Trennschaltern gemäß den Empfehlungen stellen Sie sicher, dass mögliche Schäden am Frequenzumrichter auf Schäden innerhalb des Geräts beschränkt werden. Weitere Informationen finden Sie im *Anwendungshinweis Sicherungen und Trennschalter*.

Die Sicherungen in *Kapitel 8.8.1 CE-Konformität* bis *Kapitel 8.8.2 UL-Konformität* sind für einen Kurzschlussstrom von max. 100.000 A_{eff} (symmetrisch) geeignet, abhängig von der Nennspannung des Frequenzumrichters. Mit der korrekten Sicherung liegt der Nennkurzschlussstrom (SCCR) des Frequenzumrichters bei 100.000 A_{eff}.

8.8.1 CE-Konformität

200–240 V, Baugrößen A, B und C

Gehäuse	Leistung [kW]	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung	Empfohlener Trennschalter Moeller	Maximaler Abschaltwert [A]
A2	0.25–2.2	gG-10 (0,25–1,5) 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
A4	0.25–2.2	gG-10 (0,25–1,5) 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)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	15	gG-50	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	5.5–11	gG-25	gG-63	PKZM4-50	50
B4	15–18	gG-32 (7,5) gG-50 (11) gG-63 (15)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	18.5–30	gG-63 (15) gG-80 (18,5) gG-100 (22)	gG-160 (15–18,5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	160
C2	37–45	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250
C3	22–30	gG-80 (18,5) aR-125 (22)	gG-150 (18,5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	150
C4	37–45	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250

Tabelle 8.19 200–240 V, Baugrößen A, B und C

380–480 V, Baugrößen A, B und C

Gehäuse	Leistung [kW]	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung	Empfohlener Trennschalter Moeller	Maximaler Abschaltwert [A]
A2	1.1–4.0	gG-10 (0,37-3) gG-16 (4)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5.5–7.5	gG-16	gG-32	PKZM0-25	25
A4	1.1–4.0	gG-10 (0,37-3) gG-16 (4)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	1.1–7.5	gG-10 (0,37-3) 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 (18,5) gG-63 (22)	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	11–18	gG-40	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22–37	gG-50 (18,5) gG-63 (22) gG-80 (30)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	37–55	gG-80 (30) gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-160	NZMB2-A200	160
C2	75–90	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	45–55	gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-150 (37) gG-160 (45)	NZMB2-A200	150
C4	75–90	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

Tabelle 8.20 380–480 V, Baugrößen A, B und C

525–600 V, Baugrößen A, B und C

Gehäuse	Leistung [kW]	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung	Empfohlener Trennschalter Moeller	Maximaler Abschaltwert [A]
A2	1.1–4.0	gG-10	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5.5–7.5	gG-10 (5,5) gG-16 (7,5)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	1.1–7.5	gG-10 (0,75-5,5) 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
B3	11–18.5	gG-25 (11) gG-32 (15)	gG-63	PKZM4-50	50
B4	22–37	gG-40 (18,5) gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-125	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)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	45–55	gG-63 (37) gG-100 (45)	gG-150	NZMB2-A200	150
C4	75–90	aR-160 (55) aR-200 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

Tabelle 8.21 525–600 V, Baugrößen A, B und C
525–690 V, Baugrößen A, B und C

Gehäuse	Leistung [kW]	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung	Empfohlener Trennschalter KSB	Maximaler Abschaltwert [A]
A3	1.1	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	1.5	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	2.2	gG-6	gG-25	CTI25M 10-16	16
	3	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	4	gG-10	gG-25	CTI25M 10-16	16
	5.5	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
	7.5	gG-16	gG-25	CTI25M 10-16	16
B2	11	gG-25	gG-63		
	15	gG-25	gG-63		
	18	gG-32			
	22	gG-32			
C2	30	gG-40			
	37	gG-63	gG-80		
	45	gG-63	gG-100		
	55	gG-80	gG-125		
	75	gG-100	gG-160		
C3	37	gG-100	gG-125		
	45	gG-125	gG-160		

Tabelle 8.22 525–690 V, Baugrößen A, B und C

8.8.2 UL-Konformität

1x200–240 V, Baugrößen A, B und C

Empfohlene maximale Sicherung								
Leistung [kW]	Max. Vorsicherungsgröße [A]	Bussmann JFHR2	Bussmann RK1	Bussmann J	Bussmann T	Bussmann CC	Bussmann CC	Bussmann CC
1.1	15	FWX-15	KTN-R15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
1.5	20	FWX-20	KTN-R20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
2.2	30 ¹⁾	FWX-30	KTN-R30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
3.0	35	FWX-35	KTN-R35	JKS-35	JJN-35	–	–	–
3.7	50	FWX-50	KTN-R50	JKS-50	JJN-50	–	–	–
5.5	60 ²⁾	FWX-60	KTN-R60	JKS-60	JJN-60	–	–	–
7.5	80	FWX-80	KTN-R80	JKS-80	JJN-80	–	–	–
15	150	FWX-150	KTN-R150	JKS-150	JJN-150	–	–	–
22	200	FWX-200	KTN-R200	JKS-200	JJN-200	–	–	–

Tabelle 8.23 1x200–240 V, Baugrößen A, B und C (Bussmann)

Empfohlene maximale Sicherung						
Leistung [kW]	Max. Vorsicherungsgröße [A]	SIBA RK1	Littelfuse RK1	Ferraz-Shawmut CC	Ferraz-Shawmut RK1	Ferraz-Shawmut J
1.1	15	5017906-016	KLN-R15	ATM-R15	A2K-15R	HSJ15
1.5	20	5017906-020	KLN-R20	ATM-R20	A2K-20R	HSJ20
2.2	30 ¹⁾	5012406-032	KLN-R30	ATM-R30	A2K-30R	HSJ30
3.0	35	–	KLN-R35	–	A2K-35R	HSJ35
3.7	50	5014006-050	KLN-R50	–	A2K-50R	HSJ50
5.5	60 ²⁾	5014006-063	KLN-R60	–	A2K-60R	HSJ60
7.5	80	5014006-080	KLN-R80	–	A2K-80R	HSJ80
15	150	2028220-150	KLN-R150	–	A2K-150R	HSJ150
22	200	2028220-200	KLN-R200	–	A2K-200R	HSJ200

Tabelle 8.24 1x200–240 V, Baugrößen A, B und C (SIBA, Littelfuse, Ferraz-Shawmut)

1) Siba zulässig bis 32 A.

2) Siba zulässig bis 63 A.

1x380–500 V, Baugrößen B und C

Empfohlene maximale Sicherung								
Leistung [kW]	Max. Vor-Sicherungsgröße [A]	Bussmann JFHR2	Bussmann RK1	Bussmann J	Bussmann T	Bussmann CC	Bussmann CC	Bussmann CC
7.5	60	FWH-60	KTS-R60	JKS-60	JJS-60	–	–	–
11	80	FWH-80	KTS-R80	JKS-80	JJS-80	–	–	–
22	150	FWH-150	KTS-R150	JKS-150	JJS-150	–	–	–
37	200	FWH-200	KTS-R200	JKS-200	JJS-200	–	–	–

Tabelle 8.25 1x380–500 V, Baugrößen B und C (Bussmann)

Empfohlene maximale Sicherung						
Leistung [kW]	Max. Vor-Sicherungsgröße [A]	SIBA RK1	Littelfuse RK1	Ferraz-Shawmut CC	Ferraz-Shawmut RK1	Ferraz-Shawmut J
7.5	60	5014006-063	KLS-R60	–	A6K-60R	HSJ60
11	80	2028220-100	KLS-R80	–	A6K-80R	HSJ80
22	150	2028220-160	KLS-R150	–	A6K-150R	HSJ150
37	200	2028220-200	KLS-200	–	A6K-200R	HSJ200

Tabelle 8.26 1x380–500 V, Baugrößen B und C (SIBA, Littelfuse, Ferraz-Shawmut)

- *KTS-Sicherungen von Bussmann können KTN bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.*
- *FWH-Sicherungen von Bussmann können FWX bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.*
- *JJS-Sicherungen von Bussmann können JJN bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.*
- *KLSR-Sicherungen von Littelfuse können KLNR-Sicherungen bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.*
- *A6KR-Sicherungen von Ferraz-Shawmut können A2KR bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.*

3x200–240 V, Baugrößen A, B und C

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung					
	Bussmann Typ RK1 ¹⁾	Bussmann Typ J	Bussmann Typ T	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC
0.25–0.37	KTN-R-05	JKS-05	JJN-05	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
0.55–1.1	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	–	–	–

Tabelle 8.27 3x200–240 V, Baugrößen A, B und C

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung							
	SIBA Typ RK1	Littelfuse Typ RK1	Ferraz- Shawmut Typ CC	Ferraz- Shawmut Typ RK1 ²⁾	Bussmann Typ JFHR2 ³⁾	Littelfuse JFHR2	Ferraz- Shawmut JFHR2 ⁴⁾	Ferraz- Shawmut J
0.25–0.37	5017906-005	KLN-R-05	ATM-R-05	A2K-05-R	FWX-5	–	–	HSJ-6
0.55–1.1	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

Tabelle 8.28 3x200–240 V, Baugrößen A, B und C

- 1) KTS-Sicherungen von Bussmann können KTN bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.
- 2) A6KR-Sicherungen von Ferraz-Shawmut können A2KR bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.
- 3) FWH-Sicherungen von Bussmann können FWX bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.
- 4) A50X-Sicherungen von Ferraz-Shawmut können A25X bei 240-V-Frequenzumrichtern ersetzen.

3x380–480 V, Baugrößen A, B und C

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung					
	Bussmann Typ RK1	Bussmann Typ J	Bussmann Typ T	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC
–	KTS-R-6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6
1.1–2.2	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	KTS-R-40	JKS-40	JJS-40	–	–	–
15	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	–	–	–

Tabelle 8.29 3x380–480 V, Baugrößen A, B und C

Technische Daten

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung							
	SIBA Typ RK1	Littelfuse Typ RK1	Ferraz-Shawmut Typ CC	Ferraz-Shawmut Typ RK1	Bussmann JFHR2	Ferraz-Shawmut J	Ferraz-Shawmut JFHR2 ¹⁾	Littelfuse JFHR2
-	5017906-006	KLS-R-6	ATM-R-6	A6K-6-R	FWH-6	HSJ-6	-	-
1.1-2.2	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	5014006-040	KLS-R-40	-	A6K-40-R	FWH-40	HSJ-40	-	-
15	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

Tabelle 8.30 3x380-480 V, Baugrößen A, B und C

1) A50QS-Sicherungen von Ferraz-Shawmut können A50P-Sicherungen ersetzen.

8
3x525-600 V, Baugrößen A, B und C

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung					
	Bussmann Typ RK1	Bussmann Typ J	Bussmann Typ T	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC	Bussmann Typ CC
0.75-1.1	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
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-35	JKS-35	JJS-35	-	-	-
18	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	-	-	-
22	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-
30	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-
37	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-
45	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-
55	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-
75	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-
90	KTS-R-175	JKS-175	JJS-175	-	-	-

Tabelle 8.31 3x525-600 V, Baugrößen A, B und C (Bussmann)

Technische Daten

Leistung [kW]	SIBA Typ RK1	Littelfuse Typ RK1	Ferraz- Shawmut Typ RK1	Ferraz- Shawmut J
0.75–1.1	5017906-005	KLS-R-005	A6K-5-R	HSJ-6
1.5–2.2	5017906-010	KLS-R-010	A6K-10-R	HSJ-10
3	5017906-016	KLS-R-015	A6K-15-R	HSJ-15
4	5017906-020	KLS-R-020	A6K-20-R	HSJ-20
5.5	5017906-025	KLS-R-025	A6K-25-R	HSJ-25
7.5	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HSJ-30
11–15	5014006-040	KLS-R-035	A6K-35-R	HSJ-35
18	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HSJ-45
22	5014006-050	KLS-R-050	A6K-50-R	HSJ-50
30	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HSJ-60
37	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HSJ-80
45	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HSJ-100
55	2028220-125	KLS-R-125	A6K-125-R	HSJ-125
75	2028220-150	KLS-R-150	A6K-150-R	HSJ-150
90	2028220-200	KLS-R-175	A6K-175-R	HSJ-175

Tabelle 8.32 3x525–600 V, Baugrößen A, B und C (SIBA, Littelfuse, Ferraz-Shawmut)

3x525–690 V, Baugrößen B und C

Leistung [kW]	Empfohlene maximale Sicherung			
	Maximale Vorsiche- rungsgröße [A]	Bussmann E52273 RK1/JDDZ	Bussmann E4273 J/JDDZ	Bussmann E4273 T/JDDZ
11–15	30	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30
22	45	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45
30	60	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60
37	80	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80
45	90	KTS-R-90	JKS-90	JJS-90
55	100	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100
75	125	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125
90	150	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150

Tabelle 8.33 3x525–690 V, Baugrößen B und C (Bussmann)

Leistung [kW]	Maximale Vorsiche- rungsgröße [A]	Empfohlene maximale Sicherung			
		SIBA E180276 RK1/JDDZ	Littelfuse E81895 RK1/JDDZ	Ferraz- Shawmut E163267/E2137 RK1/JDDZ	Ferraz- Shawmut E2137 J/HSJ
11–15	30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HST-30
22	45	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HST-45
30	60	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HST-60
37	80	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HST-80
45	90	5014006-100	KLS-R-090	A6K-90-R	HST-90
55	100	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HST-100
75	125	2028220-125	KLS-150	A6K-125-R	HST-125
90	150	2028220-150	KLS-175	A6K-150-R	HST-150

Tabelle 8.34 3x525–690 V, Baugrößen B und C (SIBA, Littelfuse, Ferraz-Shawmut)

8.9 Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen

Gehäusotyp [kW]	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4
1x200-240 V	S2	1.1	1.1-2.2	1,1	1,5-3,7 5,5	7,5	-	-	15	22	-	-
3x200-240 V	T2	3.7	0.25-2.2	0,25-3,7	5,5-11	15	5,5-11	15-18,5	18,5-30	37-45	22-30	37-45
1x380-480 V	S4	-	1.1-4.0	-	7,5	11	-	-	18	37	-	-
3x380-480 V	T4	5.5-7.5	0.37-4.0	0,37-7,5	11-18,5	22-30	11-18,5	22-37	37-55	75-90	45-55	75-90
3x525-690 V	T6	-	-	-	-	11-30	-	-	-	37-90	-	-
T7	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
IP	20 Gehäuse Typ 1	20 Gehäuse Typ 1	55/66 Typ 12/4X	55/66 Typ 12/4X	21/55/66 Typ 1/12/4X	21/55/66 Typ 1/12/4X	20 Gehäuse	20 Gehäuse	21/55/66 Typ 1/12/4X	21/55/66 Typ 1/12/4X	20 Gehäuse	20 Gehäuse
Höhe [mm]												
Höhe der Rückwand	A* 268	375	390	420	480	650	399	520	680	770	550	660
Höhe mit Abschirmblech für Feldbuskabel	A 374	-	-	-	-	-	419	595	-	-	630	800
Abstand zwischen Bohrungen	a 257	350	401	402	454	624	380	495	648	739	521	631
Breite [mm]												
Breite der Rückwand	B 90	130	200	242	242	242	165	231	308	370	308	370
Breite der Rückwand mit einer C-Option	B 130	170	-	242	242	242	205	231	308	370	308	370
Breite der Rückwand mit zwei C-Optionen	B 90	130	-	242	242	242	165	231	308	370	308	370
Abstand zwischen Bohrungen	b 70	110	171	215	210	210	140	200	272	334	270	330
Tiefe** [mm]												
Ohne Option A/B	C 205	205	175	200	260	260	248	242	310	335	333	333
Mit Option A/B	C 220	220	175	200	260	260	262	242	310	335	333	333
Schrauböffnungen [mm]												
c	8,0	8,0	8,25	8,2	12	12	8	-	12	12	-	-
d	ø11	ø11	ø12	ø12	ø19	ø19	12	-	ø19	ø19	-	-
e	ø5,5	ø5,5	ø6,5	ø6,5	ø9	ø9	6,8	8,5	ø9,0	ø9,0	8,5	8,5
f	9	9	6	9	9	9	7,9	15	9,8	9,8	17	17
Max. Gewicht [kg]												
	4,9	5,3	9,7	14	23	27	12	23,5	45	65	35	50

* Siehe Abbildung 3.4 und Abbildung 3.5 für die oberen und unteren Bohrungen.

** Die Tiefe des Schaltschranks variiert je nach den installierten Optionen.

Tabelle 8.35 Nennleistungen, Gewicht und Abmessungen

9 Anhang

9.1 Symbole, Abkürzungen und Konventionen

°C	Grad Celsius
AC	Wechselstrom
AEO	Automatische Energieoptimierung
AWG	American Wire Gauge = Amerikanisches Drahtmaß
AMA	Automatische Motoranpassung
DC	Gleichstrom
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
ETR	Elektronisches Thermorelais
$f_{M,N}$	Motornennfrequenz
FC	Frequenzumrichter
I_{INV}	Wechselrichter-Nennausgangsstrom
I_{LIM}	Stromgrenze
$I_{M,N}$	Motornennstrom
$I_{VLT,MAX}$	Maximaler Ausgangsstrom
$I_{VLT,N}$	Vom Frequenzumrichter gelieferter Ausgangsnennstrom
IP	Schutzart
LCP	Local Control Panel (LCP Bedieneinheit)
MCT	Motion Control Tool
n_s	Synchrone Motordrehzahl
$P_{M,N}$	Motornennleistung
PELV	PELV (Schutzkleinspannung - Protective Extra Low Voltage)
PCB	Leiterplatte
PM-Motor	Permanentmagnetmotor
PWM	Pulsbreitenmodulation (Pulse Width Modulation)
U/min [UPM]	Umdrehungen pro Minute
rückspeisefähig	Generatorische Klemmen
T_{LIM}	Drehmomentgrenze
$U_{M,N}$	Motornennspannung

Tabelle 9.1 Symbole und Abkürzungen

Konventionen

Nummerierte Listen zeigen Vorgehensweisen.

Aufzählungslisten enthalten andere Informationen.

Kursivschrift bedeutet:

- Querverweise.
- Link.
- Parametername.

Alle Abmessungen in [mm].

9.2 Aufbau der Parametermenüs

0-0*	Operation / Display	Torque Characteristics	1-03	Motor Speed Direction	4-10	5-58	Term. 33 High Ref./Feedb. Value
0-0*	Basic Settings	Clockwise Direction	1-06	Motor Speed Low Limit [RPM]	4-11	5-59	Pulse Filter Time Constant #33
0-01	Language	Motor Selection	1-1*	Motor Speed Low Limit [Hz]	4-12	5-6*	Pulse Output
0-02	Motor Speed Unit	Motor Construction	1-10	Motor Speed High Limit [RPM]	4-13	5-60	Terminal 27 Pulse Output Variable
0-03	Regional Settings	1-1* VVC+ PM	1-91	Motor Speed High Limit [Hz]	4-14	5-62	Pulse Output Max Freq #27
0-04	Operating State at Power-up	Damping Gain	1-93	Motor Speed High Limit [Hz]	4-16	5-63	Terminal 29 Pulse Output Variable
0-05	Set-up Operations	Low Speed Filter Time Const.	2-**	Torque Limit Motor Mode	4-17	5-65	Pulse Output Max Freq #29
0-10	Active Set-up	High Speed Filter Time Const.	2-0*	Torque Limit Generator Mode	4-18	5-66	Terminal X30/6 Pulse Output Variable
0-11	Programming Set-up	Voltage filter time const.	2-01	Current Limit	4-19	5-68	Pulse Output Max Freq #X30/6
0-12	This Set-up Linked to	Motor Data	2-02	Adj. Warnings	5-8*	I/O Options	
0-13	Readout: Linked Set-ups	Motor Power [kW]	2-03	Warning Current Low	5-80	AHF Cap Reconnect Delay	
0-14	Readout: Prog. Set-ups / Channel	Motor Power [HP]	2-04	Warning Current High	5-9*	Bus Controlled	
0-2*	LCP Display	Motor Voltage	2-06	Warning Speed Low	5-90	Digital & Relay Bus Control	
0-20	Display Line 1.1 Small	Motor Frequency	2-07	Warning Speed High	5-93	Pulse Out #27 Bus Control	
0-21	Display Line 1.2 Small	Motor Current	2-1*	Warning Reference Low	5-94	Pulse Out #27 Timeout Preset	
0-22	Display Line 1.3 Small	Motor Nominal Speed	2-10	Warning Reference High	5-95	Pulse Out #29 Bus Control	
0-23	Display Line 2 Large	Motor Cont. Rated Torque	2-11	Warning Feedback Low	5-96	Pulse Out #29 Timeout Preset	
0-24	Display Line 3 Large	Motor Rotation Check	2-12	Warning Feedback High	5-97	Pulse Out #X30/6 Bus Control	
0-25	My Personal Menu	Automatic Motor Adaptation (AMA)	2-13	Missing Motor Phase Function	5-98	Pulse Out #X30/6 Timeout Preset	
0-3*	LCP Custom Readout	Adv. Motor Data	2-15	Speed Bypass	6-**	Analog In/Out	
0-30	Custom Readout Unit	Stator Resistance (Rs)	2-16	Bypass Speed From [RPM]	6-0*	Analog I/O Mode	
0-31	Custom Readout Min Value	Rotor Resistance (Rr)	2-17	Bypass Speed From [Hz]	6-00	Live Zero Timeout Time	
0-32	Custom Readout Max Value	Stator Leakage Reactance (X1)	3-**	Bypass Speed To [RPM]	6-01	Live Zero Timeout Function	
0-37	Display Text 1	Rotor Leakage Reactance (X2)	3-0*	Bypass Speed To [Hz]	6-1*	Analog Input 53	
0-38	Display Text 2	Main Reactance (Xh)	3-02	Semi-Auto Bypass Set-up	6-10	Terminal 53 Low Voltage	
0-39	Display Text 3	Iron Loss Resistance (Rfe)	3-03	Digital I/O mode	6-11	Terminal 53 High Voltage	
0-4*	LCP keypad	d-axis Inductance (Ld)	3-04	Digital I/O mode	6-12	Terminal 53 Low Current	
0-40	[Hand on] Key on LCP	Motor Poles	3-1*	Digital I/O Mode	6-13	Terminal 53 High Current	
0-41	[Off] Key on LCP	Back EMF at 1000 RPM	3-10	Terminal 27 Mode	6-14	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
0-42	[Auto on] Key on LCP	Position Detection Gain	3-11	Terminal 29 Mode	6-15	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
0-43	[Reset] Key on LCP	Load Indep. Setting	3-13	Digital Inputs	6-16	Terminal 53 Filter Time Constant	
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	Motor Magnetisation at Zero Speed	3-14	Terminal 18 Digital Input	6-17	Terminal 53 Live Zero	
0-45	[Drive Bypass] Key on LCP	Min Speed Normal Magnetising [RPM]	3-15	Terminal 19 Digital Input	6-2*	Analog Input 54	
0-5*	Copy/Save	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	3-16	Terminal 27 Digital Input	6-20	Terminal 54 Low Voltage	
0-50	LCP Copy	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	3-17	Terminal 29 Digital Input	6-21	Terminal 54 High Voltage	
0-51	Set-up Copy	Vf Characteristic - V	3-19	Terminal 32 Digital Input	6-22	Terminal 54 Low Current	
0-52	Copy	Vf Characteristic - f	3-4*	Terminal 33 Digital Input	6-23	Terminal 54 High Current	
0-53	Set-up Copy	Flystart Test Pulses Current	3-4*	Terminal X30/2 Digital Input	6-24	Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value	
0-54	Copy	Flystart Test Pulses Frequency	3-41	Terminal X30/3 Digital Input	6-25	Terminal 54 High Ref./Feedb. Value	
0-55	Copy	Low Speed Load Compensation	3-42	Terminal X30/4 Digital Input	6-26	Terminal 54 Filter Time Constant	
0-56	Copy	High Speed Load Compensation	3-5*	Terminal 37 Digital Input	6-27	Terminal 54 Live Zero	
0-57	Copy	Slip Compensation	3-51	Digital Outputs	6-3*	Analog Input X30/11	
0-58	Copy	Slip Compensation Time Constant	3-52	Terminal 27 Digital Output	6-30	Terminal X30/11 Low Voltage	
0-59	Copy	Resonance Dampening Time Constant	3-8*	Terminal 29 Digital Output	6-31	Terminal X30/11 High Voltage	
0-60	Main Menu Password	Resonance Dampening	3-80	Term X30/6 Digi Out (MCB 101)	6-34	Term. X30/11 Low Ref./Feedb. Value	
0-61	Access to Main Menu w/o Password	Min. Current at Low Speed	3-81	Term X30/7 Digi Out (MCB 101)	6-35	Term. X30/11 High Ref./Feedb. Value	
0-62	Personal Menu Password	Start Adjustments	3-85	Relays	6-36	Term. X30/11 Filter Time Constant	
0-63	Access to Personal Menu w/o Password	PM Start Mode	3-86	Function Relay	6-37	Term. X30/11 Live Zero	
0-64	Bus Password Access	Start Delay	3-87	On Delay, Relay	6-4*	Analog Input X30/12	
0-7*	Clock Settings	Flying Start	3-88	Off Delay, Relay	6-40	Terminal X30/12 Low Voltage	
0-70	Date and Time	Start Speed	3-90	Pulse Input	6-41	Terminal X30/12 High Voltage	
0-71	Date Format	Start Speed [RPM]	3-91	Term. 29 Low Frequency	6-44	Term. X30/12 Low Ref./Feedb. Value	
0-72	Time Format	Start Speed [Hz]	3-92	Term. 29 High Frequency	6-45	Term. X30/12 High Ref./Feedb. Value	
0-73	DST/Summertime	Start Current	3-93	Term. 29 Low Ref./Feedb. Value	6-46	Term. X30/12 Filter Time Constant	
0-74	DST/Summertime Start	Stop Adjustments	3-94	Term. 29 High Ref./Feedb. Value	6-47	Term. X30/12 Live Zero	
0-75	DST/Summertime End	Function at Stop	3-95	Pulse Filter Time Constant #29	6-5*	Analog Output 42	
0-76	DST/Summertime Fault	Min Speed for Function at Stop [RPM]	3-95	Term. 33 Low Frequency	6-50	Terminal 42 Output	
0-77	Clock Fault	Min Speed for Function at Stop [Hz]	4-**	Term. 33 High Frequency	6-51	Terminal 42 Output Min Scale	
0-78	Working Days	Trip Speed Low [RPM]	4-1*	Term. 33 Low Ref./Feedb. Value	6-52	Terminal 42 Output Max Scale	
0-79	Additional Working Days						
0-80	Additional Non-Working Days						
0-81	Date and Time Readout						
1-0*	Load and Motor						
1-00	General Settings						
1-00	Configuration Mode						
1-01	Motor Control Principle						

6-53	Terminal 42 Output Bus Control	9-33* PROFdrive	10-33	Store Always	13-01	Start Event	14-9* Fault Settings	
6-54	Terminal 42 Output Timeout Preset	9-00	10-34	DeviceNet Product Code	13-02	Stop Event	14-90	Fault Level
6-55	Terminal 42 Output Filter	9-07	10-39	DeviceNet F Parameters	13-03	Reset SLC	15-0* Drive Information	
6-6*	Analog Output X30/8	9-15	12-00*	Ethernet	13-1*	Comparators	15-0*	Operating Data
6-60	Terminal X30/8 Output	9-16	12-00*	IP Settings	13-10	Comparator Operand	15-00	Operating Hours
6-61	Terminal X30/8 Min. Scale	9-18	12-00	IP Address Assignment	13-11	Comparator Operator	15-01	Running Hours
6-62	Terminal X30/8 Max. Scale	9-22	12-01	IP Address	13-12	Comparator Value	15-02	kWh Counter
6-63	Terminal X30/8 Output Bus Control	9-23	12-02	Subnet Mask	13-2*	Timers	15-03	Power Up's
6-64	Terminal X30/8 Output Timeout Preset	9-27	12-03	Default Gateway	13-20	SL Controller Timer	15-04	Over Temp's
8-3**	Comm. and Options	9-28	12-04	DHCP Server	13-4*	Logic Rules	15-05	Over Volt's
8-0*	General Settings	9-31	12-05	Lease Expires	13-40	Logic Rule Boolean 1	15-06	Reset kWh Counter
8-01	Control Site	9-44	12-06	Name Servers	13-41	Logic Rule Operator 1	15-07	Reset Running Hours Counter
8-02	Control Source	9-45	12-07	Domain Name	13-42	Logic Rule Boolean 2	15-08	Number of Starts
8-03	Control Timeout Time	9-47	12-08	Host Name	13-43	Logic Rule Operator 2	15-1*	Data Log Settings
8-04	Control Timeout Function	9-52	12-09	Physical Address	13-44	Logic Rule Boolean 3	15-10	Logging Source
8-05	End-of-Timeout Function	9-53	12-10	Ethernet Link Parameters	13-5*	States	15-11	Logging Interval
8-06	Reset Control Timeout	9-63	12-10	Link Status	13-51	SL Controller Event	15-12	Trigger Event
8-07	Diagnosis Trigger	9-64	12-11	Link Duration	13-52	SL Controller Action	15-13	Logging Mode
8-08	Readout Filtering	9-65	12-12	Auto Negotiation	14-0*	Special Functions	15-14	Samples Before Trigger
8-1*	Control Settings	9-67	12-13	Link Speed	14-0*	Inverter Switching	15-2*	Historic Log
8-10	Control Profile	9-68	12-14	Link Duplex	14-00	Switching Pattern	15-20	Historic Log: Event
8-13	Configurable Status Word STW	9-71	12-2*	Process Data	14-01	Switching Frequency	15-21	Historic Log: Value
8-14	Configurable Control Word CTW	9-72	12-20	Control Instance	14-03	Overmodulation	15-22	Historic Log: Time
8-3*	FC Port Settings	9-75	12-21	Process Data Config Write	14-04	PWM Random	15-23	Historic log: Date and Time
8-30	Protocol	9-80	12-22	Process Data Config Read	14-1*	Mains On/Off	15-3*	Alarm Log
8-31	Address	9-81	12-27	Primary Master	14-10	Mains Failure	15-30	Alarm Log: Error Code
8-32	Baud Rate	9-82	12-28	Store Data Values	14-11	Mains Voltage at Mains Fault	15-31	Alarm Log: Value
8-33	Parity / Stop Bits	9-83	12-29	Store Data Always	14-12	Function at Mains Imbalance	15-32	Alarm Log: Time
8-35	Minimum Response Delay	9-84	12-3*	EtherNet/IP	14-2*	Reset Functions	15-33	Alarm Log: Date and Time
8-36	Max Response Delay	9-90	12-30	Warning Parameter	14-20	Reset Mode	15-34	Alarm Log: Setpoint
8-37	Maximum Inter-Char Delay	9-91	12-31	Net Reference	14-21	Automatic Restart Time	15-35	Alarm Log: Feedback
8-4*	FC MC protocol set	9-92	12-32	Net Control	14-22	Operation Mode	15-36	Alarm Log: Current Demand
8-40	Telegram Selection	9-93	12-33	CIP Revision	14-23	Typecode Setting	15-37	Alarm Log: Process Ctrl Unit
8-42	PCD Write Configuration	9-94	12-34	CIP Product Code	14-25	Trip Delay at Torque Limit	15-4*	Drive Identification
8-43	PCD Read Configuration	9-99	12-35	EDS Parameter	14-26	Trip Delay at Inverter Fault	15-40	FC Type
8-5*	Digital/Bus	10-0*	12-37	COS Inhibit Timer	14-28	Production Settings	15-41	Power Section
8-50	Coasting Select	10-00	12-38	COS Filter	14-29	Service Code	15-42	Voltage
8-52	DC Brake Select	10-00	12-4*	Modbus TCP	14-3*	Current Limit Ctrl.	15-43	Software Version
8-53	Start Select	10-01	12-40	Status Parameter	14-30	Current Lim Ctrl, Proportional Gain	15-44	Ordered Typecode String
8-54	Reversing Select	10-02	12-41	Slave Message Count	14-31	Current Lim Ctrl, Integration Time	15-45	Actual Typecode String
8-55	Set-up Select	10-05	12-42	Slave Exception Message Count	14-32	Current Lim Ctrl, Filter Time	15-46	Frequency Converter Ordering No
8-56	Preset Reference Select	10-06	12-8*	Other Ethernet Services	14-4*	Energy Optimising	15-47	Power Card Ordering No
8-7*	BACnet	10-07	12-80	FTP Server	14-40	VT Level	15-48	LCP Id No
8-70	BACnet Device Instance	10-1*	12-81	HTTP Server	14-41	AEO Minimum Magnetisation	15-49	SW ID Control Card
8-72	M5/TP Max Masters	10-10	12-82	SMTP Service	14-42	Minimum AEO Frequency	15-50	SW ID Power Card
8-73	M5/TP Max Info Frames	10-11	12-89	Transparent Socket Channel Port	14-43	Motor Cosphi	15-51	Frequency Converter Serial Number
8-74	"I-Am" Service	10-12	12-9*	Advanced Ethernet Services	14-5*	Environment	15-53	Power Card Serial Number
8-75	Initialisation Password	10-13	12-90	Cable Diagnostic	14-50	RFI Filter	15-59	CSIV Filename
8-8*	FC Port Diagnostics	10-14	12-91	MDI-X	14-51	DC Link Compensation	15-6*	Option Ident
8-80	Bus Message Count	10-15	12-92	IGMP Snooping	14-52	Fan Control	15-60	Option Mounted
8-81	Bus Error Count	10-20	12-93	Cable Error Length	14-53	Fan Monitor	15-61	Option SW Version
8-82	Slave Message Rcvd	10-20	12-94	Broadcast Storm Protection	14-55	Output Filter	15-62	Option Ordering No
8-83	Slave Error Count	10-21	12-95	Broadcast Storm Filter	14-59	Actual Number of Inverter Units	15-63	Option Serial No
8-9*	Bus Jog / Feedback	10-22	12-96	Port Mirroring	14-6*	Auto Derate	15-70	Option in Slot A
8-90	Bus Jog 1 Speed	10-23	12-98	Interface Counters	14-60	Function at Over Temperature	15-71	Slot A Option SW Version
8-91	Bus Jog 2 Speed	10-3*	12-99	Media Counters	14-61	Function at Inverter Overload	15-72	Option in Slot B
8-94	Bus Feedback 1	10-30	13-0*	Smart Logic	14-62	Inv. Overload Derate Current	15-73	Slot B Option SW Version
8-95	Bus Feedback 2	10-31	13-0*	SLC Settings	14-8*	Options	15-74	Option in Slot C0/E0
8-96	Bus Feedback 3	10-32	13-00	SL Controller Mode	14-80	Option Supplied by External 24VDC	15-75	Slot C0/E0 Option SW Version



15-76 Option in Slot C1/E1	15-77 Slot C1/E1 Option SW Version	15-9* Parameter Info	16-70 Pulse Output #29 [Hz]	20-71 PID Performance	21-52 Ext. 3 Maximum Reference	22-80 Flow Compensation
15-92 Defined Parameters	15-93 Modified Parameters	15-98 Drive Identification	16-71 Relay Output [bin]	20-72 PID Output Change	21-53 Ext. 3 Reference Source	22-81 Square-linear Curve Approximation
15-99 Parameter Metadata	16-00 Control Word	16-01 Reference [Unit]	16-72 Counter A	20-73 Minimum Feedback Level	21-54 Ext. 3 Feedback Source	22-82 Work Point Calculation
16-0* General Status	16-02 Reference [%]	16-03 Status Word	16-73 Counter B	20-74 Maximum Feedback Level	21-55 Ext. 3 Setpoint	22-83 Speed at No-Flow [RPM]
16-01 Reference [Unit]	16-05 Main Actual Value [%]	16-09 Custom Readout	16-75 Analog In X30/11	20-75 PID Autotuning	21-56 Ext. 3 Reference [Unit]	22-84 Speed at No-Flow [Hz]
16-10 Power [kW]	16-11 Power [hp]	16-12 Motor Voltage	16-76 Analog In X30/12	20-8* PID Basic Settings	21-58 Ext. 3 Feedback [Unit]	22-85 Speed at Design Point [RPM]
16-13 Frequency	16-14 Motor current	16-15 Frequency [%]	16-77 Analog Out X30/8 [mA]	20-81 PID Normal/Inverse Control	21-59 Ext. 3 Output [%]	22-86 Speed at Design Point [Hz]
16-16 Torque [Nm]	16-17 Speed [RPM]	16-18 Motor Thermal	16-8* Fieldbus & FC Port	20-82 PID Start Speed [RPM]	21-60 Ext. 3 Normal/Inverse Control	22-87 Pressure at No-Flow Speed
16-20 Motor Angle	16-22 Torque [%]	16-23 Motor Thermal	16-80 Fieldbus CTW 1	20-83 PID Start Speed [Hz]	21-61 Ext. 3 Proportional Gain	22-88 Pressure at Rated Speed
16-3* Drive Status	16-30 DC Link Voltage	16-32 Brake Energy /s	16-82 Fieldbus REF 1	20-84 On Reference Bandwidth	21-62 Ext. 3 Integral Time	22-89 Flow at Design Point
16-33 Brake Energy / 2 min	16-34 Heatsink Temp.	16-35 Inverter Thermal	16-84 Comm. Option STW	20-9* PID Controller	21-63 Ext. 3 Differentiation Time	22-90 Flow at Rated Speed
16-36 Inv. Nom. Current	16-37 Inv. Max. Current	16-38 SL Controller State	16-85 FC Port CTW 1	20-91 PID Anti Windup	21-64 Ext. 3 Dif. Gain Limit	23-00 ON Time
16-39 Control Card Temp.	16-40 Logging Buffer Full	16-49 Current Fault Source	16-86 FC Port REF 1	20-93 PID Proportional Gain	22-0* Miscellaneous	23-01 ON Action
16-5* Ref. & Feeds.	16-50 External Reference	16-52 Feedback[Unit]	16-9* Diagnosis Readouts	20-94 PID Integral Time	22-00 External Interlock Delay	23-02 OFF Time
16-53 Digi Pot Reference	16-54 Feedback 1 [Unit]	20-00 Feedback	16-90 Alarm Word	20-95 PID Differentiation Time	22-0* No-Flow Detection	23-03 OFF Action
16-55 Feedback 2 [Unit]	16-56 Feedback 3 [Unit]	20-00 Feedback 1 Source	16-92 Warning Word	21-0* Ext. Closed Loop	22-20 Low Power Auto Set-up	23-04 Occurrence
16-58 PID Output [%]	16-59 Adjusted Setpoint	20-01 Feedback 1 Conversion	16-93 Warning Word 2	21-0* Ext. CL Autotuning	22-21 Low Power Detection	23-1* Maintenance
16-6* Inputs & Outputs	16-60 Digital Input 2	20-02 Feedback 2 Source	16-94 Ext. Status Word	21-00 Closed Loop Type	22-22 Low Speed Detection	23-10 Maintenance Item
16-61 Terminal 53 Switch Setting	16-62 Analog Input 53	20-03 Feedback 2 Source	16-95 Ext. Status Word 2	21-01 PID Performance	22-23 No-Flow Function	23-11 Maintenance Action
16-63 Terminal 54 Switch Setting	16-64 Analog Input 54	20-04 Feedback 2 Conversion	16-96 Maintenance Word	21-02 PID Output Change	22-24 No-Flow Delay	23-12 Maintenance Time Base
16-65 Analog Output 42 [mA]	16-66 Digital Output [bin]	20-05 Feedback 2 Source Unit	18-0* Maintenance Log	21-03 Minimum Feedback Level	22-26 Dry Pump Function	23-13 Maintenance Time Interval
16-68 Pulse Input #29 [Hz]	16-69 Pulse Output #27 [Hz]	20-06 Feedback 3 Source	18-01 Maintenance Log: Item	21-04 Maximum Feedback Level	22-27 Dry Pump Delay	23-14 Maintenance Date and Time
		20-07 Feedback 3 Conversion	18-02 Maintenance Log: Action	21-09 PID Auto Tuning	22-28 No-Flow Low Speed [RPM]	23-1* Maintenance Reset
		20-12 Reference/Feedback Unit	18-03 Maintenance Log: Date and Time	21-10 Ext. 1 Ref./Fb.	22-29 No-Flow Low Speed [Hz]	23-15 Reset Maintenance Word
		20-2* Feedback/Setpoint	18-3* Analog Readouts	21-11 Ext. 1 Minimum Reference	22-3* No-Flow Power Tuning	23-16 Maintenance Text
		20-21 Setpoint 1	18-30 Analog Input X42/1	21-12 Ext. 1 Maximum Reference	22-30 No-Flow Power	23-5* Energy Log
		20-22 Setpoint 2	18-31 Analog Input X42/3	21-13 Ext. 1 Reference Source	22-31 Power Correction Factor	23-50 Energy Log Resolution
		20-23 Setpoint 3	18-32 Analog Input X42/5	21-14 Ext. 1 Feedback Source	22-32 Low Speed [RPM]	23-51 Period Start
			18-33 Analog Out X42/7 [V]	21-15 Ext. 1 Setpoint	22-33 Low Speed [Hz]	23-53 Energy Log
			18-34 Analog Out X42/9 [V]	21-17 Ext. 1 Reference [Unit]	22-34 Low Speed Power [kW]	23-54 Reset Energy Log
			18-35 Analog Out X42/11 [V]	21-18 Ext. 1 Feedback [Unit]	22-35 Low Speed Power [HP]	23-6* Trending
			18-36 Analog Input X48/2 [mA]	21-19 Ext. 1 Output [%]	22-36 High Speed [RPM]	23-60 Trend Variable
			18-37 Temp. Input X48/4	21-2* Ext. CL 1 PID	22-37 High Speed [Hz]	23-61 Continuous Bin Data
			18-38 Temp. Input X48/7	21-20 Ext. 1 Normal/Inverse Control	22-38 High Speed Power [kW]	23-62 Timed Bin Data
			18-39 Temp. Input X48/10	21-21 Ext. 1 Proportional Gain	22-39 High Speed Power [HP]	23-63 Timed Period Start
			18-6* Inputs & Outputs 2	21-22 Ext. 1 Integral Time	22-4* Sleep Mode	23-64 Timed Period Stop
			18-60 Digital Input 2	21-23 Ext. 1 Differentiation Time	22-40 Minimum Run Time	23-65 Minimum Bin Value
			20-0* Drive Closed Loop	21-24 Ext. 1 Dif. Gain Limit	22-42 Wake-up Speed [RPM]	23-66 Reset Continuous Bin Data
			20-01 Feedback 1 Source	21-3* Ext. CL 2 Ref./Fb.	22-43 Wake-up Speed [Hz]	23-67 Reset Timed Bin Data
			20-02 Feedback 2 Source Unit	21-30 Ext. 2 Ref./Feedback Unit	22-44 Wake-up Ref./FB Difference	23-8* Payback Counter
			20-03 Feedback 2 Source	21-31 Ext. 2 Minimum Reference	22-45 Setpoint Boost	23-80 Power Reference Factor
			20-04 Feedback 2 Conversion	21-32 Ext. 2 Maximum Reference	22-46 Maximum Boost Time	23-81 Energy Cost
			20-05 Feedback 2 Source Unit	21-33 Ext. 2 Reference Source	22-5* End of Curve	23-82 Investment
			20-06 Feedback 3 Source	21-34 Ext. 2 Feedback Source	22-50 End of Curve Function	23-84 Cost Savings
			20-07 Feedback 3 Conversion	21-35 Ext. 2 Setpoint	22-51 End of Curve Delay	24-0* Appl. Functions 2
			20-12 Reference/Feedback Unit	21-37 Ext. 2 Reference [Unit]	22-6* Broken Belt Detection	24-1* Drive Bypass
			20-2* Feedback/Setpoint	21-38 Ext. 2 Output [Unit]	22-60 Broken Belt Function	24-11 Drive Bypass Delay Time
			20-21 Setpoint 1	21-39 Ext. 2 Output [%]	22-61 Broken Belt Torque	25-0* Cascade Controller
			20-22 Setpoint 2	21-40 Ext. 2 Normal/Inverse Control	22-62 Broken Belt Delay	25-00 Cascade Controller
			20-23 Setpoint 3	21-42 Ext. 2 Proportional Gain	22-7* Short Cycle Protection	25-02 Motor Start
			20-7* PID Autotuning	21-43 Ext. 2 Differentiation Time	22-75 Short Cycle Protection	25-04 Pump Cycling
			20-70 Closed Loop Type	21-44 Ext. 2 Dif. Gain Limit	22-77 Minimum Run Time	25-05 Fixed Lead Pump
				21-50 Ext. 3 Ref./Feedback Unit	22-78 Minimum Run Time Override	25-06 Number of Pumps
				21-51 Ext. 3 Minimum Reference	22-8* Flow Compensation	

25-2*	Bandwidth Settings				
25-20	Staging Bandwidth	26-26	Term. X42/3 Filter Time Constant	27-42	Ramp Up Delay
25-21	Override Bandwidth	26-27	Term. X42/3 Live Zero	27-43	Staging Threshold
25-22	Fixed Speed Bandwidth	26-3*	Analog Input X42/5	27-44	Destaging Threshold
25-23	SBW Staging Delay	26-30	Terminal X42/5 Low Voltage	27-45	Staging Speed [RPM]
25-24	SBW Destaging Delay	26-31	Terminal X42/5 High Voltage	27-46	Staging Speed [Hz]
25-25	OBW Time	26-34	Term. X42/5 Low Ref./Feedb. Value	27-47	Destaging Speed [RPM]
25-26	Destage At No-Flow	26-35	Term. X42/5 High Ref./Feedb. Value	27-48	Destaging Speed [Hz]
25-27	Stage Function	26-36	Term. X42/5 Filter Time Constant	27-5*	Alternate Settings
25-28	Stage Function Time	26-37	Term. X42/5 Live Zero	27-50	Automatic Alternation
25-29	Destage Function	26-4*	Analog Out X42/7	27-51	Alternation Event
25-30	Destage Function Time	26-40	Terminal X42/7 Output	27-52	Alternation Time Interval
25-31	Destage Function Time	26-41	Terminal X42/7 Min. Scale	27-53	Alternation Timer Value
25-32	Staging Settings	26-42	Terminal X42/7 Max. Scale	27-54	Alternation At Time of Day
25-40	Ramp Down Delay	26-43	Terminal X42/7 Bus Control	27-55	Alternation Predefined Time
25-41	Ramp Up Delay	26-44	Terminal X42/7 Timeout Preset	27-56	Alternate Capacity is <
25-42	Staging Threshold	26-5*	Analog Out X42/9	27-58	Run Next Pump Delay
25-43	Destaging Threshold	26-50	Terminal X42/9 Output	27-6*	Digital Inputs
25-44	Staging Speed [RPM]	26-51	Terminal X42/9 Min. Scale	27-60	Terminal X66/1 Digital Input
25-45	Staging Speed [Hz]	26-52	Terminal X42/9 Max. Scale	27-61	Terminal X66/3 Digital Input
25-46	Destaging Speed [RPM]	26-53	Terminal X42/9 Bus Control	27-62	Terminal X66/5 Digital Input
25-47	Destaging Speed [Hz]	26-54	Terminal X42/9 Timeout Preset	27-63	Terminal X66/7 Digital Input
25-50	Lead Pump Alternation	26-6*	Analog Out X42/11	27-64	Terminal X66/9 Digital Input
25-51	Alternation Event	26-60	Terminal X42/11 Output	27-65	Terminal X66/11 Digital Input
25-52	Alternation Time Interval	26-61	Terminal X42/11 Min. Scale	27-66	Terminal X66/13 Digital Input
25-53	Alternation Timer Value	26-62	Terminal X42/11 Max. Scale	27-70	Relay
25-54	Alternation Predefined Time	26-63	Terminal X42/11 Bus Control	27-7*	Connections
25-55	Staging Mode at Alternation	26-64	Terminal X42/11 Timeout Preset	27-9*	Readouts
25-56	Alternation if Load < 50%	27-0*	Cascade CTL Option Control & Status	27-91	Cascade Reference
25-58	Run Next Pump Delay	27-01	Pump Status	27-92	% of Total Capacity
25-59	Run on Mains Delay	27-02	Manual Pump Control	27-93	Cascade Option Status
25-8*	Status	27-03	Current Runtime Hours	27-94	Cascade System Status
25-80	Cascade Status	27-04	Pump Total Lifetime Hours	27-95	Advanced Cascade Relay Output [bin]
25-81	Pump Status	27-1*	Configuration	27-96	Extended Cascade Relay Output [bin]
25-82	Lead Pump	27-10	Cascade Controller	29-0**	Water Application Functions
25-83	Relay Status	27-11	Number Of Drives	29-00	Pipe Fill
25-84	Pump ON Time	27-12	Number Of Pumps	29-01	Pipe Fill Enable
25-85	Relay ON Time	27-14	Pump Capacity	29-02	Pipe Fill Speed [RPM]
25-86	Reset Relay Counters	27-16	Runtime Balancing	29-03	Pipe Fill Speed [Hz]
25-9*	Service	27-17	Motor Starters	29-04	Pipe Fill Time
25-90	Pump Interlock	27-18	Spin Time for Unused Pumps	29-05	Filled Setpoint
25-91	Manual Alternation	27-19	Reset Current Runtime Hours	29-06	No-Flow Disable Timer
26-0**	Analog I/O Option	27-2*	Bandwidth Settings	29-1*	Deragging Function
26-00	Terminal X42/1 Mode	27-20	Normal Operating Range	29-10	Derag Cycles
26-01	Terminal X42/3 Mode	27-21	Override Limit	29-11	Derag at Start/Stop
26-02	Terminal X42/5 Mode	27-22	Fixed Speed Only Operating Range	29-12	Deragging Run Time
26-1*	Analog Input X42/1	27-23	Staging Delay	29-13	Derag Speed [RPM]
26-10	Terminal X42/1 Low Voltage	27-24	Destaging Delay	29-14	Derag Speed [Hz]
26-11	Terminal X42/1 High Voltage	27-25	Override Hold Time	29-15	Derag Off Delay
26-15	Term. X42/1 Low Ref./Feedb. Value	27-27	Min Speed Destage Delay	29-2*	Derag Power Tuning
26-16	Term. X42/1 High Ref./Feedb. Value	27-3*	Staging Speed	29-20	Derag Power [kW]
26-17	Term. X42/1 Filter Time Constant	27-30	Auto Tune Staging Speeds	29-21	Derag Power [HP]
26-18	Term. X42/1 Live Zero	27-31	Stage On Speed [RPM]	29-22	Derag Power Factor
26-20	Terminal X42/3 Low Voltage	27-32	Stage On Speed [Hz]	29-23	Derag Power Delay
26-21	Terminal X42/3 High Voltage	27-33	Stage Off Speed [RPM]	29-24	Low Speed [RPM]
26-24	Term. X42/3 Low Ref./Feedb. Value	27-4*	Staging Settings	29-25	Low Speed [Hz]
26-25	Term. X42/3 High Ref./Feedb. Value	27-40	Auto Tune Staging Settings	29-26	Low Speed Power [kW]
		27-41	Ramp Down Delay	29-27	Low Speed Power [HP]
				29-28	High Speed [RPM]
29-29	High Speed [Hz]				
29-30	High Speed Power [kW]				
29-31	High Speed Power [HP]				
29-32	Derag On Ref Bandwidth				
29-33	Power Derag Limit				
29-34	Consecutive Derag Interval				
30-0**	Special Features				
30-8*	Compatibility (I)				
30-81	Brake Resistor (ohm)				
31-0**	Bypass Option				
31-00	Bypass Mode				
31-01	Bypass Start Time Delay				
31-02	Bypass Trip Time Delay				
31-03	Test Mode Activation				
31-10	Bypass Status Word				
31-11	Bypass Running Hours				
31-19	Remote Bypass Activation				
35-0**	Sensor Input Option				
35-00	Temp. Input Mode				
35-01	Term. X48/4 Input Type				
35-02	Term. X48/7 Temperature Unit				
35-03	Term. X48/7 Input Type				
35-04	Term. X48/10 Temperature Unit				
35-05	Term. X48/10 Input Type				
35-06	Temperature Sensor Alarm Function				
35-1*	Temp. Input X48/4				
35-14	Term. X48/4 Filter Time Constant				
35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor				
35-16	Term. X48/4 Low Temp. Limit				
35-17	Term. X48/4 High Temp. Limit				
35-2*	Temp. Input X48/7				
35-24	Term. X48/7 Filter Time Constant				
35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor				
35-26	Term. X48/7 Low Temp. Limit				
35-27	Term. X48/7 High Temp. Limit				
35-3*	Temp. Input X48/10				
35-34	Term. X48/10 Filter Time Constant				
35-35	Term. X48/10 Temp. Monitor				
35-36	Term. X48/10 Low Temp. Limit				
35-37	Term. X48/10 High Temp. Limit				
35-4*	Analog Input X48/2				
35-42	Term. X48/2 Low Current				
35-43	Term. X48/2 High Current				
35-44	Term. X48/2 Low Ref./Feedb. Value				
35-45	Term. X48/2 High Ref./Feedb. Value				
35-46	Term. X48/2 Filter Time Constant				
35-47	Term. X48/2 Live Zero				

Index

A

Abschirmtes Kabel.....	19, 24
Abkürzung.....	85
Ableitstrom.....	11, 15
Abschaltung.....	39
Abschaltung	
Abschaltblockierung.....	43
Abschaltung.....	43
Abschaltwert.....	76, 77, 78
Abstand zur Kühlluftzirkulation.....	24
Abstandsanforderungen.....	12
AC	
AC-Wellenform.....	8
Netzeingang.....	8
Versorgungsnetz.....	8
Alarm Log.....	27
Alarmer.....	43
AMA.....	41, 45, 49
Analogausgang.....	21, 72
Analogeingang.....	21, 44, 71
Analoger Drehzahlsollwert.....	37
Analogsignal.....	44
Anschluss- plan.....	17
Anzugsdrehmomente für Klemmen.....	74
Aufbau der Parametermenüs.....	86
Ausgangsklemme.....	26
Ausgangsleitungen.....	24
Ausgangsstrom.....	41
Auto on.....	28, 35, 40, 42
Automatische Energieoptimierung.....	34
Automatische Motoranpassung.....	34
Automatisches Quittieren.....	26

B

Bedieneinheit (LCP).....	26
Bedientaste.....	27
Bestimmungsgemäße Verwendung.....	4
Bremsen.....	46
Bremsung.....	41

C

Cos φ	70, 73
---------------------	--------

D

Digitalausgang.....	72
Digitaleingang.....	21, 22, 42, 45, 72

Drahtbrücke.....	22
Drehmoment	
Drehmomentkennlinie.....	70
Startmoment.....	70
Drehmomentgrenze.....	53
Drehzahlsollwert.....	23, 35, 40
Drehzahl-Sollwert.....	37
Durchführen.....	24

E

Effektivstrom.....	8
Eingangsklemme.....	20, 23, 26, 44
Eingangleistung.....	51
Eingangssignal.....	23
Eingangsspannung.....	26
Eingangsstrom.....	8, 20, 24, 26
Elektrische Störungen.....	16
EMV.....	15
EMV-Filter.....	20
EMV-Störungen.....	19
Energiesparmodus.....	42
Entladezeit.....	10
Erdanschluss.....	24
Erdung.....	19, 20, 24, 26
Erschütterungen.....	12
Explosionszeichnung.....	6, 7
Ext. Verriegelung.....	38
Externe Alarmquittierung.....	38
Externe Regler.....	4
Externes Steuersignal.....	8, 43

F

FC-Protokoll.....	23
Fehlerspeicher.....	27
Fehlersuche und -behebung.....	53
Fernbefehle.....	4
Fernsollwert.....	41

G

Geerdete Dreieckschaltung.....	20
Gleichstrom.....	15, 41

H

Hand on.....	28
--------------	----

[

[Hand on].....	40
----------------	----

H

Hand-Steuerung.....	28
Hauptmenü.....	27
Hauptschalter.....	24, 75, 76, 77, 78
Heben.....	13
Hochspannung.....	10, 26

I

IEC 61800-3.....	20
Inbetriebnahme.....	29
Initialisierung.....	29
Installation	
Installationsumgebung.....	12
Installation.....	22, 23, 24
Instandhaltung	
Instandhaltung.....	40
Isoliertes Netz.....	20
Istwert.....	23, 24, 41, 50
Istwert	
Istwert.....	36

K

Kabel	
Motorkabel.....	19
Motorkabellänge.....	71
Technische Daten.....	71
Kabelführung.....	24
Kabelquerschnitt.....	15, 19
Klemme 53.....	23
Klemme 54.....	23
Kommunikationsoption.....	47
Konvention.....	85
Kühlung.....	12
Kurzschluss.....	46

L

Lagerung.....	12
Leistungsfaktor.....	8, 24, 70

M

Manuelle Initialisierung.....	29
Massekabel.....	15
MCT 10.....	21, 26
Mehrere Frequenzumrichter.....	15
Menüstruktur.....	27
Menütaste.....	27
Mitgelieferte Teile.....	12

Modbus RTU.....	23
Montage.....	13, 24

Motor

Ausgangsleistung (U, V, W).....	70
Ausgangsstrom.....	44
Motorausgang.....	70
Motordaten.....	49
Motorkaltleiter.....	39
Motorleistung.....	15, 27, 49
Motorstrom.....	8, 27, 49
Motorzustand.....	4
Thermistor.....	39
Motor- verdrahtung.....	19
Motordaten.....	31, 34, 45, 53
Motordrehung.....	34
Motordrehzahl.....	30
Motorkabel.....	15, 24
Motorstrom.....	34

N

Navigationstaste.....	27, 30, 40
Netz	
Netzspannung.....	27
Transiente.....	8
Netz- versorgung.....	15, 19, 43
Netzeingang.....	20
Netzkabel.....	24
Netzspannung.....	41
Netztrennschalter.....	20

O

Oberschwingungen	
Oberschwingungen.....	8
Optionsmodule.....	20, 22, 26
Ort-Steuerung.....	26, 40

P

Parametersatz.....	35
PELV.....	39, 71, 72, 73, 74
Phasenfehler.....	44
PM Motor.....	32
Potentialausgleich.....	16
Potentiometer.....	37
Potenzialfreie Dreieckschaltung.....	20
Programmieren.....	26, 28
Programmierung.....	22, 27, 44
Pulseingang.....	73

Q

Qualifiziertes Fachpersonal.....	10
----------------------------------	----

Quick-Menü.....	27	Steuerklemme.....	28, 30, 40, 42
R		Steuerleitungen.....	24
Rampe-ab-Zeit.....	53	Steuersignal.....	40
Rampe-auf-Zeit.....	53	Steuerung/Regelung	
Referenz.....	27	Steuerungseigenschaften.....	74
Regelung mit Rückführung.....	23	STO.....	23
Regelung ohne Rückführung.....	23	Strom	
Relais.....	22	Gleichstrom.....	8
Relais		Nennstrom.....	44
1.....	73	Strom.....	72
2.....	73	Strombereich.....	72
Relaisausgang.....	73	Stromanschluss.....	15
Reset.....	26, 27, 28, 29, 42, 43, 44, 50	Stromgrenze.....	53
RS-485.....	39	Symbol.....	85
RS485 Serielle Schnittstelle.....	23	Systemrückführung.....	4
Rückwand.....	13	T	
Rückwirkung.....	48	Taktfrequenz.....	42
S		Technische Daten.....	23
Safe Torque Off.....	23	Thermischer Motorschutz.....	39
Schutz vor Störungen.....	24	Thermischer Schutz.....	8
Serielle Kommunikation.....	21, 22, 28, 40, 42	Thermistor.....	21, 45
Serielle Schnittstelle.....	41	Transientenschutz.....	8
Service.....	40	Trennschalter.....	26
Sicherheit.....	11	Typenschild.....	12
Sicherung.....	15, 24, 47, 75, 76, 77, 78, 79, 80, 81, 82, 83	Ü	
Sicherungen.....	51	Überlast	
SmartStart.....	29	Hohe Überlast.....	70
Sollwert.....	27, 40, 41, 42	Normale Überlast.....	54, 59, 70
Sollwert		Überlastmoment.....	70
Referenz.....	36	Überspannung.....	42, 53, 70, 73
Spannungsniveau.....	72	Überspannungsschutz.....	15
Spannungsunsymmetrie.....	44	U	
Start/Stopp-Befehl.....	37	UL-Konformität.....	79
Startbefehl.....	35	Umgebung.....	71
Startfreigabe.....	38, 41	Umgebungsbedingungen.....	71
Statusmodus.....	40	Unerwartete Motordrehung.....	11
Steuerleitungen.....	19	Unerwarteter Anlauf.....	10, 40
Steuerkabel.....	15, 22	V	
Steuerkabel für Thermistoren.....	21	Verriegelung inv.....	37
Steuerkarte.....	44	Verschiebungsleistungsfaktor.....	70
Steuerkarte		Versorgungsnetz.....	20
Serielle USB-Schnittstelle.....	74	Versorgungsspannung.....	21, 26, 47
Steuerkarte, 10 V DC-Ausgang.....	73	Vertauschen Sie.....	23
Steuerkarte, 24 V DC-Ausgang.....	73	Vibrationen.....	12
Steuerkarte, RS485 serielle Schnittstelle.....	71		
Steuerkartenleistung.....	74		

Index

VVC+.....	32
W	
Warnungen.....	43
Werkseinstellung.....	29
Windmühlen-Effekt.....	11
Wirkleistungsfaktor.....	70
Z	
Zertifizierung.....	8
Zulassung.....	8
Zusatzeinrichtungen.....	24
Zusätzliche Handbücher.....	4
Zustandsanzeige.....	40
Zwischenkreis.....	44
Zwischenkreiskopplung.....	10, 55, 56, 57, 58, 60, 61, 62, 63, 64, 65, 66, 67



130R0541

KSB Aktiengesellschaft
67225 Frankenthal • Johann-Klein-Str. 9 • 67227 Frankenthal (Deutschland)
Tel. +49 6233 86-0 • Fax +49 6233 86-3401
www.ksb.de

MG21H203



4073.8/02-DE