



Projektierungshandbuch VLT[®] AutomationDrive FC 302 315–1200 kW



Inhaltsverzeichnis

1 Einführung	5
1.1 Zweck des Projektierungshandbuchs	5
1.2 Zusätzliche Materialien	5
1.3 Dokument- und Softwareversion	5
1.4 Konventionen	5
2 Sicherheit	6
2.1 Sicherheitssymbole	6
2.2 Qualifiziertes Personal	6
2.3 Sicherheitsmaßnahmen	6
3 Zulassungen und Zertifizierungen	8
3.1 Vorschriften und Zulassungen	8
3.2 Schutzarten	10
4 Produktübersicht	11
4.1 VLT® High-power Drives	11
4.2 Gehäusegröße nach Nennleistung	11
4.3 Übersicht der Gehäuse, 380–500 V	12
4.4 Übersicht der Gehäuse, 525–690 V	15
4.5 Verfügbarkeit der Bausätze	18
5 Produktfunktionen	19
5.1 Automatisierte Betriebsfunktionen	19
5.2 Kundenspezifische Anwendungsfunktionen	22
5.3 Dynamisches Bremsen	26
5.4 Mechanische Bremssteuerung – Übersicht	27
5.5 Zwischenkreiskopplung	31
5.6 Rückspeiseeinheit	32
6 Optionen und Zubehör	33
6.1 Feldbus Baugruppen	33
6.2 Funktionserweiterungen	34
6.3 Motion Control und Relaiskarten	36
6.4 Bremswiderstände	37
6.5 Sinusfilter	37
6.6 du/dt-Filter	37
6.7 Gleichtaktfilter	37
6.8 OberschwingungsfILTER	37
6.9 Integrierte Gehäuseoptionen	38
6.10 High Power-Zubehör	40

7 Spezifikationen	41
7.1 Elektrische Daten, 380-500 V	41
7.2 Elektrische Daten, 525-690 V	47
7.3 Netzversorgung	53
7.4 Motorausgang und Motordaten	53
7.5 Umgebungsbedingungen	53
7.6 Kabelspezifikationen	54
7.7 Steuereingang/-ausgang und Steuerdaten	54
7.8 Gehäusegewichte	57
7.9 Luftzirkulation für Gehäuse E1–E2 und F1–F13	58
8 Außen- und Klemmenabmessungen	60
8.1 E1 – Außen- und Klemmenabmessungen	60
8.2 E2 – Außen- und Klemmenabmessungen	68
8.3 F1 – Außen- und Klemmenabmessungen	76
8.4 F2 – Außen- und Klemmenabmessungen	83
8.5 F3 – Außen- und Klemmenabmessungen	90
8.6 F4 – Außen- und Klemmenabmessungen	102
8.7 F8 – Außen- und Klemmenabmessungen	113
8.8 F9 – Außen- und Klemmenabmessungen	117
8.9 F10 – Außen- und Klemmenabmessungen	123
8.10 F11 – Außen- und Klemmenabmessungen	129
8.11 F12 – Außen- und Klemmenabmessungen	137
8.12 F13 – Außen- und Klemmenabmessungen	143
9 Allgemeine Hinweise zur mechanischen Installation	151
9.1 Lagerung	151
9.2 Anheben der Einheit	151
9.3 Betriebsumgebung	152
9.4 Montagehinweis	153
9.5 Kühlung	154
9.6 Leistungsreduzierung	155
10 Allgemeine Hinweise zur elektrischen Installation	158
10.1 Sicherheitshinweise	158
10.2 Anschlussdiagramm	159
10.3 Anschlüsse	160
10.4 Steuerkabel und -klemmen	164
10.5 Sicherungen und Hauptschalter	172
10.6 Trennschalter und Schütze	177
10.7 Motor	178

10.8 Bremsung	181
10.9 Fehlerstromschutzschalter und Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	183
10.10 Ableitstrom	183
10.11 IT-Netz	184
10.12 Wirkungsgrad	185
10.13 Störgeräusche	185
10.14 dU/dt-Bedingungen	186
10.15 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	187
10.16 EMV-gerechte Installation	192
10.17 Oberschwingungen – Übersicht	195
11 Grundlegende Arbeitsweise eines Frequenzumrichters	198
11.1 Beschreibung des Betriebs	198
11.2 Frequenzumrichtersteuerungen	198
12 Anwendungsbeispiele	208
12.1 Programmieren eines Frequenzumrichtersystems mit Rückführung	208
12.2 Anschlussbeispiel für eine automatische Motoranpassung (AMA)	208
12.3 Anschlussbeispiel für einen analogen Drehzahlsollwert	209
12.4 Anschlussbeispiel für Start/Stop	209
12.5 Anschlussbeispiel für externe Alarmquittierung	211
12.6 Anschlussbeispiel für Drehzahlsollwert unter Verwendung eines manuellen Potenziometers	211
12.7 Anschlussbeispiel für Drehzahl auf/Drehzahl ab	211
12.8 Anschlussbeispiel für RS485-Netzwerkverbindung	212
12.9 Anschlussbeispiel für einen Motorthermistor	212
12.10 Anschlussbeispiel für eine Relaiskonfiguration mit Smart Logic Control	213
12.11 Anschlussbeispiel für mechanische Bremssteuerung	213
12.12 Anschlusskonfiguration für den Drehgeber	214
12.13 Anschlusskonfiguration für Drehmoment und Stoppgrenze	214
13 Bestellung eines Frequenzumrichters	216
13.1 Antriebskonfigurator	216
13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze	220
13.3 Bestellnummern für Filter und Bremswiderstände	224
13.4 Ersatzteile	224
14 Anhang	225
14.1 Abkürzungen und Symbole	225
14.2 Definitionen	226
14.3 RS485 Installation und Konfiguration	227
14.4 RS485: Übersicht zum FC-Protokoll	228

14.5 RS485: Telegrammaufbau für FC-Protokoll	229
14.6 RS485: Parameterbeispiele des FC-Protokolls	233
14.7 RS485: Übersicht zu Modbus RTU	233
14.8 RS485: Modbus RTU-Telegrammaufbau	234
14.9 RS485: Funktionscodes für Modbus RTU-Meldungen	237
14.10 RS485: Modbus RTU-Parameter	238
14.11 RS485: Frequenzumrichter-Steuerprofil	239
Index	246

1 Einführung

1.1 Zweck des Projektierungshandbuchs

Dieses Projektierungshandbuch ist vorgesehen für:

- Projektingenieure und Anlagenbauer
- Planer
- Anwendungs- und Produktspezialisten

Das Projektierungshandbuch liefert technische Informationen zu den Einsatzmöglichkeiten und Funktionen des Frequenzumrichters und erläutert die Integration in Systeme zur Motorsteuerung und -überwachung.

VLT® ist eine eingetragene Marke.

1.2 Zusätzliche Materialien

Es stehen weitere Ressourcen zur Verfügung, die Ihnen helfen, erweiterten Betrieb sowie erweiterte Programmierungen und Konformität mit allen einschlägigen Normen für Frequenzumrichter zu verstehen.

- Die *Bedienungsanleitung* stellt Ihnen detaillierte Informationen zur Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters zur Verfügung.
- Das *Programmierhandbuch* enthält umfassende Informationen für die Arbeit mit Parametern sowie viele Anwendungsbeispiele.
- Die *Bedienungsanleitung VLT® FC Series - Safe Torque Off* enthält eine Beschreibung zur Verwendung von Danfoss-Frequenzumrichtern in Anwendungen mit funktionaler Sicherheit. Dieses Handbuch ist im Lieferumfang des Frequenzumrichters enthalten, wenn die Safe Torque Off-Option vorhanden ist.
- Das *Projektierungshandbuch VLT® Brake Resistor MCE 101* beschreibt die Auswahl des optimalen Bremswiderstands.
- Das *Projektierungshandbuch VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010* beschreibt Oberschwingungen, verschiedene Abhilfemaßnahmen und das Funktionsprinzip des erweiterten Oberschwingungsfilters. Diese Anleitung beschreibt auch, wie Sie den richtigen Filter für eine bestimmte Anwendung auswählen.
- Im *Projektierungshandbuch für Ausgangsfilter* wird erläutert, warum es notwendig ist, Ausgangsfilter für bestimmte Anwendungen zu verwenden und wie man den optimalen dU/dt oder Sinusfilter auswählt.

- Für die Frequenzumrichter stehen Optionsmodule zur Verfügung, die einige der in diesen Dokumenten enthaltenen Informationen ändern können. Spezifische Anforderungen finden Sie in den Anweisungen, die den Optionen beiliegen.

Zusätzliche Veröffentlichungen und Handbücher sind bei Danfoss erhältlich. Siehe drives.danfoss.de/downloads/portal/#/ für Auflistungen.

1.3 Dokument- und Softwareversion

Dieses Handbuch wird regelmäßig geprüft und aktualisiert. Alle Verbesserungsvorschläge sind willkommen. *Tabelle 1.1* zeigt die Dokumentenversion und die entsprechende Softwareversion an.

Ausgabe	Anmerkungen	Softwareversion
MG34S3xx	Der Inhalt D1h–D8h wurde entfernt und das Dokument wurde neu aufgebaut.	8.03

Tabelle 1.1 Dokument- und Softwareversion

1.4 Konventionen

- Nummerierte Listen zeigen Vorgehensweisen.
- Aufzählungslisten zeigen weitere Informationen und Beschreibung der Abbildungen.
- Kursivschrift bedeutet:
 - Querverweise.
 - Link.
 - Fußnoten.
 - Parameternamen, Parametergruppennamen, Parameteroptionen.
- Alle Abmessungen in Zeichnungen sind in mm angegeben.
- Ein Sternchen (*) kennzeichnet die Werkseinstellung eines Parameters.

2

2 Sicherheit

2.1 Sicherheitssymbole

Folgende Symbole kommen in diesem Handbuch zum Einsatz:

⚠️ WARNUNG

Weist auf eine potenziell gefährliche Situation hin, die zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen kann!

⚠️ VORSICHT

Weist auf eine potenziell gefährliche Situation hin, die zu leichten oder mittelschweren 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

Nur qualifiziertes Personal darf dieses Gerät installieren oder bedienen.

Qualifiziertes Fachpersonal sind per Definition geschulte Mitarbeiter, die gemäß den einschlägigen Gesetzen und Vorschriften zur Installation, Inbetriebnahme und Instandhaltung von Betriebsmitteln, Systemen und Schaltungen berechtigt sind. Außerdem muss das Personal mit allen Anweisungen und Sicherheitsmaßnahmen gemäß dieser Anleitung vertraut sein.

2.3 Sicherheitsmaßnahmen

⚠️ WARNUNG

HOCHSPANNUNG

Bei Anschluss an das Versorgungsnetz, DC-Versorgung, Zwischenkreiskopplung oder Permanentmagnetmotoren führen Frequenzumrichter Hochspannung. Erfolgen Installation, Inbetriebnahme und Wartung von Frequenzumrichtern nicht durch qualifiziertes Personal, kann dies zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen!

- Installation, Inbetriebnahme und Wartung der Frequenzumrichter dürfen ausschließlich von qualifiziertem Personal vorgenommen werden.

⚠️ WARNUNG

GEFAHR DURCH ABLEITSTRÖME

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

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

⚠️ WARNUNG

ENTLADEZEIT

Der Frequenzumrichter enthält Zwischenkreiskondensatoren, die auch bei abgeschaltetem Frequenzumrichter geladen sein können. Auch wenn die Warn-LED nicht leuchten, kann Hochspannung anliegen. Das Nichteinhalten der Wartezeit von 40 Minuten nach dem Trennen der Stromversorgung vor Wartungs- oder Reparaturarbeiten kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen!

1. Stoppen Sie den Motor.
2. Trennen Sie die Netzversorgung und alle externen DC-Zwischenkreisversorgungen, einschließlich externer Batterie-, USV- und DC-Zwischenkreisverbindungen mit anderen Frequenzumrichtern.
3. Trennen oder verriegeln Sie den Motor.
4. Warten Sie 40 Minuten bis zur vollständigen Entladung der Kondensatoren.
5. Verwenden Sie vor der Durchführung von Wartungs- oder Reparaturarbeiten ein geeignetes Spannungsmessgerät, um sicherzustellen, dass die Kondensatoren vollständig entladen sind.

⚠️ WARNUNG**BRANDGEFAHR**

Die Bremswiderstände erwärmen sich während und nach dem Bremsen. Werden die Bremswiderstände nicht in einer sicheren Umgebung platziert, besteht ggf. die Gefahr von schweren Verletzungen und von Sachschäden.

- Um einer Brandgefahr zu entgehen, müssen Sie den Bremswiderstand in einer sicheren Umgebung platzieren.
- Berühren Sie den Bremswiderstand während des Bremsens oder danach nicht, um schwere Verbrennungen zu vermeiden.

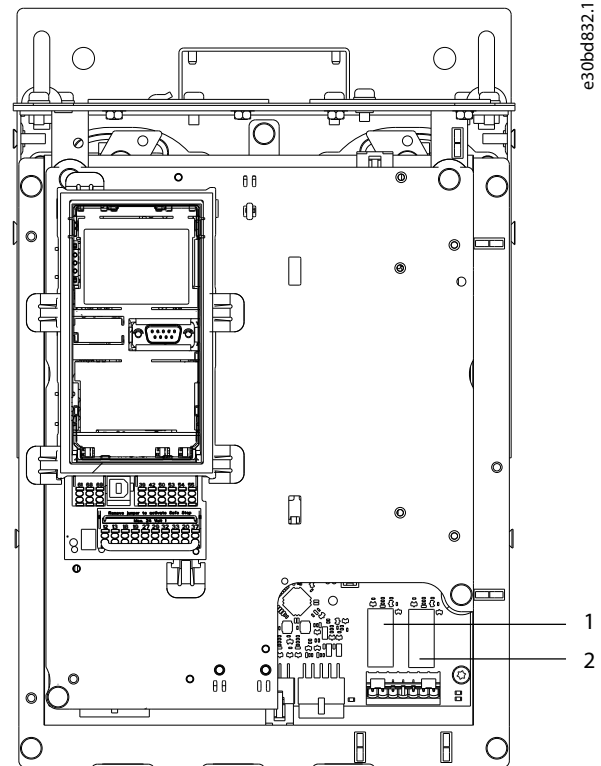
HINWEIS**NETZABSCHIRMUNG ALS SICHERHEITSOPTION**

Eine optionale Netzabschirmung ist für Gehäuse der Schutzart IP21/IP54 (Typ 1/Typ 12) erhältlich. Die Netzabschirmung ist eine Schutzabdeckung zum Schutz vor versehentlicher Berührung der Leistungsklemmen gemäß BGV A2, VBG 4.

2.3.1 ADN-konforme Installation

Um Funkenbildung in Übereinstimmung mit dem Europäischen Übereinkommen über die internationale Beförderung gefährlicher Güter auf Binnenwasserstraßen (ADN) zu vermeiden, müssen Sie Vorsichtsmaßnahmen für Frequenzumrichter mit Schutzart IP00 (Gehäuse), IP20 (Gehäuse), IP21 (Typ 1) oder IP54 (Typ 12) treffen.

- Installieren Sie keinen Netzschalter
- Vergewissern Sie sich, dass *Parameter 14-50 EMV-Filter* auf [1] Ein eingestellt ist.
- Entfernen Sie alle Relaisstecker mit der Kennzeichnung *RELAIS*. Siehe *Abbildung 2.1*.
- Kontrollieren Sie, welche Relaisoptionen installiert sind, falls vorhanden. Die einzige zulässige Relaisoption ist die VLT[®] Extended Relay Card MCB 113.



e30bd832.10

1, 2	Relaisstecker
------	---------------

Abbildung 2.1 Position der Relaisstecker

3 Zulassungen und Zertifizierungen

3

Dieser Abschnitt bietet eine kurze Beschreibung der verschiedenen Zulassungen und Zertifizierungen, die auf Danfoss-Frequenzumrichtern zu finden sind. Nicht alle Zulassungen sind auf allen Frequenzumrichtern zu finden.

3.1 Vorschriften und Zulassungen

HINWEIS

AUFERLEGTE BEGRENZUNGEN DER AUSGANGSFREQUENZ

Ab Softwareversion 6.72 ist die Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters auf 590 Hz begrenzt (bedingt durch Exportkontrollvorschriften). Die Softwareversionen 6.xx begrenzen ebenfalls die maximale Ausgangsfrequenz auf 590 Hz, diese Versionen können jedoch nicht geflasht werden, d. h. weder als Downgrade noch als Upgrade.

3.1.1.1 CE-Zeichen

Das CE-Zeichen (Communauté Européenne) zeigt an, dass der Hersteller des Produkts alle relevanten EU-Richtlinien einhält. Die geltenden EU-Richtlinien zu Ausführung und Konstruktion des Frequenzumrichters sind in *Tabelle 3.1* aufgeführt.

HINWEIS

Über die Qualität eines Produkts sagt die CE-Kennzeichnung nichts aus. Auch gibt sie keinen Aufschluss zu technischen Spezifikationen.

EU-Richtlinie	Version
Niederspannungsrichtlinie	2014/35/EU
EMV-Richtlinie	2014/30/EU
Maschinenrichtlinie ¹⁾	2014/32/EU
EU-Ökodesignrichtlinie	2009/125/EC
ATEX-Richtlinie	2014/34/EU
RoHS-Richtlinie	2002/95/EC

Tabelle 3.1 Frequenzumrichter betreffende EU-Richtlinien

1) Konformität mit der Maschinenrichtlinie ist nur bei Frequenzumrichtern mit integrierter Sicherheitsfunktion erforderlich.

HINWEIS

Frequenzumrichter mit integrierter Sicherheitsfunktion, wie z. B. Safe Torque Off (STO), müssen mit der Maschinenrichtlinie konform sein.

Konformitätserklärungen sind auf Anfrage erhältlich.

Niederspannungsrichtlinie

Frequenzumrichter müssen seit 1. Januar 2014 die CE-Kennzeichnung in Übereinstimmung mit der Niederspannungsrichtlinie erfüllen. Die Niederspannungs-

richtlinie gilt für alle elektrischen Geräte im Spannungsbereich von 50–1000 V AC und 75–1500 V DC.

Der Zweck der Richtlinie ist die Gewährleistung der Personensicherheit und die Vermeidung von Beschädigungen der Anlage und Geräte, wenn Anwender die elektrischen Betriebsmittel bei ordnungsgemäßer Installation, Wartung und bestimmungsgemäßer Verwendung bedienen.

EMV-Richtlinie

Der Zweck der EMV-Richtlinie (elektromagnetische Verträglichkeit) ist die Reduzierung elektromagnetischer Störungen und die Verbesserung der Störfestigkeit der elektrischen Geräte und Installationen. Die grundlegende Schutzanforderung der EMV-Richtlinie gibt vor, dass Betriebsmittel, die elektromagnetische Störungen verursachen oder deren Betrieb durch diese Störungen beeinträchtigt werden kann, so ausgelegt sein müssen, dass ihre erreichten elektromagnetischen Störungen begrenzt sind. Die Geräte müssen bei ordnungsgemäßer Installation und Wartung sowie bestimmungsgemäßer Verwendung einen geeigneten Grad der Störfestigkeit gegenüber EMV aufweisen.

Elektrische Geräte, die alleine oder als Teil einer Anlage verwendet werden, müssen eine CE-Kennzeichnung tragen. Anlagen müssen nicht über eine CE-Kennzeichnung verfügen, jedoch den grundlegenden Schutzanforderungen der EMV-Richtlinie entsprechen.

Maschinenrichtlinie

Der Zweck der Maschinenrichtlinie ist die Gewährleistung der Personensicherheit und die Vermeidung von Beschädigungen der Anlage und Geräte, wenn Nutzer die mechanischen Betriebsmittel bestimmungsgemäß verwenden. Die Maschinenrichtlinie bezieht sich auf Maschinen, die aus einem Aggregat mehrerer zusammenwirkender Komponenten oder Betriebsmittel bestehen, von denen mindestens eine(s) mechanisch beweglich ist.

Frequenzumrichter mit integrierter Sicherheitsfunktion müssen mit der Maschinenrichtlinie konform sein. Frequenzumrichter ohne Sicherheitsfunktion fallen nicht unter die Maschinenrichtlinie. Wird ein Frequenzumrichter jedoch in ein Maschinensystem integriert, so stellt Danfoss Informationen zu Sicherheitsaspekten des Frequenzumrichters zur Verfügung.

Kommen Frequenzumrichter in Maschinen mit mindestens einem beweglichen Teil zum Einsatz, muss der Maschinenhersteller eine Erklärung zur Verfügung stellen, die die Übereinstimmung mit allen relevanten gesetzlichen Bestimmungen und Sicherheitsrichtlinien bestätigt.

3.1.1.2 EU-Ökodesignrichtlinie

Die Ökodesignrichtlinie ist die europäische Richtlinie zur umweltgerechten Gestaltung energieverbrauchsrelevanter Produkte, zu denen auch Frequenzumrichter gehören. Die Richtlinie hat eine verbesserte Energieeffizienz und allgemeine Umweltverträglichkeit von Elektrogeräten bei gleichzeitiger Erhöhung der Sicherheit der Energieversorgung zum Ziel. Die Einflüsse der energieverbrauchsrelevanten Produkte auf die Umwelt umfassen den Energieverbrauch über die gesamte Produktlebensdauer.

3.1.1.3 UL-Zulassung

Die Underwriters Laboratory(UL)-Markierung zertifiziert die Sicherheit und Umweltverträglichkeit von Produkten anhand von Standardprüfungen. Frequenzumrichter der Baugröße T7 (525-690 V) sind nur für 525-600 V nach UL-Anforderungen zertifiziert.

3.1.1.4 CSA/cUL

Die CSA/cUL-Zulassung ist für Frequenzumrichter mit einer Nennspannung bis 600 V. Der Standard gewährleistet, dass der Frequenzumrichter – wenn er gemäß der mitgelieferten Bedienungs-/Installationsanleitung installiert wird – die UL-Standards für elektrische und thermische Sicherheit erfüllt. Diese Kennzeichnung zertifiziert, dass das Produkt alle vorgeschriebenen technischen Spezifikationen und Prüfungen erfüllt. Eine Konformitätserklärung ist auf Anfrage erhältlich.

3.1.1.5 EAC

Die EurAsian Conformity(EAC)-Kennzeichnung zeigt an, dass das Produkt mit allen Anforderungen und technischen Vorschriften konform ist, die für das Produkt gelten laut der eurasischen Zollunion, die sich aus den Mitgliedstaaten der eurasischen Wirtschaftsunion zusammensetzt.

Das EAC-Logo muss sich sowohl auf dem Typenschild als auch auf der Verpackung befinden. Alle innerhalb des EAC-Bereichs verwendeten Produkte sind bei Danfoss zu kaufen.

3.1.1.6 UKrSEPRO

Das UKrSEPRO-Zertifikat gewährleistet die Qualität und Sicherheit von Produkten und Dienstleistungen sowie Fertigungsstabilität nach den ukrainischen Regulierungsstandards. Das UkrSepro-Zertifikat ist ein erforderliches Dokument für die Zollabfertigung sämtlicher Produkte, die in die Ukraine ein- oder aus ihr ausgeführt werden.

3.1.1.7 TÜV

Der TÜV SÜD ist eine europäische Sicherheitsorganisation, die die Betriebssicherheit des Frequenzumrichters gemäß EN/IEC 61800-5-2 zertifiziert. Der TÜV SÜD testet Produkte und überwacht ihre Produktion, um sicherzustellen, dass Unternehmen ihre Vorschriften einhalten.

3.1.1.8 RCM

Die Regulatory Compliance Mark (RCM, Konformitätskennzeichnung) zeigt die Konformität von Telekommunikations- und EMV/Funkverkehr-Geräten durch den EMV-Kennzeichnungshinweis der australischen Kommunikations- und Medienbehörden an. Die RCM ist mittlerweile eine einzelne Konformitätskennzeichnung, die die Kontrollzeichen A-Tick und C-Tick beinhaltet. RCM-Konformität ist für die Platzierung elektrischer und elektronischer Geräte auf dem Markt in Australien und Neuseeland erforderlich.

3.1.1.9 Schiffsanwendungen

Schiffe und Öl-/Gasplattformen müssen von mindestens einer Schiffszertifizierungsgesellschaft zertifiziert werden, um eine Zulassungslizenz und Versicherungsschutz erhalten zu können. Die Danfoss-Frequenzumrichter verfügen über Zertifizierungen von bis zu 12 Klassifikationsgesellschaften.

Die Anzeige- oder Druckfunktion für die Zulassungen und Zertifizierungen für Schiffsanwendungen finden Sie im Downloadbereich unter drives.danfoss.com/industries/marine-and-offshore/marine-type-approvals/#/.

3.1.2 Exportkontrollvorschriften

Frequenzumrichter können regionalen und/oder nationalen Exportkontrollvorschriften unterliegen.

Frequenzumrichter, die Exportkontrollvorschriften unterliegen, sind mit einer ECCN-Nummer gekennzeichnet. Die ECCN-Nummer finden Sie in den Dokumenten, die Sie mit dem Frequenzumrichter erhalten.

Im Falle einer Wiederausfuhr ist der Exporteur dafür verantwortlich, die Einhaltung aller geltenden Exportkontrollvorschriften sicherzustellen.

3.2 Schutzarten

Die Frequenzumrichter der VLT®-Serie sind mit unterschiedlichen Gehäuseschutzarten erhältlich, um optimal auf die Anforderungen der Anwendung eingehen zu können. Die Schutzart wird jeweils auf Grundlage zweier internationaler Normen angegeben:

- Bei einer Prüfung nach UL-Typ wird die Konformität der Gehäuse mit der NEMA(National Electrical Manufacturers Association)-Norm ermittelt. Die Bau- und Prüfvorschriften für Gehäuse sind definiert in „NEMA Standards Publication 250-2003“ und in UL 50, Elfte Ausgabe.
- IP-Schutzarten (International Protection, Internationaler Schutz), definiert von der IEC (International Electrotechnical Commission, Internationale Elektrotechnische Kommission) in allen anderen Staaten weltweit.

Standard-Frequenzumrichter der Danfoss VLT® Serie sind in verschiedenen Schutzarten erhältlich, um die Anforderungen von IP00 (Gehäuse), IP20 (geschütztes Gehäuse), IP21 (UL-Typ 1) oder IP54 (UL-Typ 12) zu erfüllen. In diesem Handbuch wird der UL-Typ als Typ geschrieben. Zum Beispiel: IP21/Typ 1.

UL-Typ-Standard

Typ 1 – Gehäuse für den Einsatz im Innenbereich, die dem Personal einen gewissen Schutz vor versehentlichem Kontakt mit den enthaltenen Einheiten und einen gewissen Schutz gegen fallenden Schmutz bieten.

Typ 12 – Mehrzweckgehäuse sind für den Einsatz im Innenbereich vorgesehen und schützen die enthaltenen Einheiten vor den folgenden Verunreinigungen:

Erste Kennziffer	Zweite Kennziffer	Schutzniveau
0	–	Kein Schutz.
1	–	Geschützt bis 50 mm (2,0 in). Schutz vor Berührung mit der Hand.
2	–	Geschützt bis 12,5 mm (0,5 in). Schutz vor Berührung mit dem Finger.
3	–	Geschützt bis 2,5 mm (0,1 in). Schutz vor Berührung durch Werkzeug.
4	–	Geschützt bis 1,0 mm (0,04 in). Schutz vor Berührung mit Drähten.
5	–	Schutz vor schädlichen Staubablagerungen im Innern.
6	–	Schutz vor Eindringen von Staub (staubdicht).
–	0	Kein Schutz.
–	1	Schutz vor senkrecht fallendem Tropfwasser.
–	2	Schutz vor schräg fallendem Tropfwasser (15° gegenüber der Senkrechten).
–	3	Schutz vor Sprühwasser (bis 60° gegenüber der Senkrechten).
–	4	Schutz vor Spritzwasser.
–	5	Schutz vor Strahlwasser.
–	6	Schutz vor starkem Strahlwasser.
–	7	Schutz vor eindringendem Wasser beim zeitweiligen Untertauchen.
–	8	Schutz vor eindringendem Wasser beim dauerhaften Untertauchen.

Tabelle 3.3 Aufschlüsselung der IP-Nummer

- Fasern
- Fussel
- Staub und Schmutz
- Leichtes Spritzwasser
- Sickerwasser
- Tropfen und externe Kondensation nicht-korrosiver Flüssigkeiten

Das Gehäuse darf keine Löcher und keine Auslässe oder Öffnungen für Installationsrohre aufweisen, falls hierfür nicht ölbeständige Dichtungen zur Montage öldichter oder staubdichter Mechanismen verwendet werden. Die Türen sind ebenfalls mit ölbeständigen Dichtungen ausgerüstet. Zusätzlich verfügen Gehäuse für Kombinationsregler über Schwingtüren mit horizontaler Drehachse, die mit einem Werkzeug geöffnet werden müssen.

IP-Standard

Tabelle 3.2 bietet einen Quervergleich der beiden Normen. Tabelle 3.3 erläutert die Bedeutung der IP-Nummer und definiert den Schutzgrad. Die Frequenzumrichter erfüllen die Bestimmungen beider Normen.

NEMA und UL	IP
Gehäuse	IP00
Geschütztes Gehäuse	IP20
NEMA 1	IP21
NEMA 12	IP54

Tabelle 3.2 Querverweis NEMA- und IP-Nummer

4 Produktübersicht

4.1 VLT® High-power Drives

Die in diesem Handbuch beschriebenen Danfoss VLT®-Frequenzumrichter sind als freistehende, wandmontierbare oder im Schaltschrank montierbare Geräte erhältlich. Jeder VLT®-Frequenzumrichter ist für alle Standardmotoren konfigurierbar, kompatibel und optimiert, wodurch Einschränkungen, die feste Kombinationen aus Motoren und Frequenzumrichtern mit sich bringen, vermieden werden. Diese Frequenzumrichter sind in 2 Front-End-Konfigurationen erhältlich: 6-Puls und 12-Puls.

Vorteile der VLT® 6-Pulse Drives

- Erhältlich in verschiedenen Baugrößen und Schutzarten.
- 98 % Wirkungsgrad reduziert Betriebskosten.
- Das einzigartige Kühlkonzept mit rückwärtigen Kühlkanälen macht weniger Kühlgeräte erforderlich, wodurch die Installations- und Fixkosten gesenkt werden können.
- Niedrige Leistungsaufnahme für Kühlgeräte im Schaltraum.
- Niedrigere Betriebskosten.
- Konsistente Benutzerschnittstelle im gesamten Programm der Danfoss-Frequenzumrichter.
- Anwendungsorientierte Inbetriebnahmeassistenten.
- Mehrsprachige Benutzerschnittstelle.

Vorteile der VLT® 12-Pulse Drives

Der VLT® 12-Pulse Drive bietet eine Reduzierung der Oberschwingungen ohne Einsatz kapazitiver oder induktiver Komponenten, die zur Vermeidung potenzieller Systemresonanzprobleme häufige Netzwerkanalysen erforderlich machen. Der 12-Pulse Drive verfügt über die gleiche modulare Bauweise wie der beliebte VLT® 6-Pulse Drive. Weitere Verfahren zur Oberschwingungsreduzierung finden Sie im *VLT® Advanced Harmonic Filter AHF-Projektierungshandbuch 005/010*.

Die 12-Pulse Drives bieten dieselben Vorteile wie die 6-Pulse Drives und haben folgende Merkmale:

- Robust und besonders stabil unter allen Netz- und Betriebsbedingungen.
- Sie eignen sich ideal für Anwendungen, in denen eine Verringerung von der mittleren Spannung

erforderlich ist oder eine Isolierung vom Netz benötigt wird.

- Ausgezeichnete Störfestigkeit gegenüber Eingangstransienten.

4.2 Gehäusegröße nach Nennleistung

kW ¹⁾	Hp ¹⁾	Verfügbare Baugrößen	
		6-puls	12-puls
250	350	–	F8–F9
315	450	E1–E2	F8–F9
355	500	E1–E2	F8–F9
400	550	E1–E2	F8–F9
450	600	F1–F3	F10–F11
500	650	F1–F3	F10–F11
560	750	F1–F3	F10–F11
630	900	F1–F3	F10–F11
710	1000	F2–F4	F12–F13
800	1200	F2–F4	F12–F13

Tabelle 4.1 Gehäuse-Nennleistungen, 380–500 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgangsleistung wird bei 400 V (kW) und 460 V (hp) angegeben.

kW ¹⁾	Hp ¹⁾	Verfügbare Baugrößen	
		6-puls	12-puls
355	400	E1–E2	F8–F9
400	400	E1–E2	F8–F9
500	500	E1–E2	F8–F9
560	600	E1–E2	F8–F9
630	650	F1–F3	F10–F11
710	750	F1–F3	F10–F11
800	950	F1–F3	F10–F11
900	1050	F2–F4	F12–F13
1000	1150	F2–F4	F12–F13
1200	1350	F2–F4	F12–F13

Tabelle 4.2 Gehäuse-Nennleistungen, 525–690 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgang wird bei 690 V (kW) und 575 V (hp) gemessen.

4.3 Übersicht der Gehäuse, 380–500 V
4

Baugröße	E1	E2
Nennleistung¹⁾		
Ausgang bei 400 V (kW)	315–400	315–400
Ausgang bei 460 V (hp)	450–550	450–550
Front-End-Konfiguration		
6-puls	S	S
12-puls	–	–
Schutzart		
IP	IP21/54	IP00
UL-Typ	Typ 1/12	Gehäuse
Hardware-Optionen³⁾		
Edelstahl-Kühlkanal	–	O
Netzabschirmung	O	–
Heizgerät und Thermostat	–	–
Schaltschrankleuchte mit Steckdose	–	–
EMV-Filter (Klasse A1)	O	O
NAMUR-Klemmen	–	–
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	–
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	–
Bremschopper (IGBTs)	O	O
Safe Torque Off	S	S
Zwischenkreisklemmen	O	O
Gemeinsame Motorklemmen	–	–
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–
Keine Bedieneinheit	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S
Numerische Bedieneinheit	O	O
Sicherungen	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O
Trennschalter	O	O
Hauptschalter	–	–
Schütze	–	–
Manuelle Motorstarter	–	–
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	–	–
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O
Externe Temperaturüberwachung	–	–
Abmessungen		
Höhe, mm (in)	2000 (78,8)	1547 (60,9)
Breite, mm (in)	600 (23,6)	585 (23,0)
Tiefe, mm (in)	494 (19,4)	498 (19,5)
Gewicht, kg (lb)	270–313 (595–690)	234–277 (516–611)

Tabelle 4.3 Frequenzumrichter E1–E2, 380–500 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgangsleistung wird bei 400 V (kW) und 460 V (hp) angegeben.

2) Wenn das Gehäuse mit Zwischenkreiskopplungs- oder Rückspeisungsanschlüssen konfiguriert wird, hat es die Schutzart IP00, andernfalls die Schutzart IP20.

3) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

Baugröße	F1	F2	F3	F4
Nennleistung¹⁾				
Ausgang bei 400 V (kW)	315–400	450–500	315–400	450–500
Ausgang bei 460 V (hp)	450–550	600–650	450–550	600–650
Front-End-Konfiguration				
6-puls	S	S	S	S
12-puls	–	–	–	–
Schutzart				
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
UL-Typ	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12
Hardware-Optionen³⁾				
Edelstahl-Kühlkanal	O	O	O	O
Netzabschirmung	–	–	–	–
Heizgerät und Thermostat	O	O	O	O
Schaltschrankleuchte mit Steckdose	O	O	O	O
EMV-Filter (Klasse A1)	–	–	O	O
NAMUR-Klemmen	O	O	O	O
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	–	O	O
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	–	O	O
Bremschopper (IGBTs)	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S
Zwischenkreisklemmen	O	O	O	O
Gemeinsame Motorklemmen	O	O	O	O
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–	O	O
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	O	O	O	O
Keine Bedieneinheit	–	–	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S	S	S
Numerische Bedieneinheit	–	–	–	–
Sicherungen	O	O	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O	O	O
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O	O	O
Trennschalter	–	–	O	O
Hauptschalter	–	–	O	O
Schütze	–	–	O	O
Manuelle Motorstarter	O	O	O	O
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	O	O	O	O
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O	O	O
Externe Temperaturüberwachung	O	O	O	O
Abmessungen				
Höhe, mm (in)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)
Breite, mm (in)	1400 (55,1)	1800 (70,9)	2000 (78,7)	2400 (94,5)
Tiefe, mm (in)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Gewicht, kg (lb)	1017 (2242,1)	1260 (2777,9)	1318 (2905,7)	1561 (3441,5)

Tabelle 4.4 Frequenzumrichter F1–F4, 380–500 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgangsleistung wird bei 400 V (kW) und 460 V (hp) angegeben.

2) Wenn das Gehäuse mit Zwischenkreiskopplungs- oder Rückspeisungsanschlüssen konfiguriert wird, hat es die Schutzart IP00, andernfalls die Schutzart IP20.

3) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

Baugröße	F8	F9	F10	F11	F12	F13
Nennleistung¹⁾						
Ausgang bei 400 V (kW)	90–132	160–250	450–630	450–630	710–800	710–800
Ausgang bei 460 V (hp)	125–200	250–350	600–900	600–900	1000–1200	1000–1200
Front-End-Konfiguration						
6-puls	–	–	–	–	–	–
12-puls	S	S	S	S	S	S
Schutzart						
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
NEMA	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12
Hardware-Optionen²⁾						
Edelstahl-Kühlkanal	–	–	–	–	–	–
Netzabschirmung	–	–	–	–	–	–
Heizgerät und Thermostat	–	–	O	O	O	O
Schalterschrankleuchte mit Steckdose	–	–	O	O	O	O
EMV-Filter (Klasse A1)	–	O	–	–	O	O
NAMUR-Klemmen	O	O	O	O	O	O
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	O	–	–	O	O
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	O	–	–	O	O
Bremschopper (IGBTs)	O	O	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S	S	S
Zwischenkreisklemmen	–	–	–	–	–	–
Gemeinsame Motorklemmen	–	–	O	O	O	O
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–	–	–	–	–
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	O	O	O	O	O	O
Keine Bedieneinheit	–	–	–	–	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S	S	S	S	S
Numerische Bedieneinheit	–	–	–	–	–	–
Sicherungen	O	O	O	O	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	–	–	–	–	–	–
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	–	–	–	–	–	–
Trennschalter	–	O	O	O	O	O
Hauptschalter	–	–	–	–	–	–
Schütze	–	–	–	–	–	–
Manuelle Motorstarter	–	–	O	O	O	O
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	–	–	O	O	O	O
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O	O	O	O	O
Externe Temperaturüberwachung	–	–	O	O	O	O
Abmessungen						
Höhe, mm (in)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)
Breite, mm (in)	800 (31,5)	1400 (55,2)	1600 (63,0)	2400 (94,5)	2000 (78,7)	2800 (110,2)
Tiefe, mm (in)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Gewicht, kg (lb)	447 (985,5)	669 (1474,9)	893 (1968,8)	1116 (2460,4)	1037 (2286,4)	1259 (2775,7)

Tabelle 4.5 Frequenzumrichter F8–F13, 380–500 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgangsleistung wird bei 400 V (kW) und 460 V (hp) angegeben.

2) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

4.4 Übersicht der Gehäuse, 525–690 V

Baugröße	E1	E2
Nennleistung¹⁾		
Ausgang bei 690 V (kW)	355–560	355–560
Ausgang bei 575 V (hp)	400–600	400–600
Front-End-Konfiguration		
6-puls	S	S
12-puls	–	–
Schutzart		
IP	IP21/54	IP00
UL-Typ	Typ 1/12	Gehäuse
Hardware-Optionen³⁾		
Edelstahl-Kühlkanal	–	O
Netzabschirmung	O	–
Heizgerät und Thermostat	–	–
Schaltschrankleuchte mit Steckdose	–	–
EMV-Filter (Klasse A1)	O	O
NAMUR-Klemmen	–	–
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	–
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	–
Bremschopper (IGBTs)	O	O
Safe Torque Off	S	S
Zwischenkreisklemmen	O	O
Gemeinsame Motorklemmen	–	–
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–
Keine Bedieneinheit	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S
Numerische Bedieneinheit	O	O
Sicherungen	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O
Trennschalter	O	O
Hauptschalter	–	–
Schütze	–	–
Manuelle Motorstarter	–	–
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	–	–
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O
Externe Temperaturüberwachung	–	–
Abmessungen		
Höhe, mm (in)	2000 (78,8)	1547 (60,9)
Breite, mm (in)	600 (23,6)	585 (23,0)
Tiefe, mm (in)	494 (19,4)	498 (19,5)
Gewicht, kg (lb)	263–313 (580–690)	221–277 (487–611)

Tabelle 4.6 Frequenzumrichter E1–E2, 525–690 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgang wird bei 690 V (kW) und 575 V (hp) gemessen.

2) Wenn das Gehäuse mit Zwischenkreiskopplungs- oder Rückspeisungsanschlüssen konfiguriert wird, hat es die Schutzart IP00, andernfalls die Schutzart IP20.

3) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

Baugröße	F1	F2	F3	F4
Nennleistung¹⁾				
Ausgang bei 690 V (kW)	630–800	900–1200	630–800	900–1200
Ausgang bei 575 V (hp)	650–950	1050–1350	650–950	1050–1350
Front-End-Konfiguration				
6-puls	S	S	S	S
12-puls	–	–	–	–
Schutzart				
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
UL-Typ	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12
Hardware-Optionen³⁾				
Edelstahl-Kühlkanal	O	O	O	O
Netzabschirmung	–	–	–	–
Heizgerät und Thermostat	O	O	O	O
Schaltschrankleuchte mit Steckdose	O	O	O	O
EMV-Filter (Klasse A1)	–	–	O	O
NAMUR-Klemmen	O	O	O	O
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	–	O	O
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	–	O	O
Bremschopper (IGBTs)	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S
Zwischenkreisklemmen	O	O	O	O
Gemeinsame Motorklemmen	O	O	O	O
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–	O	O
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	O	O	O	O
Keine Bedieneinheit	–	–	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S	S	S
Numerische Bedieneinheit	–	–	–	–
Sicherungen	O	O	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O	O	O
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	O	O	O	O
Trennschalter	–	–	O	O
Hauptschalter	–	–	O	O
Schütze	–	–	O	O
Manuelle Motorstarter	O	O	O	O
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	O	O	O	O
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O	O	O
Externe Temperaturüberwachung	O	O	O	O
Abmessungen				
Höhe, mm (in)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)
Breite, mm (in)	1400 (55,1)	1800 (70,9)	2000 (78,7)	2400 (94,5)
Tiefe, mm (in)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Gewicht, kg (lb)	1017 (2242,1)	1260 (2777,9)	1318 (2905,7)	1561 (3441,5)

Tabelle 4.7 Frequenzumrichter F1–F4, 525–690 V

1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgang wird bei 690 V (kW) und 575 V (hp) gemessen.

2) Wenn das Gehäuse mit Zwischenkreiskopplungs- oder Rückspeisungsanschlüssen konfiguriert wird, hat es die Schutzart IP00, andernfalls die Schutzart IP20.

3) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

Baugröße	F8	F9	F10	F11	F12	F13
Nennleistung¹⁾						
Ausgang bei 690 V (kW)	355–560	355–560	630–800	630–800	900–1200	900–1200
Ausgang bei 575 V (hp)	400–600	400–600	650–950	650–950	1050–1350	1050–1350
Front-End-Konfiguration						
6-puls	–	–	–	–	–	–
12-puls	S	S	S	S	S	S
Schutzart						
IP	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54	IP21/54
NEMA	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12	Typ 1/12
Hardware-Optionen²⁾						
Edelstahl-Kühlkanal	–	–	–	–	–	–
Netzabschirmung	–	–	–	–	–	–
Heizgerät und Thermostat	–	–	O	O	O	O
Schalterschrankleuchte mit Steckdose	–	–	O	O	O	O
EMV-Filter (Klasse A1)	–	O	–	–	O	O
NAMUR-Klemmen	O	O	O	O	O	O
Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)	–	O	–	–	O	O
Differenzstromüberwachung (RCM)	–	O	–	–	O	O
Bremschopper (IGBTs)	O	O	O	O	O	O
Safe Torque Off	S	S	S	S	S	S
Zwischenkreisklemmen	–	–	–	–	–	–
Gemeinsame Motorklemmen	–	–	O	O	O	O
Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais	–	–	–	–	–	–
Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais	O	O	O	O	O	O
Keine Bedieneinheit	–	–	–	–	–	–
Grafische Bedieneinheit	S	S	S	S	S	S
Numerische Bedieneinheit	–	–	–	–	–	–
Sicherungen	O	O	O	O	O	O
Zwischenkreiskopplungsklemmen	–	–	–	–	–	–
Sicherungen + Zwischenkreiskopplungsklemmen	–	–	–	–	–	–
Trennschalter	–	O	O	O	O	O
Hauptschalter	–	–	–	–	–	–
Schütze	–	–	–	–	–	–
Manuelle Motorstarter	–	–	O	O	O	O
Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen	–	–	O	O	O	O
24 V DC-Versorgung (SMPS, 5 A)	O	O	O	O	O	O
Externe Temperaturüberwachung	–	–	O	O	O	O
Abmessungen						
Höhe, mm (in)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)	2204 (86,8)
Breite, mm (in)	800 (31,5)	1400 (55,1)	1600 (63,0)	2400 (94,5)	2000 (78,7)	2800 (110,2)
Tiefe, mm (in)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)	606 (23,9)
Gewicht, kg (lb)	447 (985,5)	669 (1474,9)	893 (1968,8)	1116 (2460,4)	1037 (2286,4)	1259 (2775,7)

Tabelle 4.8 Frequenzumrichter F8–F13, 525–690 V
1) Alle Nennleistungen sind für hohe Überlast angegeben. Ausgang wird bei 690 V (kW) und 575 V (hp) gemessen.

2) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass die Option nicht verfügbar ist.

4.5 Verfügbarkeit der Bausätze

4

Beschreibung des Nachrüstsatzes ¹⁾	E1	E2	F1	F2	F3	F4	F8	F9	F10	F11	F12	F13
USB für Türeinbau	O	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
LCP, numerisch	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
LCP, grafisch ²⁾	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
LCP-Kabel, 3 m	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Einbausatz für numerisches LCP (LCP, Befestigungen, Dichtung und Kabel)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Einbausatz für grafisches LCP (LCP, Befestigungen, Dichtung und Kabel)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Einbausatz für alle LCPs (Befestigungen, Dichtung und Kabel)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Zugang von oben für Motorkabel	-	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Zugang von oben für Netzkabel	-	-	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Zugang von oben für Netzkabel mit Schalter	-	-	-	-	O	O	-	-	-	-	-	-
Zugang von oben für Feldbuskabel	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Gemeinsame Motorklemmen	-	-	O	O	O	O	-	-	-	-	-	-
NEMA 3R-Schaltschrank	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Sockel	O	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Platte für Eingangsoptionen	O	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
IP20-Umrüstung	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Kühlung mit Austritt im oberen Bereich (ausschließlich)	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Rückwandkühlung (Eingang Rückseite, Austritt Rückseite)	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O	O
Rückwandkühlung (Eingang unterer Bereich, Austritt oberer Bereich)	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Tabelle 4.9 Verfügbare Nachrüstsätze für Baugrößen E1–E2, F1–F4 und F8–F13

1) S = Standard, O = Optional und ein Bindestrich zeigt an, dass der Umrüstsatz nicht verfügbar ist. Beschreibungen der Nachrüstsätze und Teilenummern finden Sie unter Kapitel 13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze.

2) Die grafische LCP-Bedieneinheit ist standardmäßig bei den Baugrößen E1–E2, F1–F4 und F8–F13 enthalten. Falls Sie mehr als eine grafische LCP-Bedieneinheit benötigen, ist der Nachrüstsatz käuflich verfügbar.

5 Produktfunktionen

5.1 Automatisierte Betriebsfunktionen

Automatisierte Betriebsfunktionen sind aktiv, wenn der Frequenzumrichter in Betrieb ist. Die meisten dieser Funktionen erfordern keine Programmierung oder Konfiguration. Der Frequenzumrichter verfügt über eine Reihe von integrierten Schutzfunktionen zum Selbstschutz und zum Schutz des angetriebenen Motors.

Detaillierte Informationen zu einer erforderlichen Konfiguration, insbesondere von Motorparametern, finden Sie im *Programmierhandbuch*.

5.1.1 Kurzschlusschutz

Motor (Phase-Phase)

Der Frequenzumrichter ist durch seine Strommessung in jeder der drei Motorphasen gegen Kurzschlüsse geschützt. Ein Kurzschluss zwischen zwei Ausgangsphasen bewirkt einen Überstrom im Wechselrichter. Der Frequenzumrichter wird abgeschaltet, sobald sein Kurzschlussstrom den zulässigen Wert (*Alarm 16 Abschaltblockierung*) überschreitet.

Netzseite

Ein ordnungsgemäß arbeitender Frequenzumrichter begrenzt die Stromaufnahme vom Netz. Wir empfehlen, versorgungsseitig Sicherungen und/oder Trennschalter als Schutz für den Fall einer Bauteilstörung im Inneren des Frequenzumrichters zu verwenden (erster Fehler). Netzseitige Vorsicherungen sind für die UL-Konformität obligatorisch.

HINWEIS

Zur Übereinstimmung mit IEC 60364 für CE oder NEC 2009 für UL ist die Verwendung von Sicherungen bzw. Trennschaltern zwingend erforderlich.

Bremswiderstand

Der Frequenzumrichter ist vor Kurzschlüssen im Bremswiderstand geschützt.

Zwischenkreiskopplung

Installieren Sie zum Schutz des DC-Busses gegen Kurzschlüsse sowie des Frequenzumrichters gegen Überlast DC-Sicherungen in Reihe an den Zwischenkreiskopplungen aller angeschlossenen Geräte.

5.1.2 Überspannungsschutz

Vom Motor erzeugte Überspannung

Die Spannung im Zwischenkreis erhöht sich beim generatorischen Betrieb des Motors. Diese Situation tritt in folgenden Fällen auf:

- Die Last treibt den Motor bei konstanter Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters an, d. h. die Last erzeugt Energie.
- Während der Verzögerung (Rampe Ab) ist die Reibung bei hohem Trägheitsmoment niedrig und die Rampenzeit zu kurz, um die Energie als Verlustleistung im Frequenzumrichter abzugeben.
- Eine falsche Einstellung beim Schlupfausgleich ruft eine höhere Zwischenkreisspannung hervor.
- Gegen-EMK durch PM-Motorbetrieb. Bei Freilauf mit hoher Drehzahl kann die Gegen-EMK des PM-Motors möglicherweise die maximale Spannungstoleranz des Frequenzumrichters überschreiten und Schäden verursachen. Der Wert von *Parameter 4-19 Max Output Frequency* wird automatisch basierend auf einer internen Berechnung anhand des Werts von *Parameter 1-40 Back EMF at 1000 RPM*, *Parameter 1-25 Motor Nominal Speed* und *Parameter 1-39 Motor Poles* berechnet.

HINWEIS

Statten Sie den Frequenzumrichter zur Vermeidung einer zu hohen Motordrehzahl (z. B. aufgrund eines zu starken Windmühleneffekts) mit einem Bremswiderstand aus.

Sie können die Überspannung mithilfe einer Bremsfunktion (*Parameter 2-10 Brake Function*) und/oder einer Überspannungssteuerung (*Parameter 2-17 Over-voltage Control*) beseitigen.

Bremsfunktionen

Schließen Sie einen Bremswiderstand an zur Ableitung der überschüssigen Bremsenergie an. Bei angeschlossenem Bremswiderstand ist beim Bremsen eine höhere Zwischenkreisspannung verfügbar.

Eine AC-Bremse ist eine Alternative für ein verbessertes Bremsen ohne Verwendung eines Bremswiderstands. Diese Funktion regelt die Übermagnetisierung des Motors im Generatorbetrieb. Durch Erhöhen der elektrischen Verluste im Motor kann die OVC-Funktion das Bremsmoment erhöhen, ohne die Überspannungsgrenze zu überschreiten.

HINWEIS

Die AC-Bremse ist nicht so wirksam wie das dynamische Bremsen mit einem Widerstand.

Überspannungssteuerung (OVC)

Durch die automatische Verlängerung der Rampe-Ab-Zeit reduziert die Überspannungssteuerung die Gefahr einer Abschaltung des Frequenzumrichters aufgrund einer Überspannung im Zwischenkreis.

HINWEIS

Sie können OVC für einen PM-Motor mit allen Steuerverfahren aktivieren, PM VVC⁺, Flux OL und Flux CL für PM-Motoren aktivieren.

HINWEIS

Aktivieren Sie die Überspannungssteuerung nicht bei Hubanwendungen.

5.1.3 Erkennung fehlender Motorphasen

Die Motorphasenüberwachung (*Parameter 4-58 Motorphasen Überwachung*) ist werkseitig aktiviert, um Beschädigungen des Motors im Falle es Ausfalls einer Motorphase zu verhindern. Die Werkseinstellung ist 1.000 ms, für eine schnellere Erkennung kann diese jedoch geändert werden.

5.1.4 Netzasymmetrie Erkennung

Ein Betrieb bei starker Netzasymmetrie kann die Lebensdauer des Motors und des Umrichters reduzieren. Die Bedingungen gelten als schwer, wenn der Motor bei nahezu nomineller Last kontinuierlich betrieben wird. Bei der Werkseinstellung wird der Frequenzumrichter bei einer Netzasymmetrie (*Parameter 14-12 Netzphasen-Unsymmetrie*) abgeschaltet.

5.1.5 Schalten am Ausgang

Das Hinzufügen eines Schalters am Ausgang zwischen Motor und Frequenzumrichter ist zulässig. Jedoch können Fehlermeldungen angezeigt werden. Danfoss empfiehlt eine Nutzung dieser Funktion nicht für 525–690-V-Frequenzumrichter, die an ein IT-Netz angeschlossen sind.

5.1.6 Überlastschutz

Drehmomentgrenze

Die Drehmomentgrenze schützt den Motor unabhängig von der Drehzahl vor Überlast. Die Drehmomentgrenze wird in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch* und *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch* gesteuert. Die Verzögerungszeit zwischen Drehmomentgrenzen-

Warnung und Abschaltung wird in *Parameter 14-25 Drehmom.grenze Verzögerungszeit* definiert.

Stromgrenze

Die Stromgrenze wird kontrolliert in *Parameter 4-18 Stromgrenze*, und die Zeit vor der Abschaltung des Frequenzumrichters wird in *Parameter 14-24 Stromgrenze Verzögerungszeit* festgelegt.

Drehzahlgrenze

Minimale Drehzahl: *Parameter 4-11 Min. Drehzahl [UPM]* oder *Parameter 4-12 Min. Frequenz [Hz]* begrenzt den minimalen Drehzahlbereich des Frequenzumrichters. Maximale Drehzahl: *Parameter 4-13 Max. Drehzahl [UPM]* oder *Parameter 4-19 Max. Ausgangsfrequenz* begrenzt die maximale Drehzahl, die der Frequenzumrichter liefern kann.

Elektronisches Thermorelais (ETR)

Bei ETR handelt es sich um eine elektronische Funktion, die anhand interner Messungen ein Bimetallrelais simuliert. Die Kennlinie wird in *Abbildung 5.1* gezeigt.

Spannungsgrenze

Der Frequenzumrichter wird nach Erreichen eines bestimmten fest programmierten Spannungsniveaus abgeschaltet, um die Transistoren und die Zwischenkreis-kondensatoren zu schützen.

Übertemperatur

Der Frequenzumrichter verfügt über integrierte Temperatursensoren und reagiert aufgrund von fest programmierten Grenzen sofort auf kritische Werte.

5.1.7 Blockierter Rotorschutz

Es kann zu Situationen kommen, wenn der Rotor aufgrund von übermäßiger Last oder aufgrund anderer Faktoren blockiert ist. Der blockierte Rotor kann nicht für eine ausreichende Kühlung sorgen, was wiederum zu einer Überhitzung der Motorwicklung führen kann. Der Frequenzumrichter kann den blockierten Rotor per PM Flux-Regelung ohne Rückführung und PM VVC⁺-Regelung (*Parameter 30-22 Blockierter Rotorschutz*) erkennen.

5.1.8 Automatische Leistungsreduzierung

Der Frequenzumrichter prüft ständig, ob folgende kritische Werte vorliegen:

- Hohe Temperatur an Steuerkarte oder Kühlkörper.
- Hohe Motorbelastung.
- Hohe Zwischenkreisspannung.
- Niedrige Motordrehzahl.

Als Reaktion auf einen kritischen Wert passt der Frequenzumrichter die Taktfrequenz an. Bei hohen internen Temperaturen und niedriger Motordrehzahl kann der Frequenzumrichter ebenfalls den PWM-Schaltmodus auf SFAVM setzen.

HINWEIS

Die automatische Leistungsreduzierung erfolgt anders, wenn Parameter 14-55 Ausgangsfilter auf [2] Fester Sinusfilter programmiert ist.

5.1.9 Automatische Energieoptimierung

Die Automatische Energieoptimierung (AEO) gibt dem Frequenzumrichter vor, die Motorlast kontinuierlich zu überwachen und die Ausgangsspannung für eine maximale Effizienz anzupassen. Bei geringer Last wird die Spannung reduziert, und der Motorstrom wird minimiert. Der Motor profitiert von:

- Gesteigerter Effizienz
- Reduzierter Motorerwärmung
- Leiserem Betrieb.

Sie müssen keine V/Hz-Kurve wählen, da der Frequenzumrichter die Motorspannung automatisch anpasst.

5.1.10 Automatische Taktfrequenzmodulation

Der Frequenzumrichter erzeugt kurze elektrische Impulse zur Bildung einer AC-Sinuskurve. Die Taktfrequenz ist die Rate dieser Impulse. Eine niedrige Taktfrequenz (langsame Pulsrate) führt zu Störgeräuschen im Motor, weshalb vorzugsweise eine höhere Taktfrequenz verwendet werden sollte. Eine hohe Taktfrequenz erzeugt jedoch wiederum Wärme im Frequenzumrichter, wodurch der verfügbare Ausgangsstrom zum Motor begrenzt wird.

Die automatische Taktfrequenzmodulation regelt diese Zustände automatisch, damit ohne Überhitzen des Frequenzumrichters die höchste Taktfrequenz zur Verfügung steht. Die geregelte hohe Taktfrequenz reduziert die Betriebsgeräusche des Motors bei niedrigen Drehzahlen, wenn eine Geräuschdämpfung wichtig ist, und stellt die volle Ausgangsleistung zum Motor zur Verfügung.

5.1.11 Automatische Leistungsreduzierung wegen erhöhter Taktfrequenz

Der Frequenzumrichter ist für den Dauerbetrieb bei Volllast bei Taktfrequenzen zwischen 1,5 und 2 kHz für 380–500 V und 1 kHz–1,5 kHz für 525–690 V ausgelegt. Dieser Frequenzbereich ist von der Leistungsgröße abhängig. Überschreitet die Taktfrequenz den maximal zulässigen Bereich, erzeugt sie eine erhöhte Wärmeabgabe im Frequenzumrichter, was eine Reduzierung des Ausgangsstroms erfordert.

Der Frequenzumrichter umfasst eine automatische Funktion zur lastabhängigen Taktfrequenzregelung. Mit dieser Funktion kann der Motor von einer der zulässigen Last entsprechenden, hohen Taktfrequenz profitieren.

5.1.12 Ausgleich der Leistungsschwankung

Der Frequenzumrichter hält den nachfolgend gelisteten Netzereignissen stand:

- Transienten
- Vorübergehenden Netzausfällen.
- Kurzen Spannungsabfällen.
- Überspannungen.

Der Frequenzumrichter gleicht Schwankungen in der Eingangsspannung von $\pm 10\%$ der Nennspannung automatisch aus, um die volle Motornennspannung und das volle Drehmoment bereitstellen zu können. Wenn Sie den automatischen Wiederanlauf ausgewählt haben, läuft der Frequenzumrichter nach einer Überspannungsabschaltung automatisch wieder an. Bei aktivierter Motorfangschaltung synchronisiert der Frequenzumrichter vor dem Start die Motordrehung.

5.1.13 Resonanzdämpfung

Resonanzdämpfung unterbindet hochfrequente Motorresonanzgeräusche. Hierbei steht Ihnen die automatische oder manuelle Frequenzdämpfung zur Auswahl.

5.1.14 Temperaturgeregelter Lüfter

Sensoren im Frequenzumrichter regeln den Betrieb der internen Kühllüfter. Der Kühllüfter läuft meist nicht bei Betrieb mit niedriger Last, im Energiesparmodus oder Standby. Die Sensoren helfen, den Geräuschpegel zu senken, erhöhen die Effizienz und verlängern die Nutzungsdauer der Lüfter.

5.1.15 EMV-Konformität

Elektromagnetische Störungen (EMI) und Funkfrequenzstörungen (EMV) sind Interferenzen, die einen Stromkreis durch elektromagnetische Induktion oder Strahlung von einer externen Quelle beeinträchtigen. Der Frequenzumrichter ist so konzipiert, dass er die Anforderungen der EMV-Produktnorm für Frequenzumrichter, IEC 61800-3, und die Europäische Norm EN 55011, erfüllt. Motorkabel müssen abgeschirmt und ordnungsgemäß abgeschlossen werden, um die Emissionswerte der Norm EN 55011 einzuhalten. Weitere Informationen zur EMV-Leistung finden Sie unter *Kapitel 10.15.1 EMV-Prüfergebnisse*.

5.1.16 Galvanische Trennung der Steuerklemmen

Alle Steuerklemmen und Ausgangsrelaisklemmen sind galvanisch von der Netzversorgung getrennt, was für einen umfassenden Schutz des Steuerteils vor den Eingangssignalen sorgt. Die Ausgangsrelaisklemmen müssen separat geerdet werden. Diese Isolierung entspricht den strengen Anforderungen der PELV-Richtlinie (Protective Extra Low Voltage, Schutzkleinspannung).

Die Komponenten, aus denen die galvanische Trennung besteht, umfassen:

- Stromversorgung, einschließlich Signaltrennung.
- Treiberstufen der IGBTs, Triggertransformatoren und Optokoppler.
- Die Ausgangsstrom-Halleffektwandler.

5.2 Kundenspezifische Anwendungsfunktionen

Bei kundenspezifischen Anwendungsfunktionen handelt es sich um die gängigsten Funktionen, die Sie zur Verbesserung der Systemleistung in den Frequenzumrichter einprogrammieren können. Sie erfordern einen minimalen Programmierungs- oder Einrichtungsaufwand. Anweisungen zur Aktivierung dieser Funktionen finden Sie im *Programmierhandbuch*.

5.2.1 Automatische Motoranpassung

Die automatische Motoranpassung (AMA) ist ein automatisierter Testalgorithmus zur Messung der elektrischen Motorparameter. Die AMA stellt ein genaues elektronisches Modell des Motors bereit. Mit dieser Funktion kann der Frequenzumrichter optimale Leistung und Effizienz berechnen. Indem Sie das AMA-Verfahren durchführen, wird die Energieoptimierungsfunktion des Frequenzumrichters verbessert. Die AMA wird bei Motorstillstand durchgeführt. Ein Abkoppeln der Last vom Motor ist nicht nötig.

5.2.2 Integrierter PID-Regler

Der integrierte, proportionale, differentiale PID-Regler macht zusätzliche Steuergeräte überflüssig. Der PID-Regler sorgt für eine konstante Steuerung von Systemen mit Rückführung, bei denen eine Regelung von Druck, Durchfluss, Temperatur oder einer anderen Systemanforderung aufrecht erhalten werden muss.

Der Frequenzumrichter kann zwei Istwertsignale von zwei verschiedenen Geräten verarbeiten. Der Frequenzumrichter ergreift Steuerungsmaßnahmen, indem er die beiden Signale zur Optimierung der Systemleistung vergleicht.

5.2.3 Thermischer Motorschutz

Für die Bereitstellung des thermischen Motorschutzes gibt es folgende Möglichkeiten:

- Direkte Temperaturmessung
 - mittels PTC- oder KTY-Sensor in den mit einem der Analog- oder Digitaleingänge verbundenen Motorwicklungen.
 - mittels PT100 oder PT1000 in den mit der VLT® Sensor Input Card MCB 114 verbundenen Motorwicklungen und Motorlagern.
 - mittels PTC-Thermistoreingang an der VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 (mit ATEX-Zulassung).
- mittels des mechanischen Theroschalters (Klixon-Schalter) an einem Digitaleingang.
- mittels des integrierten elektronischen Thermo-relais (ETR).

Die ETR-Funktion berechnet die Motortemperatur, indem es den Strom, die Frequenz und die Betriebszeit misst. Der Frequenzumrichter zeigt die thermische Belastung des Motors in Prozent an und kann bei einem programmierbaren Überlast-Sollwert eine Warnung ausgeben. Durch die programmierbaren Optionen bei einer Überlast kann der Frequenzumrichter den Motor stoppen, die Ausgangsleistung reduzieren oder den Zustand ignorieren. Sogar bei niedrigen Drehzahlen erfüllt der Frequenzumrichter die Normen der I2t Klasse 20 für elektronische Motorüberwachung.

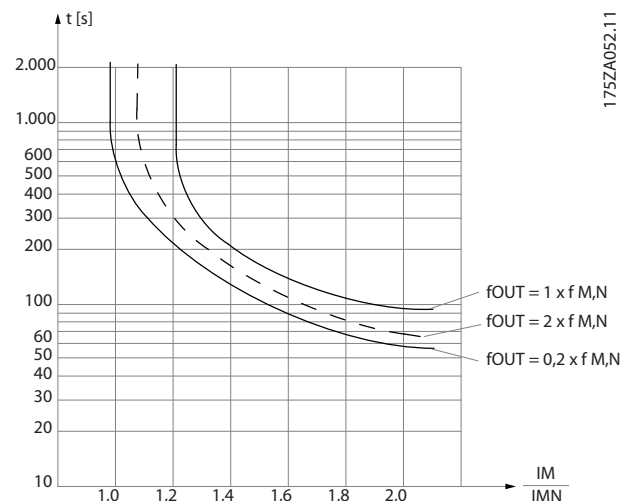


Abbildung 5.1 ETR-Eigenschaften

Die X-Achse zeigt das Verhältnis zwischen Motorstrom (I_{motor}) und Motornennstrom ($I_{motor, nom}$). Die Y-Achse zeigt die Zeit in Sekunden, bevor ETR eingreift und den Frequenzumrichter abschaltet. Die Kurven zeigen das

Verhalten der Nenndrehzahl bei Nenndrehzahl x 2 und Nenndrehzahl x 0,2.

Bei geringerer Drehzahl schaltet das ETR aufgrund einer geringeren Kühlung des Motors schon bei geringerer Wärmeentwicklung ab. So wird der Motor auch in niedrigen Drehzahlbereichen vor Überhitzung geschützt. Die ETR-Funktion berechnet die Motortemperatur anhand der Istwerte von Strom und Drehzahl. Sie können die berechnete Temperatur als Anzeigeparameter in *Parameter 16-18 Therm. Motorschutz* ablesen. Für Ex-e-Motoren in ATEX-Bereichen ist auch eine spezielle Ausführung des ETR verfügbar. Mit dieser Funktion können Sie eine spezifische Kurve zum Schutz des Ex-e-Motors eingeben. Konfigurationsanweisungen finden Sie im *Programmierhandbuch*.

5.2.4 Thermischer Motorschutz für Ex-e-Motoren

Der Frequenzumrichter ist mit einer ATEX ETR Temperaturüberwachung-Funktion zum Betrieb von Ex-e-Motoren gemäß EN-60079-7 ausgestattet. In Kombination mit einer ATEX-zugelassenen PTC-Überwachungsvorrichtung wie die VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 oder einer externen Vorrichtung ist für die Installation keine separate Zulassung einer ausgewiesenen Zertifizierungsstelle erforderlich.

Die ATEX ETR-Temperaturüberwachungsfunktion ermöglicht die Verwendung eines Ex-e-Motors anstelle eines teureren, größeren und schwereren Ex-d-Motors. Die Funktion gewährleistet, dass der Frequenzumrichter den Motorstrom zur Vermeidung einer Überhitzung begrenzt.

Anforderungen für den Ex-e-Motor

- Stellen Sie sicher, dass der Ex-e-Motor für einen Einsatz in explosionsgefährdeten Bereichen (ATEX-Zone 1/21, ATEX-Zone 2/22) mit Frequenzumrichtern zugelassen ist. Der Motor muss für die jeweiligen explosionsgefährdeten Bereiche zertifiziert sein.
- Installieren Sie den Ex-e-Motor entsprechend der Motorzulassung in Bereich 1/21 oder 2/22 des explosionsgefährdeten Bereichs.

HINWEIS

Installieren Sie den Frequenzumrichter außerhalb des explosionsgefährdeten Bereichs.

- Stellen Sie sicher, dass der Ex-e-Motor mit einer ATEX-zugelassenen Motorüberlastschutzvorrichtung ausgestattet ist. Diese Vorrichtung überwacht die Temperatur in den Motorwicklungen. Im Falle eines kritischen Temperaturniveaus oder einer Fehlfunktion schaltet die Vorrichtung den Motor ab.

- Mit der VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 können Sie gemäß ATEX-Zulassung die Motortemperatur überwachen. Es ist Voraussetzung, dass der Frequenzumrichter gemäß DIN 44081 oder 44082 mit 3 bis 6 in Reihe geschalteten PTC-Thermistoren ausgestattet ist.
- Alternativ können Sie auch eine externe PTC-Schutzvorrichtung mit ATEX-Zulassung verwenden.
- Ein Sinusfilter ist erforderlich, wenn
 - Lange Kabel (Spannungsspitzen) oder erhöhte Netzspannung, Spannungen erzeugt, die die maximal zulässige Spannung an den Motorklemmen überschreiten.
 - Die minimale Taktfrequenz des Frequenzumrichters erfüllt nicht die Anforderung des Motorenhersteller. Die minimale Taktfrequenz des Frequenzumrichters wird in *Parameter 14-01 Taktfrequenz* als Werkseinstellung angezeigt.

Kompatibilität von Motor und Frequenzumrichter

Für gemäß EN-60079-7 zertifizierte Motoren stellt der Motorenhersteller eine Datenliste einschließlich Grenzen und Regeln als Datenblatt oder auf dem Motor-Typenschild bereit. Berücksichtigen Sie während Planung, Installation, Inbetriebnahme, Betrieb und Wartung die vom Hersteller bereitgestellten Grenzen und Regeln für:

- Minimale Taktfrequenz.
- Maximalen Strom.
- Minimale Motorfrequenz.
- Maximale Motorfrequenz.

Abbildung 5.2 zeigt, wo die Anforderungen auf dem Motor-Typenschild angegeben sind.

Bei der Anpassung von Frequenzumrichter und Motor legt Danfoss die folgenden zusätzlichen Anforderungen fest, um einen ausreichenden thermischen Motorschutz zu gewährleisten:

- Überschreiten Sie nicht das maximal zulässige Verhältnis zwischen Frequenzumrichtergröße und Motorgröße. Typische Werte sind $I_{VLT, n} \leq 2 \times I_{m, n}$
- Berücksichtigen Sie alle Spannungsabfälle zwischen Frequenzumrichter und Motor. Wenn der Motor mit einer niedrigeren Spannung als in der U/f-Kennlinie aufgeführt betrieben wird, kann sich der Strom erhöhen, wodurch ein Alarm ausgelöst wird.

CE 1180		Ex-e II T3			
CONVERTER SUPPLY					
VALID FOR 380 - 415V FWP 50Hz					
3 ~ Motor					
1	MIN. SWITCHING FREQ. FOR PWM CONV. 3kHz				
2	$I = 1.5I_{MN}$ $t_{OL} = 10s$ $t_{COOL} = 10min$				
3	MIN. FREQ. 5Hz	MAX. FREQ. 85 Hz			
4					
PWM-CONTROL					
f [Hz]	5	15	25	50	85
I_x/I_{MN}	0.4	0.8	1.0	1.0	0.95
PTC °C	DIN 44081/-82				
Manufacture xx		EN 60079-0		EN 60079-7	

1	Minimale Taktfrequenz
2	Maximaler Strom
3	Minimale Motorfrequenz
4	Maximale Motorfrequenz

Abbildung 5.2 Motor-Typenschild mit Frequenzumrichteranforderungen

Weitere Informationen finden Sie im Anwendungsbeispiel in Kapitel 12 Anwendungsbeispiele.

5.2.5 Netzausfall

Während eines Netzausfalls arbeitet der Frequenzumrichter weiter, bis die Zwischenkreisspannung unter das minimale Niveau abfällt. Das minimale Niveau liegt typischerweise 15 % unter der niedrigsten Versorgungsnennspannung. Die Höhe der Netzspannung vor dem Ausfall und die aktuelle Motorbelastung bestimmen, wie lange der Frequenzumrichter im Freilauf ausläuft.

In (Parameter 14-10 Netzausfall-Funktion) können Sie für den Frequenzumrichter unterschiedliche Verhaltensweisen für Netzausfälle konfigurieren:

- Abschaltblockierung, sobald die Leistung des Zwischenkreises verbraucht ist.
- Motorfreilauf mit Motorfangschaltung, sobald die Netzversorgung zurückkehrt (Parameter 1-73 Motorfangschaltung).
- Kinetischer Speicher.
- Geregelter Rampe ab.

Motorfangschaltung

Mit dieser Funktion kann der Frequenzumrichter einen Motor, der aufgrund eines Netzausfalls unkontrolliert läuft, „fangen“. Diese Option ist für Zentrifugen und Lüfter relevant.

Kinetischer Speicher

Mit dieser Funktion wird sichergestellt, dass der Frequenzumrichter so lange weiterläuft, wie Energie im System vorhanden ist. Bei kurzen Netzausfällen wird der Betrieb wiederhergestellt, sobald das Netz wieder verfügbar ist, ohne dabei die Anwendung anzuhalten oder die Kontrolle zu verlieren. Sie können mehrere Varianten des kinetischen Speichers auswählen.

Das Verhalten des Frequenzumrichters bei einem Netzausfall können Sie in Parameter 14-10 Netzausfall-Funktion und Parameter 1-73 Motorfangschaltung konfigurieren.

5.2.6 Automatischer Wiederanlauf

Sie können den Frequenzumrichter so programmieren, dass er den Motor nach einer Abschaltung aufgrund eines leichten Fehlers, wie vorübergehender Netzausfall oder Netzschwankung, automatisch neu startet. Durch diese Funktion entfällt die Notwendigkeit eines manuellen Resets und der automatisierte Betrieb für ferngesteuerte Systeme wird verbessert. Die Anzahl der Neustartversuche und die Dauer zwischen den Versuchen können begrenzt sein.

5.2.7 Volles Drehmoment bei gesenkter Drehzahl

Der Frequenzumrichter folgt einer variablen V/Hz-Kurve, damit das volle Motordrehmoment sogar bei gesenkten Drehzahlen vorhanden ist. Das volle Ausgangsmoment kann mit der maximalen ausgelegten Betriebsdrehzahl des Motors übereinstimmen. Dieser Frequenzumrichter unterscheidet sich von Frequenzumrichtern mit variablem und konstantem Drehmoment. Frequenzumrichter mit variablem Drehmoment bieten bei niedrigen Drehzahlen ein reduziertes Motordrehmoment. Bei Frequenzumrichtern mit konstantem Drehmoment sind die Verluste und das Motorgeräusch hoch, wenn nicht die volle Drehzahl erreicht wird.

5.2.8 Frequenzausblendung

In bestimmten Anwendungen kann die Anlage Betriebsdrehzahlen aufweisen, die eine mechanische Resonanz erzeugen. Diese mechanische Resonanz kann zu übermäßiger Geräuschentwicklung führen und mechanische Komponenten in der Anlage beschädigen. Der Frequenzumrichter verfügt über 4 programmierbare Ausblendfrequenzbandbreiten. Anhand dieser Bandbreiten kann der Motor Drehzahlen überspringen, die Resonanzen in der Anlage verursachen.

5.2.9 Motor-Vorheizung

Zum Vorheizen eines Motors in kalten oder feuchten Umgebungen kann ein kleiner, kontinuierlicher Gleichstrom am Motor angelegt werden, um diesen vor Kondensation und einem Kaltstart zu schützen. Diese Funktion macht den Einsatz eines Heizgeräts überflüssig.

5.2.10 Programmierbare Parametersätze

Der Frequenzumrichter verfügt über 4 voneinander unabhängig programmierbare Parametersätze. Über Externe Anwahl können Sie über Digitaleingänge oder die serielle Kommunikation zwischen mehreren unabhängig programmierten Funktionen umschalten. Es werden unabhängige Konfigurationen verwendet, zum Beispiel zur Änderung von Sollwerten, für einen Tages-/Nachtbetrieb bzw. einen Sommer-/Winterbetrieb oder zur Steuerung mehrerer Motoren. Die Bedieneinheit zeigt die aktive Konfiguration.

Sie können Konfigurationsdaten zwischen Frequenzumrichtern kopieren, indem Sie die Informationen vom abnehmbaren LCP herunterladen.

5.2.11 Smart Logic Control (SLC)

Smart Logic Control (SLC) ist eine Folge benutzerdefinierter Aktionen (siehe *Parameter 13-52 SL-Controller Aktion [x]*), die ausgeführt werden, wenn das zugehörige benutzerdefinierte Ereignis (siehe *Parameter 13-51 SL-Controller Ereignis [x]*) durch die SLC als WAHR ermittelt wird.

Die Bedingung für ein Ereignis kann ein bestimmter Status sein oder wenn der Ausgang einer Logikregel oder einer Vergleicher-Funktion WAHR wird. Der Zustand führt zu einer zugehörigen Aktion, wie in *Abbildung 5.3* gezeigt.

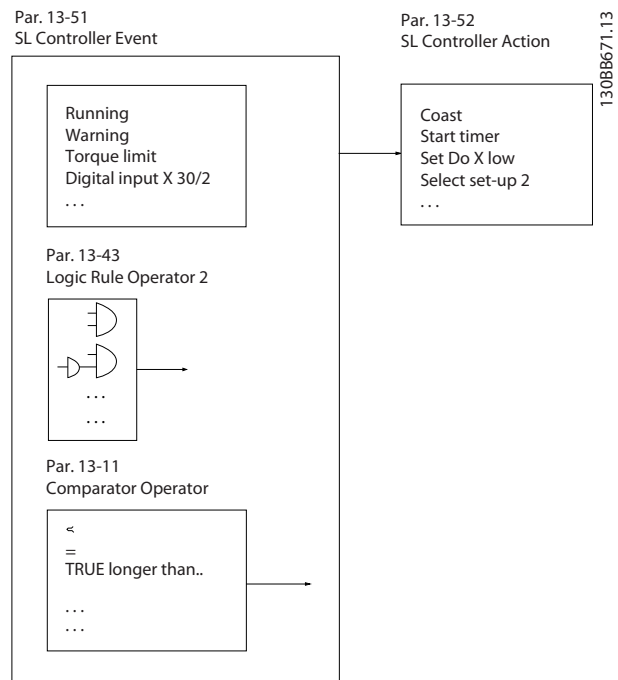
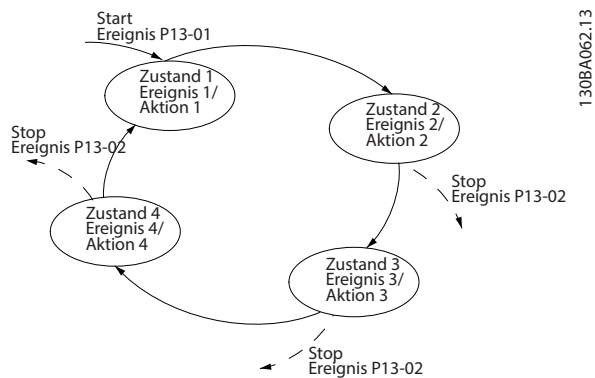


Abbildung 5.3 SLC-Ereignis und Aktion

Die Ereignisse und Aktionen sind paarweise verknüpft. Wenn also das Ereignis [0] erfüllt ist (WAHR), dann wird Aktion [0] ausgeführt. Nach Ausführung der ersten Aktion werden die Bedingungen des nächsten Ereignisses ausgewertet. Wird dieses Ereignis als wahr ausgewertet, wird die entsprechende Aktion ausgeführt. Es wird jeweils nur ein Ereignis ausgewertet. Ist das Ereignis FALSCH, wird während des aktuellen Abtastintervalls keine Aktion (im SLC) ausgeführt und es werden keine anderen Ereignisse ausgewertet. Wenn der SLC startet, wertet er bei jedem Abtastintervall nur Ereignis [0] aus. Nur wenn Ereignis [0] als wahr bewertet wird, führt der SLC Aktion [0] aus und beginnt, das nächste Ereignis auszuwerten. Es ist möglich, zwischen 1 und 20 Ereignisse und Aktionen zu programmieren.

Wenn das letzte Ereignis/die letzte Aktion durchgeführt wurde, startet die Sequenz ausgehend von Ereignis [0]/Aktion [0] erneut. *Abbildung 5.4* zeigt ein Beispiel mit 4 Ereignissen/Aktionen:

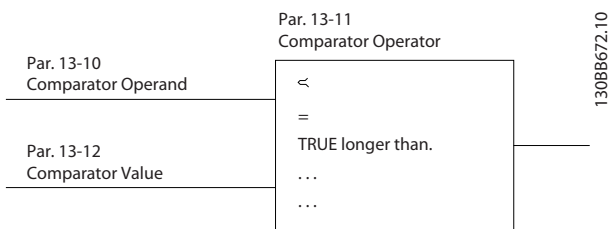


130BA062.13

Abbildung 5.4 Ausführungsreihenfolge bei einer Programmierung von 4 Ereignissen/Aktionen

Vergleicher

Vergleicher dienen zum Vergleichen von Betriebsvariablen (z. B. Ausgangsfrequenz, Ausgangsstrom, Analogeingang usw.) mit festen Sollwerten.

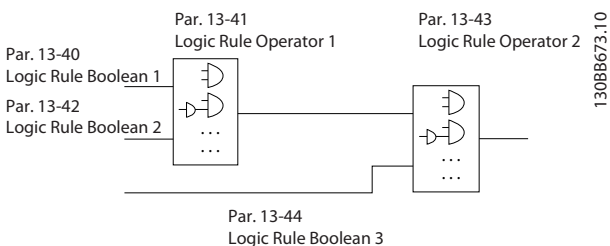


130BB672.10

Abbildung 5.5 Vergleicher

Logikregeln

Es ist möglich, 3 boolesche Eingänge (WAHR/FALSCH) von Timern, Vergleichern, Digitaleingängen, Statusbits und Ereignissen über UND, ODER, NICHT miteinander zu verknüpfen.



130BB673.10

Abbildung 5.6 Logikregeln

5.2.12 Safe Torque Off

Die Funktion Safe Torque Off (STO) dient zum Stoppen des Antriebs im Notfall.

Weitere Informationen zur Funktion Safe Torque Off einschließlich Installation und Inbetriebnahme finden Sie in der *Bedienungsanleitung Safe Torque Off*.

Haftungsbedingungen

Der Kunde muss sicherstellen, dass das Personal über Installation und Betrieb der Funktion Safe Torque Off informiert ist, insbesondere durch:

- Sorgfältiges Lesen der Sicherheitsvorschriften im Hinblick auf Arbeitsschutz und Unfallverhütung.
- Verstehen der allgemeinen und Sicherheitsrichtlinien in der *Bedienungsanleitung Safe Torque Off*.
- Gute Kenntnisse über die allgemeinen und Sicherheitsnormen der jeweiligen Anwendung.

5.3 Dynamisches Bremsen

Dynamisches Bremsen verzögert den Motor mit einer der folgenden Methoden:

- AC-Bremse
Durch Ändern der Verlustbedingungen im Motor wird die Bremsenergie im Motor verteilt (*Parameter 2-10 Bremsfunktion = [2]*). Sie dürfen die AC-Bremsfunktion nicht in Anwendungen mit einer hohen Ein-/Ausschaltzyklen verwenden, da dies zu einer Überhitzung des Motors führen würde.
- DC-Bremse
Ein übermodulierter Gleichstrom verstärkt den Wechselstrom und funktioniert als Wirbelstrombremse (*Parameter 2-02 DC-Bremszeit ≠ 0 s*).
- Bremswiderstand
Ein Brems-IGBT leitet die Bremsenergie vom Motor an den angeschlossenen Bremswiderstand (*Parameter 2-10 Bremsfunktion = [1]*) und verhindert so, dass die Überspannung einen bestimmten Grenzwert überschreitet. Weitere Informationen zur Auswahl eines Bremswiderstands finden Sie im *Projektierungshandbuch VLT® Brake Resistor MCE 101*.

Bei Frequenzumrichtern mit der Bremsoption ist ein Brems-IGBT zusammen mit den Klemmen 81(R-) und 82(R+) zum Anschluss eines externen Bremswiderstands vorgesehen.

Die Funktion des Brems-IGBT ist die Begrenzung der Spannung im Zwischenkreis, wenn die maximal erlaubte Spannungsgrenze überschritten wird. Dazu schaltet er den externen Widerstand an den Zwischenkreis ein, um die überhöhte Gleichspannung der Zwischenkreiskondensatoren abzuführen.

Die externe Anschaltung eines Bremswiderstands bietet Vorteile. So lässt sich der Widerstand angepasst an die Anforderungen der Anwendung auswählen. Die Energie wird aus dem Schaltschrank abgeleitet und der Frequenzumrichter vor Überhitzung geschützt, sollte die Spannung zu einer Überlastung des Bremswiderstands führen.

Das IGBT-Gate-Signal des Brems-IGBTs wird von der Steuercarte generiert und über Leistungskarte und IGBT-

Ansteuerkarte an das Brems-IGBT übermittelt. Zusätzlich überwachen Leistungs- und Steuerkarten das Brems-IGBT bzgl. Kurzschluss. Die Leistungskarte überwacht zudem den Bremswiderstand bzgl. Überlasten.

5.4 Mechanische Bremssteuerung – Übersicht

Eine mechanische Haltebremse ist ein externes Gerät, das direkt an der Motorwelle befestigt ist und statische Bremsungen durchführt. Bei einer statischen Bremsung wird der Motor nach Anhalten der Last arretiert. Eine mechanische Bremse wird entweder über eine SPS oder direkt über einen Digitalausgang des Frequenzumrichters gesteuert.

HINWEIS

Eine sichere Steuerung einer mechanischen Bremse über einen Frequenzumrichter ist nicht möglich. In der Installation muss eine Redundanzschaltung für die Bremsansteuerung vorhanden sein.

5.4.1 Mechanische Bremse ohne Rückführung

In Hub- und Vertikalförderanwendungen muss üblicherweise eine elektromechanische Bremse gesteuert werden können. Ein Relaisausgang (Relais 1 oder Relais 2) oder ein programmierter Digitalausgang (Klemme 27 oder 29) ist erforderlich. Normalerweise muss dieser Ausgang geschlossen (spannungsfrei) sein, solange der Frequenzumrichter den Motor nicht kontrollieren kann. Wählen Sie in *Parameter 5-40 Relaisfunktion* (Arrayparameter), *Parameter 5-30 Klemme 27 Digitalausgang* oder *Parameter 5-31 Klemme 29 Digitalausgang [32] Mechanische Bremse bei Anwendungen* mit einer elektromagnetischen Bremse.

Wenn Sie *[32] Mechanische Bremse* wählen, bleibt die mechanische Bremse beim Start normalerweise geschlossen, bis der Ausgangsstrom über dem in *Parameter 2-20 Bremse öffnen bei Motorstrom* gewählten Wert liegt. Beim Stopp wird die mechanische Bremse geschlossen, wenn die Drehzahl unter den in *Parameter 2-21 Bremse schliessen bei Motordrehzahl* gewählten Wert sinkt. Tritt am Frequenzumrichter ein Alarmzustand wie etwa eine Überspannung ein, so wird umgehend die mechanische Bremse aktiviert. Die

mechanische Bremse wird auch bei der Funktion Safe Torque Off betätigt.

Berücksichtigen Sie beim Einsatz der elektromagnetischen Bremse Folgendes:

- Verwenden Sie einen Relaisausgang oder Digitalausgang (Klemme 27 oder 29). Verwenden Sie ggf. ein Schütz.
- Stellen Sie sicher, dass der Ausgang ausgeschaltet ist, solange der Frequenzumrichter den Motor nicht antreiben kann, weil beispielsweise die Last zu schwer ist oder der Motor noch nicht montiert ist.
- Wählen Sie vor dem Anschließen der mechanischen Bremse in *Parametergruppe 5-4* Relais* (oder in *Parametergruppe 5-3* Digitalausgänge*) die Option *[32] Mechanische Bremse*.
- Die Bremse wird gelöst, wenn der Motorstrom den eingestellten Wert in *Parameter 2-20 Bremse öffnen bei Motorstrom* überschreitet.
- Die Bremse wird aktiviert, wenn die Ausgangsfrequenz geringer als die in *Parameter 2-21 Bremse schliessen bei Motordrehzahl* oder *Parameter 2-22 Bremse schliessen bei Motorfrequenz* eingestellte Frequenz ist und der Frequenzumrichter einen Stoppbefehl ausgibt.

HINWEIS

Stellen Sie bei Vertikalförder- oder Hubanwendungen sicher, dass die Last im Notfall oder bei einer Fehlfunktion gestoppt werden kann. Befindet sich der Frequenzumrichter im Alarmmodus oder besteht eine Überspannungssituation, greift die mechanische Bremse sofort ein.

Stellen Sie für Vertikalförder- und Hubanwendungen sicher, dass die Drehmomentgrenzen in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch* und *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch* niedriger als die Stromgrenze in *Parameter 4-18 Stromgrenze* eingestellt sind. Es wird ebenfalls empfohlen, dass Sie *Parameter 14-25 Drehmom.grenze Verzögerungszeit* auf 0, *Parameter 14-26 WR-Fehler Abschaltverzögerung* auf 0 und *Parameter 14-10 Netzausfall-Funktion* auf *[3] Motorfreilauf* ein.

130BA074.12

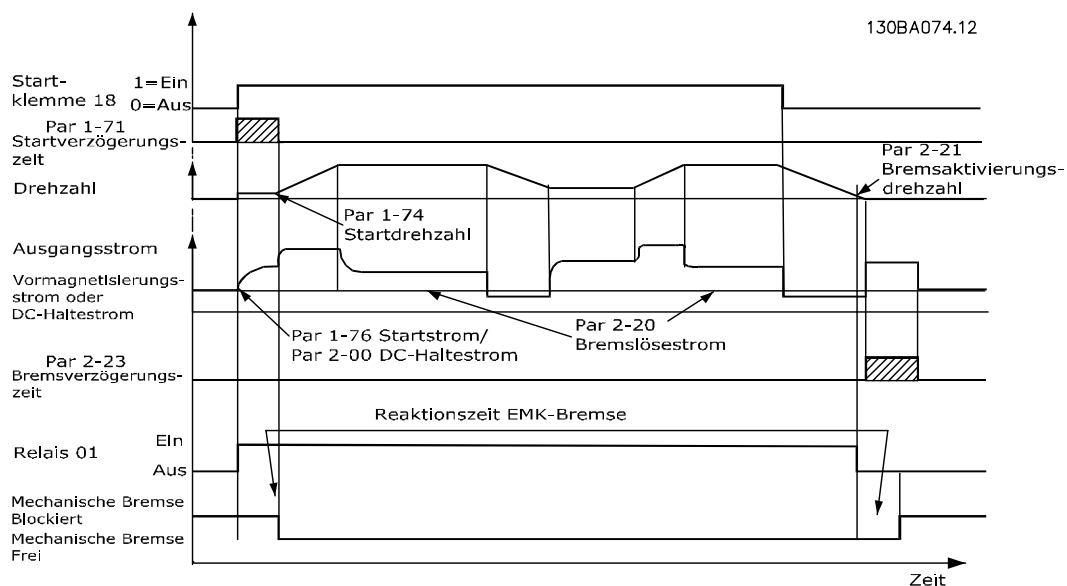


Abbildung 5.7 Mechanische Bremssteuerung ohne Rückführung

5

5.4.2 Mechanische Bremse mit Rückführung

Der VLT® AutomationDrive FC302 besitzt eine mechanische Bremssteuerung, die für Hub- und Vertikalförderanwendungen ausgelegt ist und folgende Funktionen unterstützt:

- 2 Kanäle für den Istwert der mechanischen Bremse für einen zusätzlichen Schutz gegen unerwartetes Verhalten aufgrund eines Kabelbruchs.
- Überwachung der Rückführung der mechanischen Bremse über den gesamten Zyklus. Die Überwachung trägt zum Schutz der mechanischen Bremse bei – insbesondere, wenn mehrere Frequenzumrichter mit derselben Welle verbunden sind.
- Keine Rampe Auf, bis die Rückführung bestätigt, dass die mechanische Bremse geöffnet ist.
- Verbesserte Lastregelung beim Stopp.
- Sie können den Übergang bei der Übertragung der Last von der Bremse an den Motor konfigurieren.

5

Parameter 1-72 Startfunktion [6] Mech. Bremse aktiviert die mechanische Bremssteuerung für Hubanwendungen. Der Hauptunterschied zur normalen mechanischen Bremssteuerung besteht darin, dass die mechanische Bremsfunktion für Vertikalförder- und Hubanwendungen das Bremsrelais direkt steuern kann. Es wird also nicht eine Stromstärke für die Freigabe der Bremse festgelegt, sondern das auf die geschlossene Bremse ausgeübte Drehmoment definiert, aufgrund dessen die Bremse gelöst wird. Durch die direkte Drehmomentfestlegung ist die Konfiguration für Hub- und Vertikalförderanwendungen weitaus unkomplizierter.

Die Strategie der mechanischen Bremse für Vertikalförder- und Hubanwendungen basiert auf einem dreistufigen Prozess, wobei Motorsteuerung und Lüften der Bremse synchronisiert werden, um ein möglichst reibungsloses Öffnen der Bremse zu erreichen.

1. Den Motor vormagnetisieren.
Um sicherzustellen, dass der Motor gehalten wird, und auch, um seine richtige Befestigung zu überprüfen, wird der Motor zuerst vormagnetisiert.
2. Drehmoment auf geschlossene Bremse ausüben.
Wenn die Last von der mechanischen Bremse gehalten wird, kann ihre Größe nicht ermittelt werden, sondern nur ihre Richtung. In dem Moment, in dem sich die Bremse öffnet, muss der Motor die Last übernehmen. Um diese Übernahme zu erleichtern, wird ein vom Anwender definiertes Drehmoment (*Parameter 2-26 Drehmomentsollw.*) in Hubrichtung angewendet. Dieser Prozess initialisiert den Drehzahlregler, der schließlich die Last übernimmt. Um den Verschleiß des Getriebes aufgrund von Spiel zu reduzieren, wird das Drehmoment beschleunigt.
3. Bremse öffnen.
Wenn das Drehmoment den in *Parameter 2-26 Drehmomentsollw.* festgesetzten Wert erreicht hat, wird die Bremse gelöst. Der in *Parameter 2-25 Bremse lüften Zeit* eingestellte Wert bestimmt die Verzögerung, bevor die Last freigegeben wird. Um so schnell wie möglich auf die Laststufe zu reagieren, die dem Lösen der Bremse folgt, kann die PID-Drehzahlregelung durch Erhöhung der Proportionalverstärkung verstärkt werden.

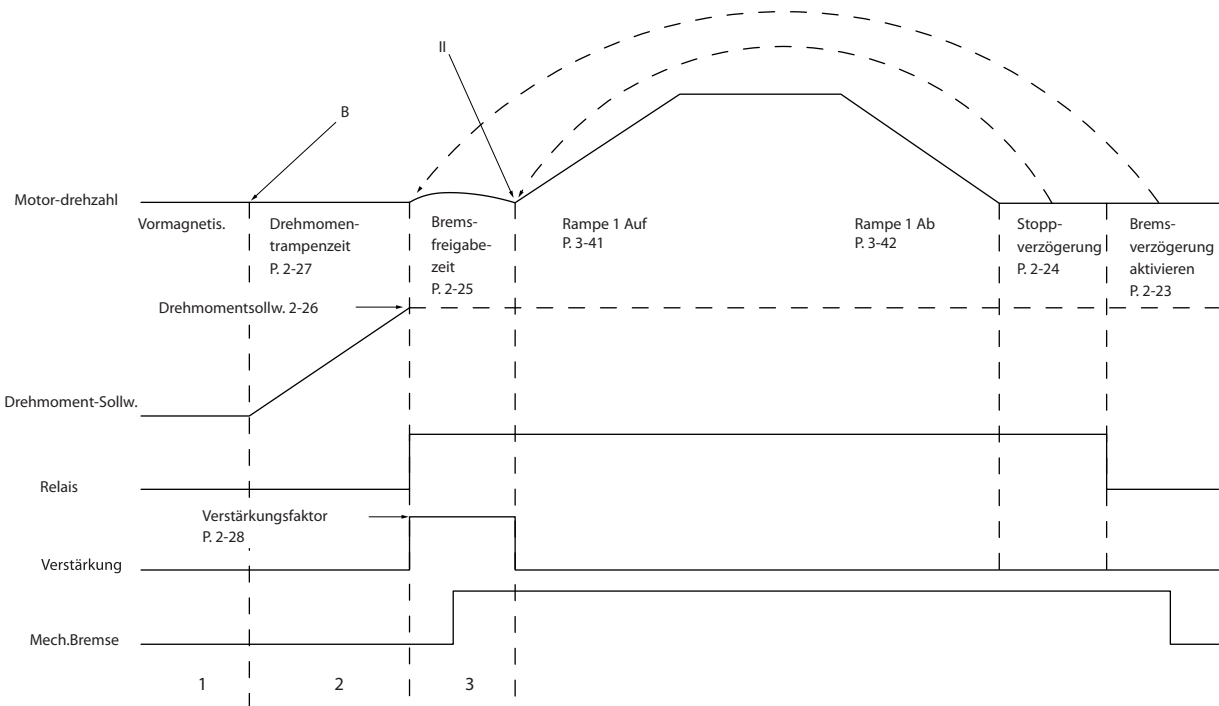


Abbildung 5.8 Sequenz zum Lüften der Bremse bei mechanischer Bremsansteuerung für Vertikalförder- und Hubanwendungen

Parameter 2-26 Drehmomentsollw. bis Parameter 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time sind nur für die mechanische Bremssteuerung bei Hubanwendungen (FLUX mit Motor-Istwert) verfügbar. Sie können Parameter 2-30 Position P Start Proportional Gain bis Parameter 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time für einen sehr sanften Übergang von der Drehzahlregelung zur Positionssteuerung während Parameter 2-25 Bremse lüften Zeit - der Zeitraum, in der die Last von der mechanischen Bremse an den Frequenzrichter übertragen wird.

Parameter 2-30 Position P Start Proportional Gain bis Parameter 2-33 Speed PID Start Lowpass Filter Time sind aktiviert, wenn Parameter 2-28 Verstärkungsfaktor auf 0 eingestellt ist. Nähere Informationen finden Sie unter Abbildung 5.8.

HINWEIS

Ein Beispiel der erweiterten mechanischen Bremssteuerung für Hub- und Vertikalförderanwendungen finden Sie unter Kapitel 12 Anwendungsbeispiele.

5.5 Zwischenkreiskopplung

Die Zwischenkreiskopplung ist eine Funktion, die den Anschluss der DC-Kreise von mehreren Frequenzumrichtern ermöglicht, wodurch ein System aus mehreren Frequenzumrichtern zum Antrieb einer mechanischen Last gebildet werden kann. Eine Zwischenkreiskopplung bietet die folgenden Vorteile:

Energieeinsparungen

Ein Motor, der generatorisch läuft, kann Antriebe einspeisen die im Fahrbetrieb laufen.

Weniger Ersatzteilbedarf

In der Regel wird nur ein Bremswiderstand für das gesamte Frequenzumrichtersystem anstatt eines Bremswiderstands pro Frequenzumrichter benötigt.

Pufferung

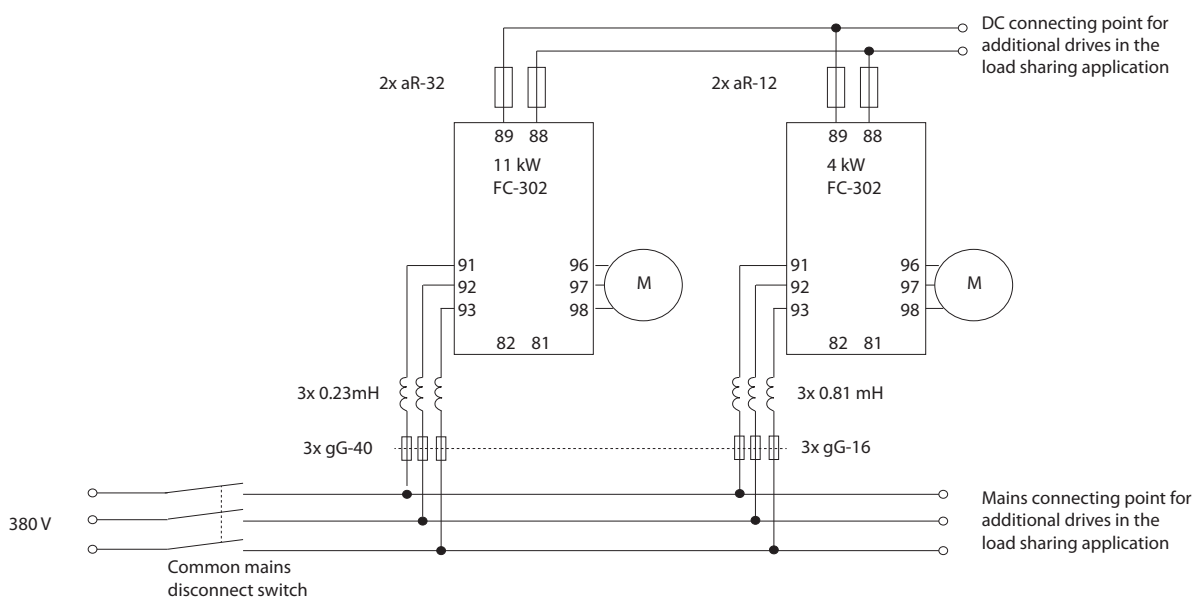
Im Falle eines Netzausfall können alle verbundenen Frequenzumrichter über den Zwischenkreis versorgt werden. Die Anwendung kann ihren Betrieb fortsetzen oder eine kontrollierte Abschaltung durchführen.

Voraussetzungen

Die folgenden Voraussetzungen müssen erfüllt sein, bevor eine Zwischenkreiskopplung in Betracht gezogen werden kann:

- Der Frequenzumrichter muss über Zwischenkreiskopplungsklemmen verfügen.
- Die Produktserie muss identisch sein. Sie können nur VLT® AutomationDrive FC302-Frequenzumrichter mit anderen VLT® AutomationDrive FC302-Frequenzumrichtern verwenden.
- Die Frequenzumrichter müssen räumlich nah beieinander aufgestellt werden, damit die Verkabelung zwischen ihnen eine Länge von 25 m (82 ft) nicht überschreitet.
- Die Frequenzumrichter müssen dieselbe Nennspannung aufweisen.
- Falls ein Bremswiderstand zu einer Zwischenkreiskopplungskonfiguration hinzugefügt wird, müssen alle Frequenzumrichter mit einem Bremschopper ausgestattet sein.
- An den Anschlüssen der Zwischenkreiskopplung müssen Sicherungen installiert werden.

Ein Schaltbeispiel für eine Zwischenkreiskopplung, finden Sie unter *Abbildung 5.9*.



130BF758.10

Abbildung 5.9 Diagramm einer Zwischenkreiskopplungsanwendung, in der bewährte Verfahren angewendet werden

Zwischenkreiskopplung

Geräte mit eingebauter Zwischenkreiskopplung enthalten die Klemmen (+) 89 DC und (-) 88 DC. Innerhalb des Frequenzumrichters sind diese Klemmen mit dem DC-Bus an der Eingangsseite der DC-Zwischenkreisdrossel und den Zwischenkreiskondensatoren verbunden.

Für die Verwendung der Zwischenkreiskopplungsklemmen stehen 2 Konfigurationen zur Verfügung.

- Die Klemmen dienen dazu, die DC-Buskreise mehrerer Frequenzumrichter miteinander zu verbinden. In dieser Konfiguration kann ein im generatorischen Betrieb befindliches Gerät überschüssige DC-Busspannung an ein anderes Gerät weitergeben, das den Motor antreibt. Diese Zwischenkreiskopplung reduziert den Bedarf an externen dynamischen Bremswiderständen und spart Energie. Theoretisch ist die Anzahl der Geräte, die Sie auf diese Weise miteinander verbinden können, unendlich, sofern alle Geräte die gleiche Nennspannung aufweisen. Darüber hinaus kann es je nach Größe und Anzahl der Geräte erforderlich sein, DC-Zwischenkreisdrosseln und DC-Sicherungen am Zwischenkreis sowie AC- Netzdrosseln eingangsseitig zu installieren. Für eine derartige Konfiguration sind besondere Überlegungen erforderlich.
- Der Frequenzumrichter wird ausschließlich von einer DC-Quelle gespeist. Diese Konfiguration erfordert Folgendes:
 - Eine DC-Quelle.
 - Eine Vorrichtung zum Vorladen des DC-Busses bei Netz-Einschaltung.

5.6 Rückspeiseeinheit

Rückspeisung geschieht üblicherweise in Anwendungen mit kontinuierlichem Bremsen, wie z. B. Krane/Hubwerke, Abwärtsförderer und Zentrifugen, bei denen die Energie aus einem abgebremsten Motor gewonnen wird.

Eine der folgenden Optionen sorgt für die Ableitung der überschüssigen Energie aus dem Frequenzumrichter:

- Der Bremschopper ermöglicht die Ableitung der überschüssigen Energie in Form von Wärme in den Bremswiderstandspulen.
- Rückspeiseklemmen ermöglichen den Anschluss einer Rückspeiseeinheit eines Drittanbieters an einen Frequenzumrichter, sodass überschüssige Energie an das Stromnetz abgegeben wird.

Die Rückspeisung überschüssiger Energie in das Stromnetz ist bei Anwendungen mit kontinuierlichem Bremsen die effizienteste Nutzung dieser Energie.

6 Optionen und Zubehör

6.1 Feldbus Baugruppen

Dieser Abschnitt enthält eine Beschreibung der Feldbusgeräte, die mit der VLT® AutomationDrive FC302-Serie erhältlich sind. Durch die Verwendung eines Feldbusgerätes werden Kosten reduziert, eine schnellere und effizientere Kommunikation gewährleistet und eine benutzerfreundlichere Serviceschnittstelle bereitgestellt. Bestellnummern finden Sie unter *Kapitel 13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze*.

6.1.1 VLT® PROFIBUS DP-V1 MCA 101

Der VLT® PROFIBUS DP-V1 MCA 101 bietet:

- Umfassende Kompatibilität, hohe Verfügbarkeit, Unterstützung aller führenden SPS-Anbieter und Kompatibilität mit künftigen Ausführungen.
- Schnelle, effiziente Kommunikation, transparente Installation, erweiterte Diagnose und Parametrierung sowie Autokonfiguration von Prozessdaten per GSD-Datei.
- Azyklische Parametrierung mittels PROFIBUS DP-V1, PROFIdrive oder Danfoss FC-Profil.

6.1.2 VLT® DeviceNet MCA 104

Der VLT® DeviceNet MCA 104 bietet:

- Unterstützung des ODVA-Frequenzrichterprofils mittels I/O-Instanz 20/70 und 21/71 gewährleistet Kompatibilität mit bestehenden Systemen.
- Vorteile ergeben sich aus den strengen ODVA-Konformitätsprüfungsrichtlinien, die die Interoperabilität der Produkte gewährleisten.

6.1.3 VLT® CAN Open MCA 105

Der MCA 105 bietet:

- Standardisierte Handhabung.
- Interoperabilität.
- Niedrige Kosten.

Diese Option ist mit einem High-Priority-Zugang für die Steuerung des Frequenzrichters (PDO-Kommunikation) sowie einem Zugriff auf alle Parameter durch azyklische Daten (SDO-Kommunikation) komplett ausgestattet.

Für die Interoperabilität verwendet die Option das DSP402-Frequenzrichterprofil.

6.1.4 VLT® PROFIBUS Converter MCA 113

Der MCA 113 ist eine spezielle Ausführung der PROFIBUS-Optionen, die die VLT® 3000-Befehle im VLT VLT® AutomationDrive FC302 emulieren.

Der VLT® 3000 lässt sich durch den VLT® AutomationDrive FC302 ersetzen oder bestehende Systeme sind erweiterbar, ohne dass ein kostenintensiver Austausch des SPS-Programms erforderlich wäre. Für eine Aufrüstung mit einem anderen Feldbus lässt sich der installierte Converter ausbauen und durch eine neue Option ersetzen. Die MCA 113 sichert die Investition ohne Flexibilitätsverlust.

6.1.5 VLT® PROFIBUS Converter MCA 114

Der MCA 114 ist eine spezielle Ausführung der PROFIBUS-Optionen, die die VLT® 5000-Befehle im VLT VLT® AutomationDrive FC302 emulieren. Diese Option unterstützt DP-V1.

Der VLT® 5000 lässt sich durch den VLT® AutomationDrive FC302 ersetzen oder bestehende Systeme sind erweiterbar, ohne dass ein kostenintensiver Austausch des SPS-Programms erforderlich wäre. Für eine Aufrüstung mit einem anderen Feldbus lässt sich der installierte Converter ausbauen und durch eine neue Option ersetzen. Die MCA 114 sichert die Investition ohne Flexibilitätsverlust.

6.1.6 VLT® PROFINET MCA 120

Der VLT® PROFINET MCA 120 kombiniert höchste Leistung mit dem höchsten Grad einer offenen Struktur. Die Option ist so ausgelegt, dass Sie viele Funktionen der VLT® PROFIBUS MCA 101 weiter verwenden können, was den Aufwand für eine Migration zu PROFINET minimiert und die Investition in das SPS-Programm sichert.

- Gleiche PPO-Typen wie bei VLT® PROFIBUS DP V1 MCA 101 für eine einfache Migration nach PROFINET.
- Integrierter Web-Server zur Ferndiagnose und zum Auslesen grundlegender Parameter des Frequenzrichters.
- Unterstützt MRP.
- Unterstützt DP-V1. Die Diagnose ermöglicht eine einfache, schnelle und standardisierte Handhabung von Warnungs- und Fehlerinformationen in der SPS, was die Bandbreite im System verbessert

- Unterstützt PROFIsafe in Verbindung mit VLT® Safety Option MCB 152.
- Implementierung gemäß Konformitätsklasse B.

6.1.7 VLT® EtherNet/IP MCA 121

Ethernet ist der kommende Kommunikationsstandard in der Feldebene. Die Option VLT® EtherNet/IP MCA 121 basiert auf der neuesten verfügbaren Technologie für die industrielle Nutzung und ist auch für anspruchsvollste Anforderungen geeignet. EtherNet/IP™ erweitert das handelsübliche Ethernet zum Common Industrial Protocol (CIP™) – dasselbe Upper-Layer-Protokoll und Objektmodell, das auch bei DeviceNet zum Einsatz kommt.

Diese Option bietet erweiterte Funktionen wie z. B.:

- Integrierter Hochleistungsschalter für Leitungstopologie, ohne dass externe Schalter erforderlich sind.
- DLR-Ring (Oktober 2015)
- Erweiterte Schalt- und Diagnosefunktionen
- Integrierter Webserver.
- E-Mail-Client für Service-Mails.
- Unicast- und Multicast-Kommunikation.

6.1.8 VLT® Modbus TCP MCA 122

Die VLT® Modbus TCP MCA 122 stellt die Verbindung zu Modbus TCP-basierten Netzwerken her. Die Option bedient Verbindungsintervalle von 5 ms in beiden Richtungen. Damit gehört sie in die Klasse der schnellsten Modbus TCP-Geräte am Markt. Für eine Master-Redundanz bietet sie ein Hot Swapping zwischen zwei Mastern.

Zu den sonstigen Funktionen zählen:

- Integrierter Webserver zur Ferndiagnose und zum Auslesen grundlegender Parameter des Frequenzumrichters.
- Mögliche Einrichtung einer E-Mail-Benachrichtigung zum Versenden einer Mitteilung per E-Mail an einen oder mehrere Adressaten beim Eintreten oder Quittieren von bestimmten Warn- oder Alarmmeldungen.
- Doppelte Master-SPS-Verbindung für Redundanz.

6.1.9 VLT® POWERLINK MCA 123

Die Option MCA 123 repräsentiert die zweite Feldbusgeneration. Mit der hohen Bitrate von Industrial Ethernet kann der Anwender nun die volle Leistung der IT-Technologien aus der Automatisierung auch für Industrieanwendungen nutzen.

Die Feldbus-Option umfasst leistungsstarke Funktionen zur Echtzeit- und Zeitsynchronisierung. Dank seiner CANOpen-basierten Modelle für Kommunikation, Netzwerk-Management und Gerätebeschreibung bietet sie ein schnelles Kommunikationsnetzwerk und folgende Merkmale:

- Anwendungen zur dynamischen Bewegungssteuerung.
- Materialtransport.
- Anwendungen zur Synchronisierung und Positionierung.

6.1.10 VLT® EtherCAT MCA 124

Die Option MCA 124 ermöglicht den Anschluss an EtherCAT®-basierte Netzwerke über das EtherCAT-Protokoll.

Die Option erlaubt eine EtherCAT-Verbindung mit voller Geschwindigkeit und eine Verbindung zum Frequenzumrichter mit einem Zeitintervall von 4 ms in beide Richtungen, wodurch das MCA 124 ebenso in Netzwerken mit geringer Leistung sowie auch in Servoanwendungen eingesetzt werden kann.

- EoE Ethernet over EtherCAT-Unterstützung.
- HTTP (Hypertext Transfer Protocol) zur Diagnose über integrierten Web-Server.
- CoE (CAN Over Ethernet) für den Zugriff auf Frequenzumrichter-Parameter.
- SMTP (Simple Mail Transfer Protocol) für E-Mail-Benachrichtigung.
- TCP/IP für einfachen Zugriff auf Frequenzumrichter-Konfigurationsdaten über MCT 10.

6.2 Funktionserweiterungen

Dieser Abschnitt enthält eine Beschreibung der Funktionserweiterungen, die mit der VLT® AutomationDrive FC302-Serie erhältlich sind. Bestellnummern finden Sie unter *Kapitel 13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze*.

6.2.1 VLT® General Purpose I/O Module MCB 101

Das VLT® General Purpose I/O Module MCB 101 erweitert die Anzahl der frei programmierbaren Steuerein- und -ausgänge um folgende Schnittstellen:

- 3 Digitaleingänge 0-24 V: Logik 0 < 5 V; Logik 1 > 10 V.
- 2 Analogeingänge 0-10 V: Auflösung 10 Bit plus Vorzeichen.
- 2 Digitalausgänge NPN/PNP Gegentakt.
- 1 Analogausgang 0/4-20 mA

- Federzugklemmen

6.2.2 VLT® Encoder Input MCB 102

Die Option MCB 102 bietet die Möglichkeit des Anschlusses von verschiedenen Arten von Inkremental- und Absolutwertgebern. Der angeschlossene Drehgeber lässt sich für die Drehzahlregelung mit Rückführung und für die Flux-Motorsteuerung mit Rückführung verwenden.

Unterstützte Drehgebertypen:

- 5 V TTL (RS 422)
- 1VPP SinCos
- SSI
- HIPERFACE
- EnDat

6.2.3 VLT® Resolver Option MCB 103

Die Option MCB 103 ermöglicht den Resolveranschluss für eine Drehzahlrückführung vom Motor

- Primärspannung: 2-8 V_{eff}
- Eingangsfrequenz: 2,0-15 kHz
- Maximaler Primärstrom: 50 mA eff.
- Sekundäre Eingangsspannung: 4 V_{eff}
- Federzugklemmen

6.2.4 VLT®-Relaiskarte MCB 105

Die VLT® Relay Card MCB 105 erweitert die Relaisfunktionen um 3 zusätzliche Relaisausgänge.

- Schützt die Steuerleitungen.
- Federzugklemmen.

Maximale Taktfrequenz (Nennlast/min. Last)

6 Minuten⁻¹/20 s⁻¹.

Maximaler Belastungsstrom der Klemme

AC-1 Ohmsche Last: 240 V AC, 2 A.

6.2.5 VLT® Safe PLC Interface Option MCB 108

Die Option MCB 108 verfügt über einen Sicherheitszugang, der einkanalig mit 24 V DC angesteuert wird. Für die meisten Anwendungen ermöglicht dieser Zugang dem Anwender eine wirtschaftliche Sicherheitslösung.

Für Anwendungen mit komplexeren Produkten wie Safe PLC und Sicherheitslichtvorhängen usw. ermöglicht die ausfallsichere SPS-Schnittstelle den Anschluss einer

zweidrahtigen Sicherheitsverbindung. Die SPS-Schnittstelle erlaubt es der ausfallsicheren SPS, die Plus- oder Minus-Verbindung zu unterbrechen, ohne das Abtastsignal der ausfallsicheren SPS zu beeinträchtigen.

6.2.6 VLT® PTC Thermistor Card MCB 112

Die Option MCB 112 bietet eine zusätzliche Motorüberwachung im Vergleich zur integrierten ETR-Funktion und zur Thermistorklemme.

- Schützt den Motor vor Überhitzung
- Nach ATEX für eine Verwendung mit Ex-d- und Ex-e-Motoren zugelassen (nur EX-de FC302).
- Verwendet die gemäß SIL 2 IEC 61508 zugelassene Funktion „Safe Torque Off“.

6.2.7 VLT® Sensoreingangsoption MCB 114

Die VLT® Sensor Input Option MCB 114 schützt den Motor durch Überwachung der Temperatur von Lagern und Wicklungen vor Überhitzung.

- Drei selbsterkennende Sensoreingänge für 2- oder 3-adrige PT100/PT1000-Sensoren.
- Ein zusätzlicher Analogeingang 4-20 mA.

6.2.8 VLT® Safety Option MCB 150 and MCB 151

Die Optionen MCB 150 und MCB 151 erweitern die Safe Torque Off-Funktionen, die in einem Standard-VLT® AutomationDrive FC302 integriert sind. Durch die Verwendung der Funktion „Sicherer Stopp 1“ (SS1 - Safe Stop 1) kann vor Abschaltung des Drehmoments ein überwachtetes Stillsetzen erfolgen. Die Funktion „Sicher begrenzte Geschwindigkeit“ (SLS – Safely Limited Speed) überwacht, ob eine festgelegte Geschwindigkeit überschritten wird.

Diese Optionen lassen sich bis zum PL d gemäß ISO 13849-1 und SIL 2 gemäß IEC 61508 verwenden.

- Zusätzliche normenkonforme Sicherheitsfunktionen.
- Ersetzt externe Sicherheitsgeräte.
- Weniger Platzbedarf.
- 2 sichere programmierbare Eingänge.
- 1 sicherer Ausgang (für Klemme 37).
- Schnellere Zertifizierung der Maschinen.
- Frequenzumrichter kann durchweg an Spannung bleiben.

- Sichere Bedienfeldkopie.
- Dynamischer Inbetriebnahmebericht.
- TTL (MCB 150) oder HTL (MCB 151) Drehgeber als Drehzahlrückführung.

6.2.9 VLT® Safety Option MCB 152

Die Option MCB 152 aktiviert Safe Torque Off über den PROFIsafe-Feldbus in Kombination mit der Feldbus-Option VLT® PROFINET MCA 120. Sie bietet eine Erhöhung der Flexibilität durch die Verbindung verschiedener Sicherheitsvorrichtungen in einer Anlage.

Die Sicherheitsfunktionen der Option MCB 152 werden gemäß EN IEC 61800-5-2 implementiert. Das MCB 152 unterstützt die Funktion PROFIsafe zur Aktivierung von integrierten Sicherheitsfunktionen des VLT® AutomationDrive FC302 von jedem PROFIsafe Host bis Safety Integrity Level SIL 2 nach EN IEC 61508 und EN IEC 62061, Performance Level PL d und Kategorie 3 nach EN ISO 13849-1.

- PROFIsafe-Gerät (mit MCA 120).
- Ersetzt externe Sicherheitsgeräte.
- 2 sichere programmierbare Eingänge.
- Sichere Bedienfeldkopie.
- Dynamischer Inbetriebnahmebericht.

6.3 Motion Control und Relaiskarten

Dieser Abschnitt enthält eine Beschreibung der Motion Control- und Relaiskarten-Optionen, die mit der VLT® AutomationDrive FC302-Serie erhältlich sind. Bestellnummern finden Sie unter *Kapitel 13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze*.

6.3.1 VLT® Motion Control Option MCO 305

Bei der Option MCO 305 handelt es sich um einen integrierten, programmierbaren Bewegungsregler. Er kann den VLT® AutomationDrive FC302 um zusätzliche Funktionen erweitern.

Die Option MCO 305 bietet einfach zu bedienende Bewegungsfunktionen in Kombination mit Programmierbarkeit – eine ideale Lösung für Anwendungen zur Positionierung und Synchronisierung.

- Synchronisierung (elektronische Welle), Positionierung und elektronische Nockenregelung.
- 2 getrennte Schnittstellen unterstützen sowohl Inkremental- als auch Absolutwertgeber.
- 1 Drehgeberausgang (virtuelle Masterfunktion).
- 10 Digitaleingänge.

- 8 Digitalausgänge.
- Unterstützung von CANOpen Motion-Bus, Drehgebern und I/O-Modulen.
- Senden und Empfangen von Daten über Feldbus-Schnittstelle (erfordert Feldbus-Option).
- PC-Softwaretools für Debugging und Inbetriebnahme: Programmierungs- und Kurven-Editor.
- Strukturierte Programmiersprache mit sowohl zyklischer als auch ereignisgesteuerter Ausführung.

6.3.2 VLT® Synchronizing Controller MCO 350

Die Option MCO 350 VLT® für VLT® AutomationDrive FC302 erweitert die funktionalen Eigenschaften des Frequenzumrichters bei der Synchronisierung von Anwendungen und ersetzt traditionelle mechanische Lösungen.

- Drehzahlsynchronisierung.
- Positionssynchronisierung (Winkel) mit oder ohne Markerkorrektur.
- Online einstellbare Getriebeübersetzung.
- Online einstellbarer Positionsversatz (Winkel).
- Drehgeberausgang mit virtueller Master-Funktion zur Synchronisierung mehrerer Follower.
- Steuerung über Ein-/Ausgänge oder Feldbus.
- Home-Funktion.
- Konfiguration und Anzeige von Status und Daten über die Bedieneinheit.

6.3.3 VLT® Positioning Controller MCO 351

Die Option MCO 351 bietet zahlreiche Vorteile zur benutzerfreundlichen Positionierung von Anwendungen in vielen Industriebereichen.

- Relative Positionierung.
- Absolute Positionierung.
- Touch-Probe-Positionierung.
- Handhabung von Endpositionen (Software und Hardware).
- Steuerung über Ein-/Ausgänge oder Feldbus.
- Handhabung von mechanischen Bremsen (programmierbare Halteverzögerung).
- Fehlerbearbeitung.
- Festdrehzahl JOG/manueller Betrieb.
- Marker-bezogene Positionierung.

- Home-Funktion.
- Konfiguration und Anzeige von Status und Daten über die Bedieneinheit.

6.3.4 VLT® Erweiterte Relais-Optionskarte MCB 113

Die VLT® Extended Relay Card MCB 113 sorgt mit zusätzlichen Ein-/Ausgängen für mehr Flexibilität.

- 7 Digitaleingänge
- 2 Analogausgänge
- 4 einpolige Lastrelais
- Erfüllt NAMUR-Empfehlungen
- Galvanisch getrennt

6.4 Bremswiderstände

In Anwendungen mit motorischem Bremsen wird Energie im Motor erzeugt und in den Frequenzumrichter zurückgespeist. Ist eine Energierückspeisung zum Motor nicht möglich, erhöht sich die Spannung im Zwischenkreis des Frequenzumrichters. In Anwendungen mit häufigem Bremsen oder hoher Trägheitsmasse kann diese Erhöhung zur Abschaltung des Frequenzumrichters aufgrund von Überspannung führen. Bremswiderstände dienen zur Ableitung der bei generatorischer Bremsung erzeugten Energie. Die Auswahl des Bremswiderstands erfolgt anhand seines ohmschen Widerstands, seines Leistungsverlusts und seiner Größe. Danfoss bietet eine große Auswahl an unterschiedlichen Bremswiderständen, die speziell auf Danfoss-Frequenzumrichter abgestimmt sind. Bestellnummern und weitere Informationen zur Dimensionierung von Bremswiderständen finden Sie im *Projektierungshandbuch VLT® Brake Resistor MCE 101*.

6.5 Sinusfilter

Steuert ein Frequenzumrichter einen Motor, sind aus dem Motor Resonanzgeräusche zu hören. Die Geräusche, verursacht durch die Motorkonstruktion, treten immer bei der Ummagnetisierung des Blechpakets auf. Die Frequenz der Resonanzgeräusche entspricht somit der Taktfrequenz des Frequenzumrichters.

Danfoss bietet einen Sinusfilter zur Dämpfung der akustischen Motorgeräusche an. Der Filter verändert die Spannungsanstiegszeit, die Spitzenlastspannung (U_{PEAK}) und den Rippel-Strom (ΔI) zum Motor. Das heißt, dass Strom und Spannung beinahe sinusförmig werden. Die Motorgeräusche werden auf ein Minimum reduziert.

Auch der Rippel-Strom in den Spulen des Sinusfilters verursacht Geräusche. Dieses Problem können Sie durch

Einbau des Filters in einen Schaltschrank oder ein Gehäuse beseitigen.

Bestellnummern und nähere Informationen über Sinusfilter finden Sie im *Projektierungshandbuch für Ausgangsfilter*.

6.6 du/dt-Filter

Danfoss bietet dU/dt-Filter. Hierbei handelt es sich um Gegentakt-Tiefpassfilter, die Spannungsspitzen an den Motorklemmen verringern und die Anstiegszeit bis auf ein Niveau senken, auf dem die Belastung der Motorwicklungsisolierung reduziert wird. Dies ist ein typisches Problem für Konfigurationen mit kurzen Motorkabeln.

Im Vergleich zu Sinusfiltern haben die du/dt-Filter eine Trennfrequenz über der Taktfrequenz.

Bestellnummern und nähere Informationen über dU/dt-Filter finden Sie im *Projektierungshandbuch für Ausgangsfilter*.

6.7 Gleichtaktfilter

Hochfrequenz-Gleichtaktkerne (HF-CM-Kerne) verringern elektromagnetische Störungen und eliminieren Lagerschäden durch elektrische Entladungen. Bei diesen handelt es sich um nanokristalline Magnetkerne, die im Vergleich zu normalen Ferritkernen höhere Filterleistungen aufweisen. Der HF-CM-Kern verhält sich wie eine Gleichtakt-drossel zwischen Phasen und Erde.

Bei Installation um die drei Motorphasen (U, V, W) reduzieren die Gleichtaktfilter hochfrequente Gleichtaktströme. Als Ergebnis werden hochfrequente elektromagnetische Störungen vom Motorkabel verringert.

Bestellnummern finden Sie im *Projektierungshandbuch für Ausgangsfilter*.

6.8 Oberschwingungsfilter

Die VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005 & AHF 010 sollten nicht mit herkömmlichen Oberschwingungsfiltern verglichen werden. Die Danfoss-Oberschwingungsfilter sind speziell an die Danfoss-Frequenzumrichter angepasst.

Bei Anschluss der Oberschwingungsfilter AHF 005 oder AHF 010 vor einem Danfoss-Frequenzumrichter reduzieren diese die in das Netz zurückgespeiste Gesamt-Oberschwingungsstromverzerrung auf 5 % bzw. 10 %.

Bestellnummern und weitere Informationen zur Dimensionierung von Bremswiderständen finden Sie im *Projektierungshandbuch VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010*.

6.9 Integrierte Gehäuseoptionen

Bei Bestellung des Frequenzumrichters sind folgende integrierte Optionen sind in im Typencode angegeben.

Gehäuse mit korrosionsbeständigem Kühlkanal

Für mehr Schutz vor Korrosion in rauen Umgebungen können Geräte in einem Gehäuse bestellt werden, das einen Edelstahlkühlkanal, schwerer plattierte Kühlkörper und einen verbesserten Lüfter umfasst. Diese Option empfiehlt sich für Umgebungen mit salzhaltiger Luft, z. B. in Meeresnähe.

Netzabschirmung

Die Lexan®-Abschirmung wird vor die Leistungsklemme und die Netzanschlussplatte montiert, um bei geöffneter Gehäuseklappe vor Berührungen zu schützen.

Heizgeräte mit Thermostat

Heizgeräte, die in den Schaltschränken der Baugröße F montiert sind und von automatischen Thermostaten geregelt werden, verhindern, dass sich Kondenswasser bildet.

Gemäß Werkseinstellungen, schaltet der Thermostat die Heizgeräte bei 10 °C (50 °F) einschaltet und bei 15,6 °C (60 °F) aus.

Schaltschrankleuchte mit Steckdose

Um die Sicht während Service- und Wartungsarbeiten zu verbessern, können Sie eine Leuchte im Schaltschrankinnenraum von Frequenzumrichtern der Baugröße F montieren. Das Leuchtgehäuse beinhaltet eine Steckdose zur zeitweisen Versorgung von Laptopcomputern und anderen Geräten.

In 2 Spannungen verfügbar:

- 230 V, 50 Hz, 2,5 A, CE/ENEC
- 120 V, 60 Hz, 5 A, UL/cUL

EMV-Filter

Frequenzumrichter der VLT® Serie verfügen serienmäßig über integrierte EMV-Filter der Klasse A2. Wenn zusätzliche EMV-Schutzmaßnahmen erforderlich sind, verwenden Sie die optionalen EMV-Filter der Klasse A1, die für eine Unterdrückung von Funkstörungen und elektromagnetischer Strahlung gemäß EN 55011 sorgen. Für den Marine-Einsatz sind EMV-Filter ebenfalls erhältlich.

Der EMV-Filter der Klasse A1 an Gehäusen der Baugröße F benötigt einen Optionsschrank.

NAMUR-Klemmen

Durch Auswahl dieser Option verfügen Sie über eine normierte Klemmenverbindung und entsprechende Funktionen gemäß NAMUR NE37. NAMUR ist ein internationaler Verband von Anwendern der Automatisierungstechnik in der Prozessindustrie, in Deutschland hauptsächlich der chemischen und pharmazeutischen Industrie.

Erfordert die Auswahl der erweiterten VLT® Extended Relay Card MCB 113 und der VLT® PTC Thermistor Card MCB 112.

Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)

Überwacht den Isolationswiderstand zwischen den Phasenleitern und der Masse in nicht geerdeten Systemen (IT-Systeme in der IEC-Terminologie). Für das Isolationsniveau stehen ein ohmscher Vorwarn- und ein Hauptalarm-Sollwert zur Verfügung. Jedem Sollwert ist ein einpoliges Alarmrelais zum externen Gebrauch zugeordnet. Sie können an jedes nicht geerdete System (IT-Netz) nur eine Isolationswiderstandsüberwachung anschließen.

- In die Schaltung für den Sichereren Stopp des Frequenzumrichters integriert.
- LCD-Display des Isolationswiderstands
- Fehlerspeicher.
- Tasten INFO, TEST und RESET

Fehlerstromschutzschalter

Arbeitet nach dem Summenstromprinzip, um die Erdschlussströme in geerdeten und hochohmig geerdeten Systemen (TN- und TT-Systeme in der IEC-Terminologie) zu überwachen. Es gibt einen Vorwarn- (50 % des Hauptalarm-Sollwertes) und einen Hauptalarm-Sollwert. Jedem Sollwert ist ein einpoliges Alarmrelais zum externen Gebrauch zugeordnet. Die Fehlerstromschutzeinrichtung erfordert einen externen Aufsteck-Stromwandler (vom Kunden bereitgestellt und installiert).

- In die Schaltung für den Sichereren Stopp des Frequenzumrichters integriert.
- IEC 60755 Gerät vom Typ B überwacht gepulste DC und reine DC-Erdschlussströme.
- LED-Balkenanzeige des Erdschlussstrompegels von 10–100 % des Sollwerts.
- Fehlerspeicher.
- Taste TEST und RESET.

Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais

Verfügbar für Frequenzumrichter der Baugröße F. Ermöglicht den Einbau des Pilz-Relais in das Gehäuse ohne Optionsschrank. Das Relais wird zur Überwachung der Außentemperatur verwendet. Ist eine PTC-Überwachung erforderlich, muss die optionale VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 bestellt werden.

Not-Aus mit Pilz-Sicherheitsrelais

Enthält einen redundanten 4-Draht-Not-Aus-Taster auf der Vorderseite des Gehäuses und ein Pilz-Relais, das in Verbindung mit dem Sichereren Stopp und einem Schütz die Position überwacht. Dafür sind ein Schütz und ein Optionsschrank der Baugröße F erforderlich.

Bremschopper (IGBTs)

Bei Bremsklemmen mit IGBT-Bremschopperkreis ist der Anschluss externer Bremswiderstände möglich. Genauere Daten zu Bremswiderständen finden Sie im VLT® Brake Resistor MCE 101 Projektierungshandbuch, verfügbar unter drives.danfoss.com/downloads/portal/#/.

Zwischenkreisklemmen

Ermöglichen den Anschluss von Rückspeiseeinheiten an den DC-Bus auf der Kondensatorbank an den DC-Zwischenkreisdrosseln, um eine generatorische Bremsung zu ermöglichen. Die Anschlussklemmen der Rückspeiseeinheit von Baugröße F sind auf ca. 50 % der Nennleistung des Frequenzumrichters ausgelegt. Um Informationen zu den Grenzwerten zur Rückspeisung von Energie zu erhalten, die auf Größe und Spannung des jeweiligen Frequenzumrichters basieren, wenden Sie sich an den Hersteller.

Anschlussklemmen zur Zwischenkreiskopplung

Diese Klemmen sind mit dem DC-Bus auf der Gleichrichterseite der Zwischenkreisdrossel verbunden. Somit kann der DC-Bus für mehrere Frequenzumrichter gemeinsam genutzt werden. Bei Frequenzumrichtern mit Baugröße F sind die Zwischenkreiskopplungsklemmen auf ca. 33 % der Nennleistung des Frequenzumrichters ausgelegt. Um Informationen zu den Grenzwerten der Zwischenkreiskopplung zu erhalten, die auf Größe und Spannung des jeweiligen Frequenzumrichters basieren, wenden Sie sich direkt an uns.

Trennschalter

Durch einen an der Tür montierten Griff ist die manuelle Bedienung eines Leistungstrennschalters möglich. Somit können Sie die Stromzufuhr zum Frequenzumrichter aktivieren und deaktivieren, wodurch während der Wartung eine verbesserte Sicherheit sichergestellt wird. Der Trennschalter ist mit den Schaltschranktüren verriegelt, damit diese nicht bei noch aktivierter Stromversorgung geöffnet werden.

Hauptschalter

Einen Hauptschalter können Sie manuell oder per Fernsteuerung auslösen, müssen ihn jedoch manuell wieder zurücksetzen. Hauptschalter sind mit den Schaltschranktüren verriegelt, damit diese nicht bei noch aktivierter Stromversorgung geöffnet werden. Bei Bestellung eines optionalen Hauptschalters sind im Lieferumfang auch Halbleitersicherungen enthalten, die zum Schutz des Frequenzumrichters vor Überströmen dienen.

Schütze

Ein elektrisch gesteuerter Schütz ermöglicht die ferngesteuerte Aktivierung und Deaktivierung der Stromversorgung des Frequenzumrichters. Bei Bestellung des optionalen IEC-Not-Aus überwacht das Pilz-Sicherheitsrelais einen Hilfskontakt am Schütz.

Manuelle Motorstarter

Liefert dreiphasigen Strom für elektrische Kühlgebläse, die häufig für größere Motoren erforderlich sind. Den Strom für die Starter stellt lastseitig ein mit Strom versorgtes Schütz, ein Hauptschalter oder ein Trennschalter bereit. Wird eine Klasse-1-EMV-Filteroption bestellt, versorgt die Eingangsseite des EMV-Filters den Starter. Die Leistung wird vor jedem Motorstarter abgesichert und ist ausgeschaltet, wenn die Leistungsversorgung des Frequenzumrichters unterbrochen ist. Bis zu zwei Starter sind

zulässig. Bei Bestellung einer abgesicherten Schaltung mit 30 A ist nur ein Starter zulässig. In die Schaltung für den Sichereren Stopp integriert.

Zu den Funktionen zählen:

- Betriebsschalter (ein/aus).
- Kurzschluss- und Überlastschutz mit Testfunktion.
- Manuelle Quittierfunktion.

Durch Sicherung geschützte 30-A-Klemmen

- Dreiphasiger Strom, der mit der eingehenden Netzspannung übereinstimmt, um kundenseitige Nebengeräte zu versorgen.
- Nicht verfügbar, wenn Sie 2 manuelle Motorstarter ausgewählt haben.
- Die Klemmen sind spannungslos, wenn die Stromversorgung des Frequenzumrichters ausgeschaltet ist.
- Den Strom für die Starter stellt lastseitig ein mit Strom versorgtes Schütz, ein Hauptschalter oder ein Trennschalter bereit. Wird eine Klasse-1-EMV-Filteroption bestellt, versorgt die Eingangsseite des EMV-Filters den Starter.

Gemeinsame Motorklemmen

In der Option für gemeinsam genutzte Motorklemmen sind alle nötigen Stromschienen und Hardware-Teile enthalten, die erforderlich sind, um die Motorklemmen von den parallel geschalteten Wechselrichtern an eine einzigen Klemme (je Phase) anschließen zu können. Dies ist für die Installation des Bausatzes für den motorseitigen Zugang zum oberen Bereich notwendig.

Diese Option wird auch empfohlen, um den Ausgang eines Frequenzumrichters an einen Ausgangsfilter oder Ausgangsschütz anzuschließen. Dank der gemeinsamen Motorklemmen müssen nicht mehr gleichlange Kabel aus jedem Wechselrichter zum gemeinsamen Punkt des Ausgangsfilters (oder Motors) führen.

24 V DC-Versorgung

- 5 A, 120 W, 24 V DC.
- Gegen Ausgangs-Überstrom, Überlast, Kurzschlüsse und Übertemperatur geschützt.
- Für die Versorgung von kundenseitig bereitgestellten Zusatzgeräten wie Fühler, SPS-I/O, Schütze, Temperaturfühler, Anzeigeleuchten und/oder anderer elektronischer Hardware.
- Zu den Diagnosewerkzeugen zählen ein potenzialfreier DC-OK-Kontakt, eine grüne DC-OK-LED und eine rote Überlast-LED.

Externe Temperaturüberwachung

Zur Überwachung der Temperatur von externen Systemkomponenten, wie etwa Motorwicklungen und/oder -lager. Beinhaltet acht universelle Eingangsmodule sowie zwei spezielle Thermistor-Eingangsmodule Sie können alle zehn Module in die Schaltung für den Sichereren Stopp

integrieren und sie über ein Feldbus-Netzwerk überwachen; dies erfordert den Kauf eines separaten Modul-/Bus-Kopplers. Bei Wahl der externen Temperaturüberwachung muss die Bremsoption „Safe Torque off“ bestellt werden.

Signalarten:

- RTD-Eingänge (einschließlich Pt100) – drei- oder vieradrig.
- Thermoelement.
- Analogstrom oder Analogspannung.

Weitere Funktionen:

- Ein universeller Ausgang – auf Analogspannung oder -strom konfigurierbar.
- 2 Ausgangsrelais (Schließer).
- Zweizeiliges LC-Display und LED-Diagnosewerkzeuge.
- Erkennung von Drahtbruch an Sensorleitungen, Kurzschluss und falscher Polarität.
- Erkennung von Drahtbruch an Sensorleitungen, Kurzschluss und falscher Polarität.
- Schnittstellen-Software.
- Wenn Sie 3 PTC benötigen, müssen Sie die Option VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 einbauen.

Bestellnummern für im Gehäuse integrierte Optionen finden Sie unter *Kapitel 13.1 Antriebskonfigurator*.

6.10 High Power-Zubehör

High-Power-Nachrüstätze, wie z. B. Rückwand-Kühlung, Heizgerät, Netzabschirmung, sind erhältlich. Eine kurze Beschreibung und die Bestellnummern für alle verfügbaren Bausätze finden Sie unter *Kapitel 13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze*.

7 Spezifikationen

7.1 Elektrische Daten, 380-500 V

VLT® AutomationDrive FC302	P315		P355		P400	
	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)						
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	315	355	355	400	400	450
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	450	500	500	600	550	600
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	355	400	400	500	500	530
Baugröße	E1/E2		E1/E2		E1/E2	
Ausgangsstrom (3-phasig)						
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	600	658	658	745	695	800
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	900	724	987	820	1043	880
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	540	590	590	678	678	730
Aussetzbetrieb (60 s Überlast)(bei 460/500 V) [A]	810	649	885	746	1017	803
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	416	456	456	516	482	554
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	430	470	470	540	540	582
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	468	511	511	587	587	632
Max. Eingangsstrom						
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	578	634	634	718	670	771
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	520	569	569	653	653	704
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase						
Netz und Motor [mm ² (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
Bremse [mm ² (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Zwischenkreiskopplung [mm ² (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	900		900		900	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	6794	7532	7498	8677	7976	9473
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	6118	6724	6672	7819	7814	8527
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-590		0-590		0-590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

7

Tabelle 7.1 Elektrische Daten für Baugröße E1/E2, Netzversorgung 3x380-500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P450		P500		P560		P630	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	600	650	650	750	750	900	1000	1000
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	530	560	560	630	630	710	800	800
Baugröße	F1/F3		F1/F3		F1/F3		F1/F3	
Ausgangsstrom (3-phasig)								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1680	1386	1890
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/500 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	771	848	848	954	954	1079	1079	1214
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	704	752	752	858	858	1012	1012	1118
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase								
- Motor [mm ² (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F1)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F3)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Zwischenkreiskopplung [mm ² (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	1600		1600		2000		2000	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	9031	10162	10146	11822	10649	12512	12490	14674
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	8212	8876	8860	10424	9414	11595	11581	13213
Maximale zusätzliche Verluste für A1 Funkfrequenzstörung, Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F3)	893	963	951	1054	978	1093	1092	1230
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0,98		0,98		0,98		0,98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.2 Elektrische Daten für Baugröße F1/F3, Netzversorgung 3x380–500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von ±15 % liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P710		P800	
	HO	NO	HO	NO
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)				
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	710	800	800	1000
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	1000	1200	1200	1350
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	800	1000	1000	1100
Baugröße	F2/F4		F2/F4	
Ausgangsstrom (3-phasig)				
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	1260	1460	1460	1720
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	1890	1606	2190	1892
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	1160	1380	1380	1530
Aussetzbetrieb (60 s Überlast)(bei 460/500 V) [A]	1740	1518	2070	1683
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	873	1012	1012	1192
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	924	1100	1100	1219
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	1005	1195	1195	1325
Max. Eingangsstrom				
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	1214	1407	1407	1658
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	1118	1330	1330	1474
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase				
- Motor [mm ² (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F2)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F4)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Zwischenkreiskopplung [mm ² (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	2500		2500	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	14244	17293	15466	19278
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	13005	16229	14556	16624
Maximale zusätzliche Verluste für A1 Funkfrequenzstörung, Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F4)	2067	2280	2236	2541
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-590		0-590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

7

Tabelle 7.3 Elektrische Daten für Baugröße F2/F4, Netzversorgung 3x380-500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P250		P315		P355		P400	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	250	315	315	355	355	400	400	450
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	350	450	450	500	500	600	550	600
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	315	355	355	400	400	500	500	530
Baugröße	F8/F9		F8/F9		F8/F9		F8/F9	
Ausgangsstrom (3-phasig)								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	480	600	600	658	658	745	695	800
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	720	660	900	724	987	820	1043	880
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	443	540	540	590	590	678	678	730
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/500 V) [A]	665	594	810	649	885	746	1017	803
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	333	416	416	456	456	516	482	554
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	353	430	430	470	470	540	540	582
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	384	468	468	511	511	587	587	632
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	463	578	578	634	634	718	670	771
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	427	520	520	569	569	653	653	704
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase								
- Motor [mm ² (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)]	4x90 (4x3/0 mcm)		4x90 (4x3/0 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	700		700		700		700	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	5164	6790	6960	7701	7691	8879	8178	9670
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	4822	6082	6345	6953	6944	8089	8085	8803
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–590		0–590		0–590		0–590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.4 Elektrische Daten für Baugröße F8/F9, Netzversorgung 6x380–500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P450		P500		P560		P630	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	450	500	500	560	560	630	630	710
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	600	650	650	750	750	900	900	1000
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	530	560	560	630	630	710	710	800
Baugröße	F10/F11		F10/F11		F10/F11		F10/F11	
Ausgangsstrom (3-phasig)								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	800	880	880	990	990	1120	1120	1260
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	1200	968	1320	1089	1485	1232	1680	1386
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	730	780	780	890	890	1050	1050	1160
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 460/500 V) [A]	1095	858	1170	979	1335	1155	1575	1276
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	554	610	610	686	686	776	776	873
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	582	621	621	709	709	837	837	924
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	632	675	675	771	771	909	909	1005
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	771	848	848	954	954	1079	1079	1214
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	704	752	752	858	858	1012	1012	1118
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase								
- Motor [mm ² (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)]	6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	900		900		900		1500	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	9492	10647	10631	12338	11263	13201	13172	15436
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	8730	9414	9398	11006	10063	12353	12332	14041
Maximale zusätzliche Verluste für A1 Funkfrequenzstörung, Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F11)	893	963	951	1054	978	1093	1092	1230
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-590		0-590		0-590		0-590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.5 Elektrische Daten für Baugröße F10/F11, Netzversorgung 6x380-500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P710		P800	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 400 V [kW]	710	800	800	1000
Typische Wellenleistung bei 460 V [HP] (nur Nordamerika)	1000	1200	1200	1350
Typische Wellenleistung bei 500 V [kW]	800	1000	1000	1100
Baugröße	F12/F13		F12/F13	
Ausgangsstrom (3-phasig)				
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	1260	1460	1460	1720
Überlast (60 s) (bei 400 V) [A]	1890	1606	2190	1892
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	1160	1380	1380	1530
Aussetzbetrieb (60 s Überlast)(bei 460/500 V) [A]	1740	1518	2070	1683
Dauerleistung kVA (bei 400 V) [kVA]	873	1012	1012	1192
Dauerleistung kVA (bei 460 V) [kVA]	924	1100	1100	1219
Dauerleistung kVA (bei 500 V) [kVA]	1005	1195	1195	1325
Max. Eingangsstrom				
Dauerbetrieb (bei 400 V) [A]	1214	1407	1407	1658
Dauerbetrieb (bei 460/500 V) [A]	1118	1330	1330	1474
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase				
- Motor [mm ² (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)]	6 x 120 (6 x 250 mcm)		6 x 120 (6 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	1500		1500	
Geschätzte Verlustleistung bei 400 V [W] ^{2), 3)}	14967	18084	16392	20358
Geschätzte Verlustleistung bei 460 V [W] ^{2), 3)}	13819	17137	15577	17752
Maximale zusätzliche Verluste für A1 Funkfrequenzstörung, Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F13)	2067	2280	2236	2541
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–590		0–590	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.6 Elektrische Daten für Baugröße F12/F13, Netzversorgung 6x380–500 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

7.2 Elektrische Daten, 525-690 V

VLT® AutomationDrive FC302	P355		P400		P500		P560	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	315	355	315	400	400	450	450	500
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	400	450	400	500	500	600	600	650
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	355	450	400	500	500	560	560	630
Baugröße	E1/E2		E1/E2		E1/E2		E1/E2	
Ausgangsstrom (3-phasig)								
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	395	470	429	523	523	596	596	630
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	593	517	644	575	785	656	894	693
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	380	450	410	500	500	570	570	630
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	570	495	615	550	750	627	855	693
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	376	448	409	498	498	568	568	600
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	378	448	408	498	498	568	568	627
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	454	538	490	598	598	681	681	753
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	381	453	413	504	504	574	574	607
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	366	434	395	482	482	549	549	607
Dauerbetrieb (bei 690 V)	366	434	395	482	482	549	549	607
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase								
- Netz, Motor, Bremse und Zwischenkreis-kopplung [mm ² (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	700		700		900		900	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	4424	5323	4795	6010	6493	7395	7383	8209
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	4589	5529	4970	6239	6707	7653	7633	8495
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-500		0-500		0-500		0-500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

7

Tabelle 7.7 Elektrische Daten für Baugröße E1/E2, Netzversorgung 3x525-690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P630		P710		P800	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	500	560	560	670	670	750
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	650	750	750	950	950	1050
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	630	710	710	800	800	900
Baugröße	F1/F3		F1/F3		F1/F3	
Ausgangsstrom (3-phasig)						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	659	763	763	889	889	988
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	989	839	1145	978	1334	1087
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	630	730	730	850	850	945
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	945	803	1095	935	1275	1040
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	628	727	727	847	847	941
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	627	727	727	847	847	941
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	753	872	872	1016	1016	1129
Max. Eingangsstrom						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	635	735	735	857	857	952
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Dauerbetrieb (bei 690 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase						
- Motor [mm ² (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F1)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F3)	8x456 (4x900 mcm)		8x456 (4x900 mcm)		8x456 (4x900 mcm)	
- Zwischenkreiskopplung [mm ² (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹²⁾	1600		1600		1600	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	8075	9500	9165	10872	10860	12316
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	8388	9863	9537	11304	11291	12798
Maximale zusätzliche Verluste für Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F3)	342	427	419	532	519	615
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–500		0–500		0–500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschl. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.8 Elektrische Daten für Baugröße F1/F3, Netzversorgung 3x525–690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P900		P1M0		P1M2	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	750	850	850	1000	1000	1100
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	1050	1150	1150	1350	1350	1550
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	900	1000	1000	1200	1200	1400
Baugröße	F2/F4		F2/F4		F2/F4	
Ausgangsstrom (3-phasig)						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	988	1108	1108	1317	1317	1479
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	1482	1219	1662	1449	1976	1627
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	945	1060	1060	1260	1260	1415
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	1418	1166	1590	1386	1890	1557
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	1129	1267	1267	1506	1506	1691
Max. Eingangsstrom						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	952	1068	1068	1269	1269	1425
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Dauerbetrieb (bei 690 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase						
- Motor [mm ² (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F2)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F4)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Zwischenkreiskopplung [mm ² (AWG)]	4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)		4 x 120 (4 x 250 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	1600		2000		2500	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	12062	13731	13269	16190	16089	18536
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	12524	14250	13801	16821	16719	19247
Maximal zusätzliche Verluste für Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F4)	556	665	634	863	861	1044
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-500		0-500		0-500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschl. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

7

Tabelle 7.9 Elektrische Daten für Baugröße F2/F4, Netzversorgung 3x525-690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P355		P400		P500		P560	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	315	355	315	400	400	450	450	500
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	400	450	400	500	500	600	600	650
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	355	450	400	500	500	560	560	630
Baugröße	F8/F9		F8/F9		F8/F9		F8/F9	
Ausgangsstrom (3-phasig)								
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	395	470	429	523	523	596	596	630
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	593	517	644	575	785	656	894	693
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	380	450	410	500	500	570	570	630
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	570	495	615	550	750	627	855	693
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	376	448	409	498	498	568	568	600
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	378	448	408	498	498	568	568	627
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	454	538	490	598	598	681	681	753
Max. Eingangsstrom								
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	381	453	413	504	504	574	574	607
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	366	434	395	482	482	549	549	607
Dauerbetrieb (bei 690 V)	366	434	395	482	482	549	549	607
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase								
- Motor [mm ² (AWG)]	4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)		4 x 240 (4 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)]	4x85 (4x3/0 mcm)		4x85 (4x3/0 mcm)		4x85 (4x3/0 mcm)		4x85 (4x3/0 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)		2 x 185 (2 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	630		630		630		630	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	4424	5323	4795	6010	6493	7395	7383	8209
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	4589	5529	4970	6239	6707	7653	7633	8495
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–500		0–500		0–500		0–500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.10 Elektrische Daten für Baugröße F8/F9, Netzversorgung 6x525–690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P630		P710		P800	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	500	560	560	670	670	750
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	650	750	750	950	950	1050
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	630	710	710	800	800	900
Baugröße	F10/F11		F10/F11		F10/F11	
Ausgangsstrom (3-phasig)						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	659	763	763	889	889	988
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	989	839	1145	978	1334	1087
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	630	730	730	850	850	945
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	945	803	1095	935	1275	1040
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	628	727	727	847	847	941
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	627	727	727	847	847	941
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	753	872	872	1016	1016	1129
Max. Eingangsstrom						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	635	735	735	857	857	952
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Dauerbetrieb (bei 690 V) [A]	607	704	704	819	819	911
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase						
- Motor [mm ² (AWG)]	8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)		8 x 150 (8 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)]	6x120 (4x900 mcm)		6x120 (4x900 mcm)		6x120 (4x900 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)		4 x 185 (4 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	900		900		900	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	8075	9500	9165	10872	10860	12316
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	8388	9863	9537	11304	11291	12798
Maximale zusätzliche Verluste für Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F11)	342	427	419	532	519	615
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0-500		0-500		0-500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.11 Elektrische Daten für Baugröße F10/F11, Netzversorgung 6x525-690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von $\pm 15\%$ liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuerkarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

VLT® AutomationDrive FC302	P900		P1M0		P1M2	
Hohe/normale Überlast (Hohe Überlast=150 % Strom/60 s, Normale Überlast=110 % Strom/60 s)	HO	NO	HO	NO	HO	NO
Typische Wellenleistung bei 550 V [kW]	750	850	850	1000	1000	1100
Typische Wellenleistung bei 575 V [HP]	1050	1150	1150	1350	1350	1550
Typische Wellenleistung bei 690 V [kW]	900	1000	1000	1200	1200	1400
Baugröße	F12/F13		F12/F13		F12/F13	
Ausgangsstrom (3-phasig)						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	988	1108	1108	1317	1317	1479
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 550 V) [A]	1482	1219	1219	1449	1976	1627
Dauerbetrieb (bei 575/690 V) [A]	945	1060	1060	1260	1260	1415
Aussetzbetrieb (60 s Überlast) (bei 575/690 V) [A]	1418	1166	1590	1386	1890	1557
Dauerleistung kVA (bei 550 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
Dauerleistung kVA (bei 575 V) [kVA]	941	1056	1056	1255	1255	1409
Dauerleistung kVA (bei 690 V) [kVA]	1129	1267	1267	1506	1506	1691
Max. Eingangsstrom						
Dauerbetrieb (bei 550 V) [A]	952	1068	1068	1269	1269	1425
Dauerbetrieb (bei 575 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Dauerbetrieb (bei 690 V) [A]	911	1022	1022	1214	1214	1364
Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase						
- Motor [mm ² (AWG)]	12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)		12 x 150 (12 x 300 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F12)	8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)		8 x 240 (8 x 500 mcm)	
- Netz [mm ² (AWG)] (F13)	8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)		8 x 456 (8 x 900 mcm)	
- Bremse [mm ² (AWG)]	6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)		6 x 185 (6 x 350 mcm)	
Maximale externe Netzsicherungen [A] ¹⁾	1600		2000		2500	
Geschätzte Verlustleistung bei 600 V [W] ^{2), 3)}	12062	13731	13269	16190	16089	18536
Geschätzte Verlustleistung bei 690 V [W] ^{2), 3)}	12524	14250	13801	16821	16719	19247
Maximale zusätzliche Verluste für Hauptschalter oder Trennschalter und Schütz [W], (nur F13)	556	665	634	863	861	1044
Maximale Verluste durch Schaltschrankoptionen [W]	400	400	400	400	400	400
Wirkungsgrad ³⁾	0.98		0.98		0.98	
Ausgangsfrequenz [Hz]	0–500		0–500		0–500	
Steuerkarte Übertemperatur Abschalt. [°C (°F)]	85 (185)		85 (185)		85 (185)	

Tabelle 7.12 Elektrische Daten für Baugröße F12/F13, Netzversorgung 6x525–690 V AC

1) Nennwerte der Sicherungen siehe Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter.

2) Die typische Verlustleistung gilt für normale Bedingungen und sollte innerhalb von ±15 % liegen (Toleranz bezieht sich auf Schwankungen der Spannung und der Kabelbedingungen). Diese Werte basieren auf einem typischen Motorwirkungsgrad (Übergang IE/IE3). Motoren mit niedrigerem Wirkungsgrad tragen zur Verlustleistung im Frequenzumrichter bei. Gilt für die Dimensionierung der Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Taktfrequenz im Vergleich zur Werkseinstellung erhöht wird, kann die Verlustleistung bedeutend steigen. Die Leistungsaufnahme der Bedieneinheit und typischer Steuerkarten sind eingeschlossen. Verlustleistungsdaten gemäß EN 50598-2 finden Sie unter drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/. Optionen und Anschlusslasten können die Verluste um bis zu 30 W erhöhen, auch wenn in der Regel bei einer vollständig belasteten Steuercarte und Optionen für jeweils die Steckplätze A und B nur jeweils 4 W zusätzlich anfallen.

3) Gemessen mit 5 m (16,5 ft) abgeschirmten Motorkabeln bei Nennlast und Nennfrequenz. Bei Nennstrom gemessener Wirkungsgrad. Die Energieeffizienzklasse finden Sie unter Kapitel 10.12 Wirkungsgrad.. Informationen zu Teillastverlusten siehe drives.danfoss.com/knowledge-center/energy-efficiency-directive/#/.

7.3 Netzversorgung

Netzversorgung	
Versorgungsklemmen (6-Puls.)	L1, L2, L3
Versorgungsklemmen (12-Puls.)	L1-1, L2-1, L3-1, L1-2, L2-2, L3-2
Versorgungsspannung	380–480 V ± 10 %, 525–690 V ± 10 %

Niedrige Netzspannung/Netzausfall:

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

Netzfrequenz	50/60 Hz ± 5 %
Maximale kurzzeitige Asymmetrie zwischen Netzphasen	3,0 % der Versorgungsnennspannung ¹⁾
Wirkleistungsfaktor (λ)	$\geq 0,9$ bei Nennlast
Verschiebungs-Leistungsfaktor ($\cos \Phi$) nahe 1	(>0,98)
Schalten am Versorgungseingang L1, L2, L3 (Netz-Einschaltungen)	Max. 1 Mal alle 2 Minuten
Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/sVerschmutzungsgrad 2

Der Frequenzumrichter ist für einen Kurzschluss-Nennstrom (SCCR) von maximal 100 kA bei 480/600 V geeignet.

1) Die Berechnungen basieren auf UL/IEC61800-3.

7.4 Motorausgang und Motordaten

Motorausgang (U, V, W)	
Ausgangsspannung	0–100 % der Versorgungsspannung
Ausgangsfrequenz	0–590 Hz ¹⁾
Ausgangsfrequenz bei Fluxvektorbetrieb	0–300 Hz
Schalten am Ausgang	Unbegrenzt
Rampenzeiten	0,01–3600 s

1) Spannungs- und leistungsabhängig.

Drehmomentkennlinie

Startmoment (konstantes Drehmoment)	Maximal 150 %/60 s ^{1), 2)}
Überlastmoment (konstantes Drehmoment)	Maximal 150 %/60 s ^{1), 2)}

1) Prozentzahl bezieht sich auf den Nennstrom des Frequenzumrichters.

2) Einmal alle 10 Minuten.

7.5 Umgebungsbedingungen

Umgebung	
Baugrößen E1/F1/F2/F3/F4/F8/F9/F10/F11/F12/F13	IP21/Typ 1, IP54/Typ 12
Baugröße E2	IP00/Chassis
Vibrationstest	1,0 g
Luftfeuchtigkeit	5–95 % (IEC 721-3-3; Klasse 3K3 (nicht kondensierend) bei Betrieb)
Aggressive Umgebungsbedingungen (IEC 60068-2-43) H ₂ S-Test	Klasse kD
Aggressive Gase (IEC 60721-3-3)	Klasse 3C3
Prüfverfahren nach IEC 60068-2-43	H2S (10 Tage)
Umgebungstemperatur (bei Schaltmodus SFAVM)	
- mit Leistungsreduzierung	Maximal 55 °C (131 °F) ¹⁾
- bei voller Ausgangsleistung typischer EFF2-Motoren (bis zu 90 % Ausgangsstrom)	Maximal 50 °C (122 °F) ¹⁾
- bei vollem FC-Dauerleistungsstrom	Maximal 45 °C (113 °F) ¹⁾
Min. Umgebungstemperatur bei Vollast	0 °C (32 °F)
Min. Umgebungstemperatur bei reduzierter Leistung	-10 °C (14 °F)
Temperatur bei Lagerung/Transport	-25 bis +65/70 °C (13 bis 149/158 °F)
Max. Höhe über dem Meeresspiegel ohne Leistungsreduzierung	1000 m (3281 ft)

Max. Höhe über dem Meeresspiegel mit Leistungsreduzierung	3000 m (9842 ft)
---	------------------

1) Weitere Informationen zur Leistungsreduzierung finden Sie unter Kapitel 9.6 Leistungsreduzierung.

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

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

Energieeffizienzklasse ¹⁾	IE2
--------------------------------------	-----

1) Bestimmt gemäß EN 50598-2 bei:

- Nennlast
- 90 % der Nennfrequenz
- Taktfrequenz-Werkseinstellung.
- Schaltmodus-Werkseinstellung

7.6 Kabelspezifikationen

Kabellängen und -querschnitte für Steuerleitungen

Maximale Motorkabellänge, mit Abschirmung	150 m (492 ft)
---	----------------

Maximale Motorkabellänge, ohne Abschirmung	300 m (984 ft)
--	----------------

Maximaler Querschnitt zu Motor, Netz, Zwischenkreiskopplung und Bremse	Siehe Kapitel 7 Spezifikationen ¹⁾
--	---

Max. Querschnitt für Steuerklemmen, starrer Draht	1,5 mm ² /16 AWG (2x0,75 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 /23 AWG
--------------------------------------	------------------------------

1) Leistungskabel, siehe elektrische Daten in Kapitel 7.1 Elektrische Daten, 380-500 V and Kapitel 7.2 Elektrische Daten, 525-690 V.

7.7 Steuereingang/-ausgang und Steuerdaten

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 kΩ
------------------------------------	----------

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

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

Analogeingänge

Anzahl der Analogeingänge	2
---------------------------	---

Klemme Nr.	53, 54
------------	--------

Betriebsarten	Spannung oder Strom
---------------	---------------------

Betriebsartwahl	Schalter A53 und A54
-----------------	----------------------

Einstellung Spannung	Schalter A53/A54=(U)
----------------------	----------------------

Spannungsniveau	-10 V bis +10 V (skalierbar)
-----------------	------------------------------

Eingangswiderstand, R _i	Ca. 10 kΩ
------------------------------------	-----------

Höchstspannung	±20 V
----------------	-------

Strom	Schalter A53/A54=(I)
-------	----------------------

Strombereich	0/4 bis 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	100 Hz

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

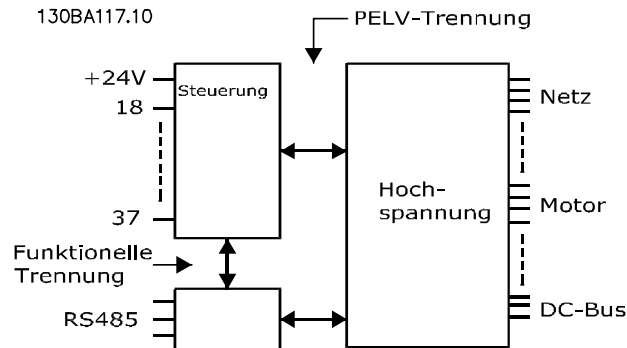


Abbildung 7.1 PELV-Isolierung

Pulseingänge	
Programmierbare Pulseingänge	2
Klempennummer Puls	29, 33
Maximalfrequenz an Klemme 29, 33 (Gegentakt)	110 kHz
Maximalfrequenz an Klemme 29, 33 (offener Kollektor)	5 kHz
Minimale Frequenz an Klemme 29, 33	4 Hz
Spannungsniveau	Siehe <i>Digitaleingänge</i> in Kapitel 7.7 <i>Steuereingang/-ausgang und Steuerdaten</i>
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

Analogausgang	
Anzahl programmierbarer Analogausgänge	1
Klemme Nr.	42
Strombereich am Analogausgang	0/4–20 mA
Maximale Widerstandslast zum Bezugspotential 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.

Steuerkarte, RS485 serielle Schnittstelle	
Klemme Nr.	68 (P, TX+, 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.

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

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

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 Potenzial wie die analogen und digitalen Ein- und Ausgänge.

Relaisausgang

Programmierbare Relaisausgänge	2
--------------------------------	---

Maximaler Querschnitt an Relaisklemmen	2,5 mm ² (12 AWG)
--	------------------------------

Minimaler Querschnitt an Relaisklemmen	0,2 mm ² (30 AWG)
--	------------------------------

Abzuisolierende Kabellänge	8 mm (0,3 Zoll)
----------------------------	-----------------

Klemmennummer Relais 01	1-3 (öffnen), 1-2 (schließen)
--------------------------------	--------------------------------------

Maximale Last an Klemme (AC-1) ¹⁾ auf 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last) ^{2), 3)}	400 V AC, 2 A
--	---------------

Maximale Last an Klemme (AC-15) ¹⁾ auf 1-2 (NO/Schließer) (induktive Last bei cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
--	-----------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) ¹⁾ auf 1-2 (NO/Schließer) (ohmsche Last)	80 V DC, 2 A
---	--------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) ¹⁾ auf 1-2 (NO/Schließer) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
--	----------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) ¹⁾ auf 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	240 V AC, 2 A
--	---------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-15) ¹⁾ auf 1-3 (NC/Öffner) (induktive Last bei cosφ 0,4)	240 V AC, 0,2 A
--	-----------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-1) ¹⁾ auf 1-3 (NC/Öffner) (ohmsche Last)	50 V DC, 2 A
--	--------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (DC-13) ¹⁾ an 1-3 (NC/Öffner) (induktive Last)	24 V DC, 0,1 A
--	----------------

Minimaler Belastungsstrom der Klemme an 1-3 (NC/Öffner), 1-2 (NO/Schließer)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
---	-----------------------------

Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/sVerschmutzungsgrad 2
--------------------------	--

Klemmennummer Relais 02	4-6 (öffnen), 4-5 (schließen)
--------------------------------	--------------------------------------

Maximaler Belastungsstrom der Klemme (AC-1) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (ohmsche Last) ^{2), 3)}	400 V AC, 2 A
---	---------------

Maximale Last an Klemme (AC-15) ¹⁾ auf 4-5 (NO/Schließer) (induktive Last bei cosφ 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 cosφ 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 4-6 (NC/Öffner), 4-5 (NO/Schließer)	24 V DC 10 mA, 24 V AC 2 mA
---	-----------------------------

Umgebung nach EN 60664-1	Überspannungskategorie III/sVerschmutzungsgrad 2
--------------------------	--

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

1) IEC 60947 Teile 4 und 5

2) Überspannungskategorie II

3) UL-Anwendungen 300 V AC 2 A.

Steuerkarte, +10-V-DC-Ausgang

Klemme Nr.	50
------------	----

Ausgangsspannung	10,5 V ±0,5 V
------------------	---------------

Maximale Last	25 mA
---------------	-------

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

Steuerungseigenschaften

Auflösung der Ausgangsfrequenz bei 0–1000 Hz	±0,003 Hz
--	-----------

System-Reaktionszeit (Klemmen 18, 19, 27, 29, 32, 33)	≤2 m/s
---	--------

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 M/S

Steuerkarte, serielle USB-Schnittstelle

USB-Standard 1,1 (Full Speed)

USB-Buchse USB-Stecker Typ B

HINWEIS

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 von der Masse getrennt. Verwenden Sie ausschließlich einen isolierten Laptop/PC für die Verbindung zum USB-Anschluss am Frequenzumrichter oder ein isoliertes USB-Kabel bzw. einen isolierten USB-Konverter.

7.8 Gehäusegewichte

Gehäuse	380–480/500 V	525–690 V
E1	270–313 kg	263–313 kg
E2	234–277 kg	221–277 kg

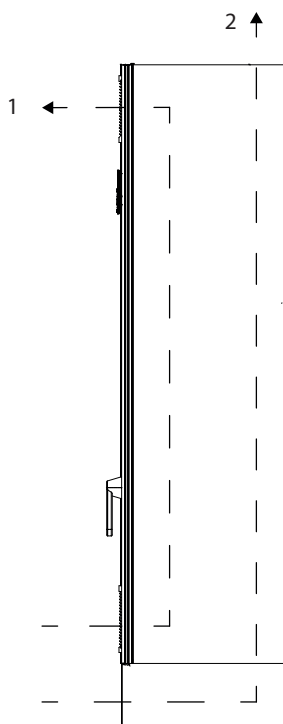
Tabelle 7.13 Gewichte der Baugrößen E1-E2, kg

Gehäuse	380–480/500 V	525–690 V
F1	1017 kg	1017 kg
F2	1260 kg	1260 kg
F3	1318 kg	1318 kg
F4	1561 kg	1561 kg
F8	447 kg	447 kg
F9	669 kg	669 kg
F10	893 kg	893 kg
F11	1116 kg	1116 kg
F12	1037 kg	1037 kg
F13	1259 kg	1259 kg

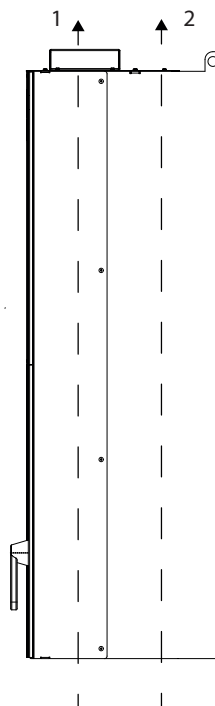
Tabelle 7.14 Gewichte der Baugrößen F1-F13, kg

7.9 Luftzirkulation für Gehäuse E1–E2 und F1–F13

7



e30bg051.10



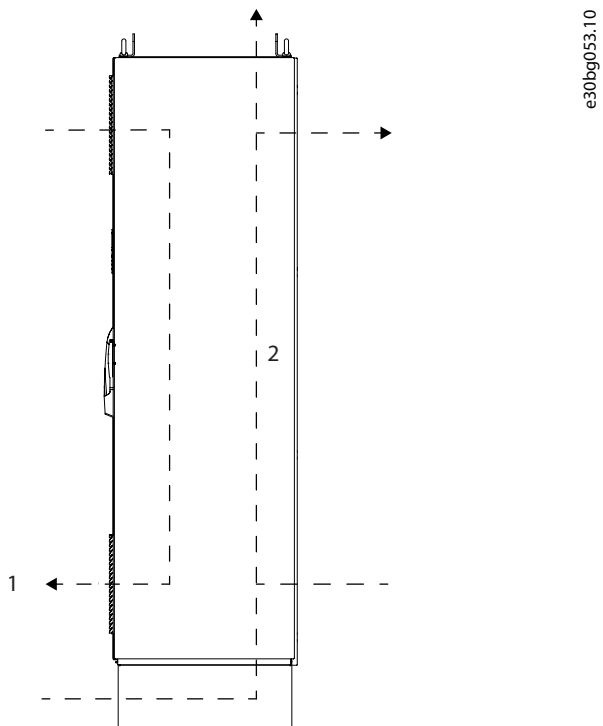
e30bg052.10

1	Luftzirkulation im vorderseitigen Kanal, 340 m ³ /Std (200 cfm)
2	Luftzirkulation im rückseitigen Kühlkanal, 1105 m ³ /Std (650 cfm) oder 1444 m ³ /Std (850 cfm)

1	Luftzirkulation im vorderseitigen Kanal, 255 m ³ /Std (150 cfm)
2	Luftzirkulation im rückseitigen Kühlkanal, 1105 m ³ /Std (650 cfm) oder 1444 m ³ /Std (850 cfm)

Abbildung 7.2 Luftzirkulation für Baugröße E1

Abbildung 7.3 Luftzirkulation für Baugröße E2



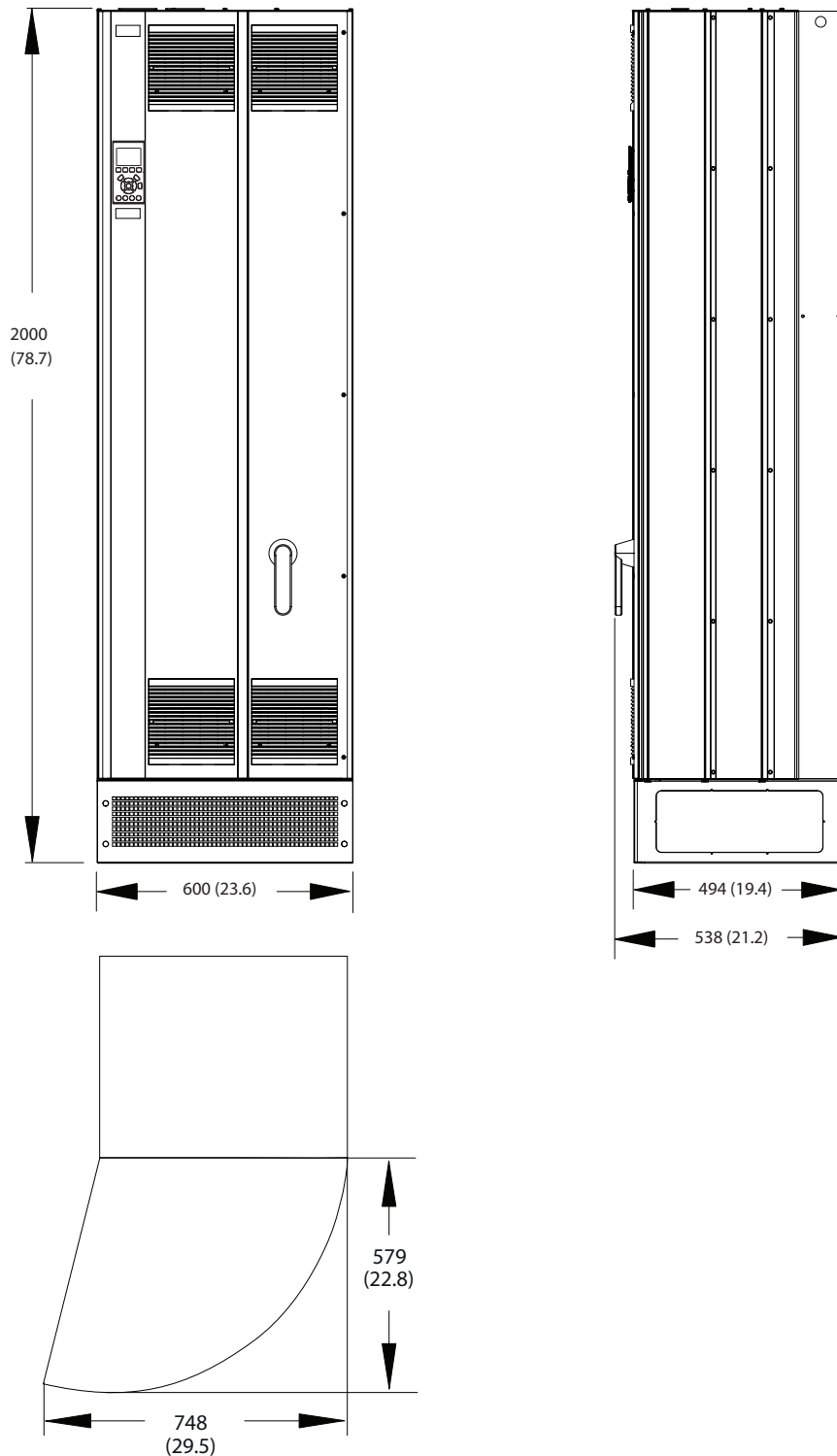
1	Luftzirkulation im vorderseitigen Kanal - IP21/Typ 1, 700 m ³ /Std (412 cfm) - IP54/Typ 12, 525 m ³ /Std (309 cfm)
2	Luftzirkulation im rückseitigen Kanal, 985 m ³ /Std (580 cfm)

Abbildung 7.4 Luftzirkulation für Baugrößen F1–F13

8 Außen- und Klemmenabmessungen

8.1 E1 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.1.1 Außenabmessungen E1

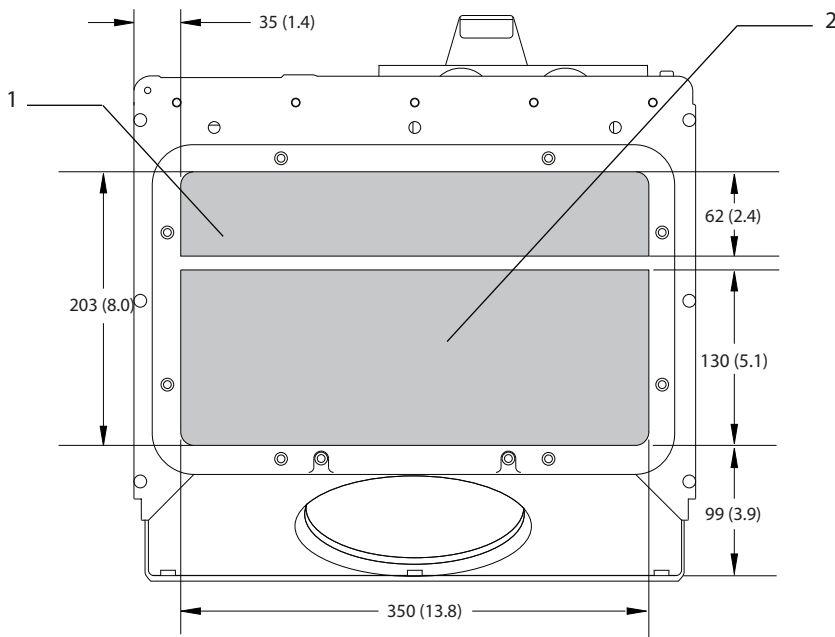


130BF328.10

8

Abbildung 8.1 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße E1

130BF611.10



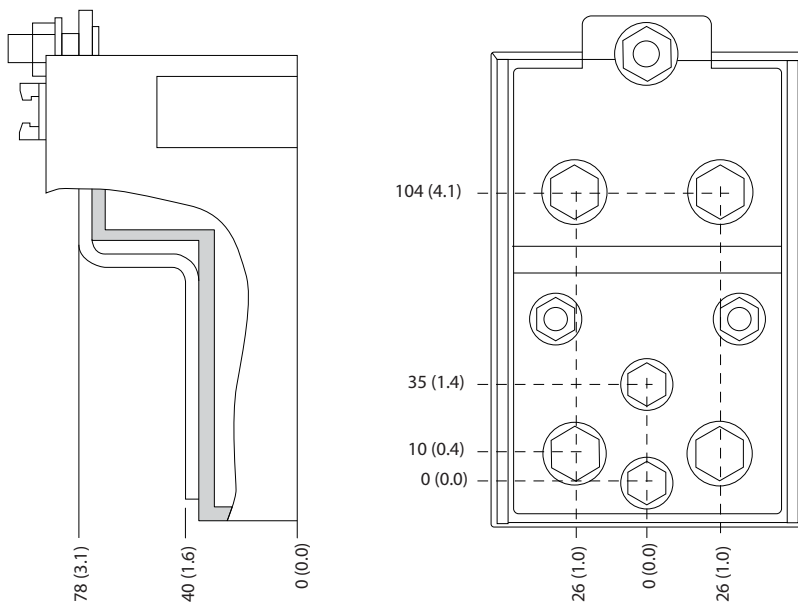
1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

8

Abbildung 8.2 Abmessungen der Bodenplatte E1/E2

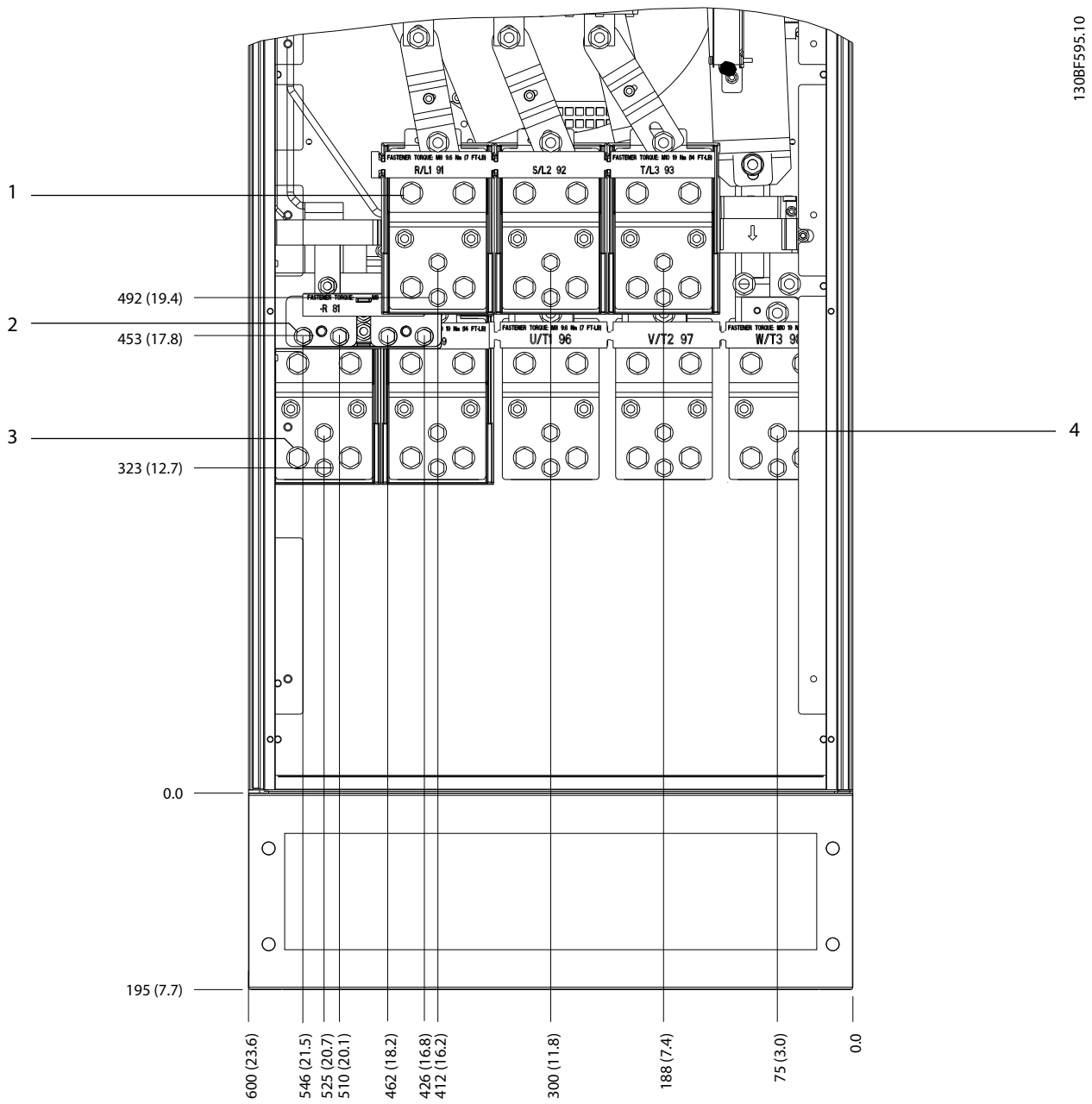
8.1.2 E1-Klemmenabmessungen

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



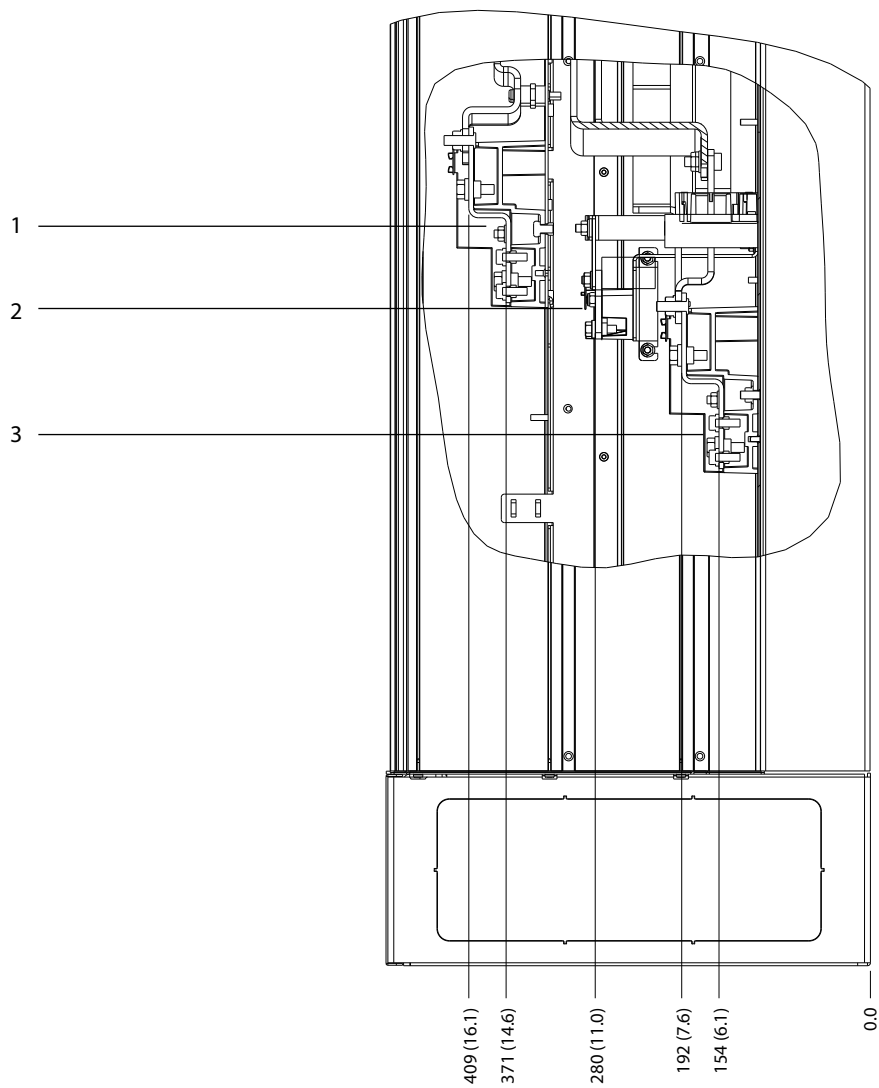
130BF647.10

Abbildung 8.3 Detaillierte Klemmenabmessungen bei Baugrößen E1/E2



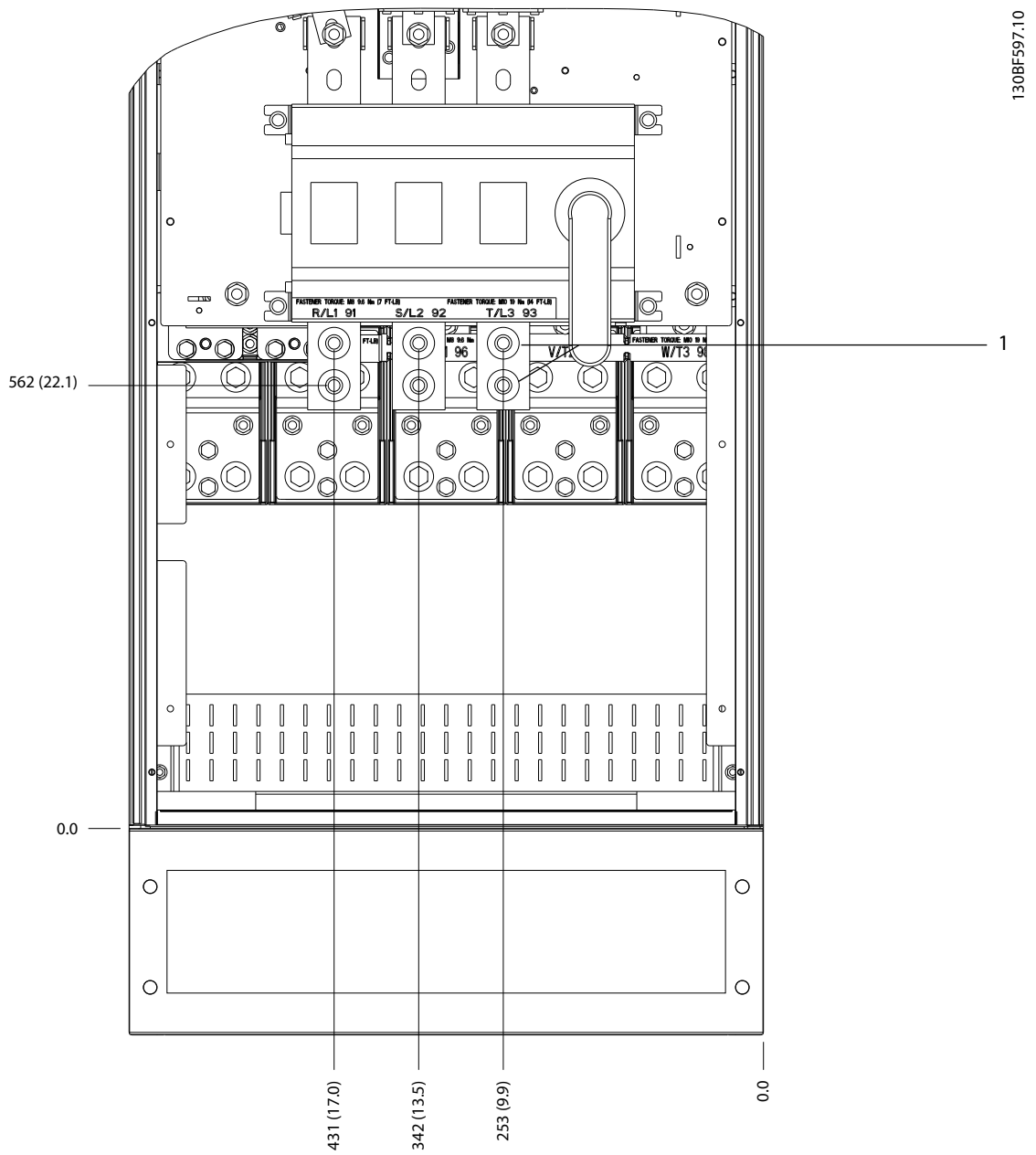
1	Netzklemmen	3	Rückspeisefähige/Zwischenkreiskopplungsklemmen
2	Bremsklemmen	4	Motorklemmen

Abbildung 8.4 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1, Frontansicht



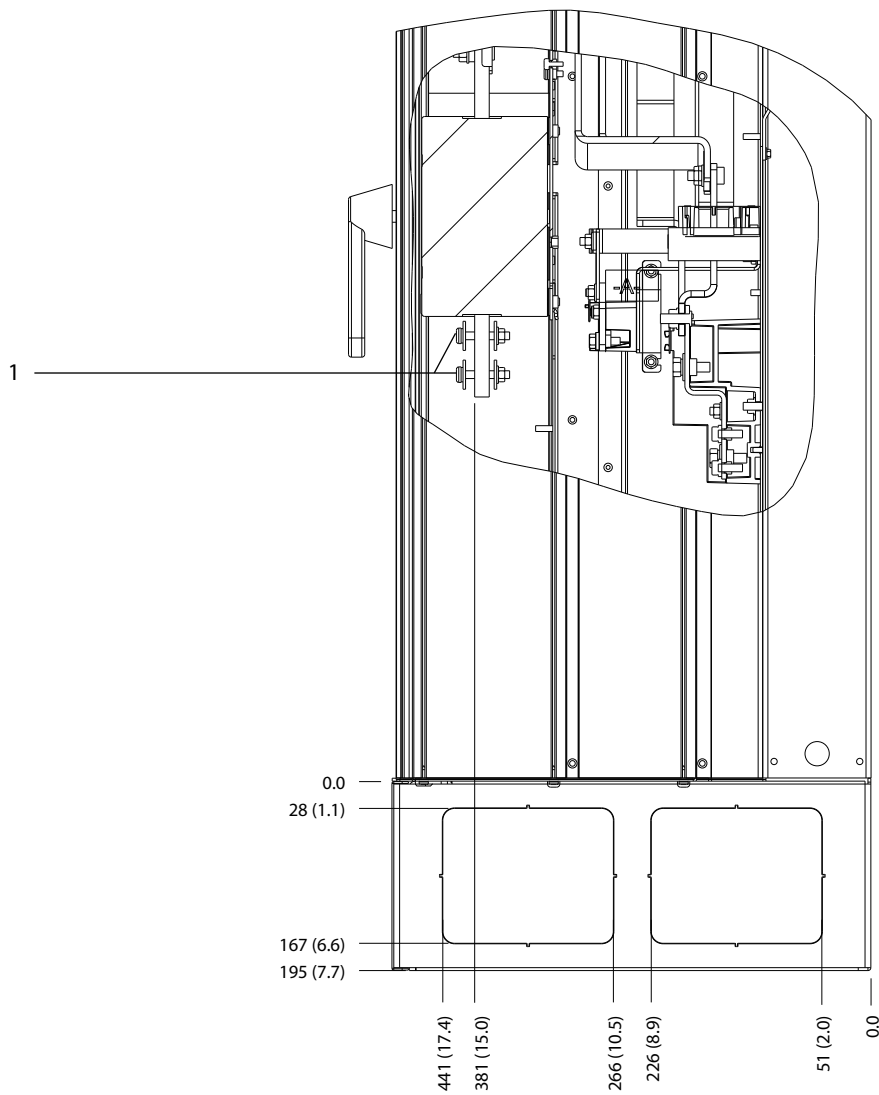
1	Netzklemmen	2	Bremsklemmen
3	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.5 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1, Seitenansicht



1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

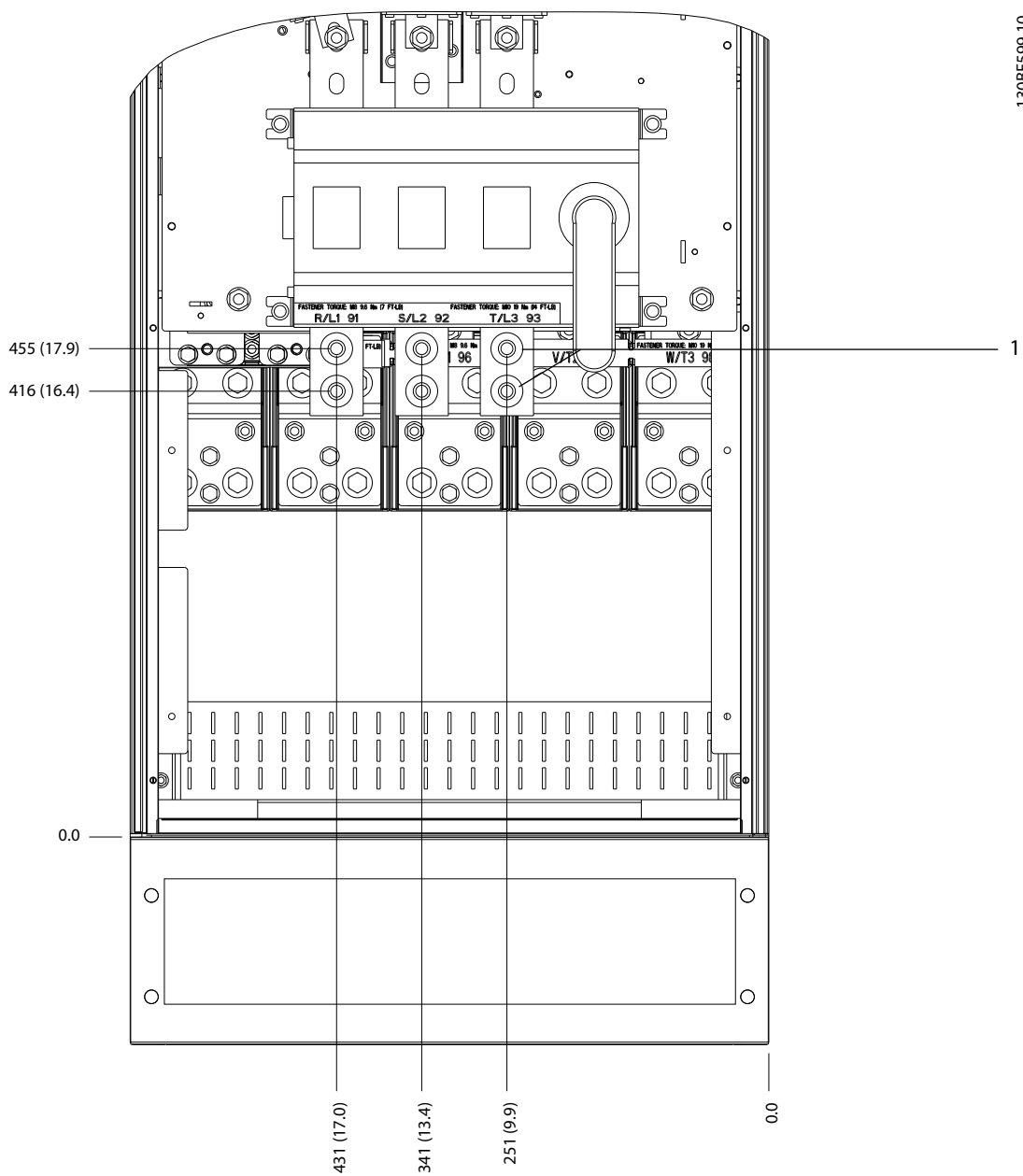
Abbildung 8.6 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P315; 525–690-V-Modelle: P355–P560), Frontansicht



1.30BF598.10

1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.7 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P315; 525–690-V-Modelle: P355–P560), Seitenansicht

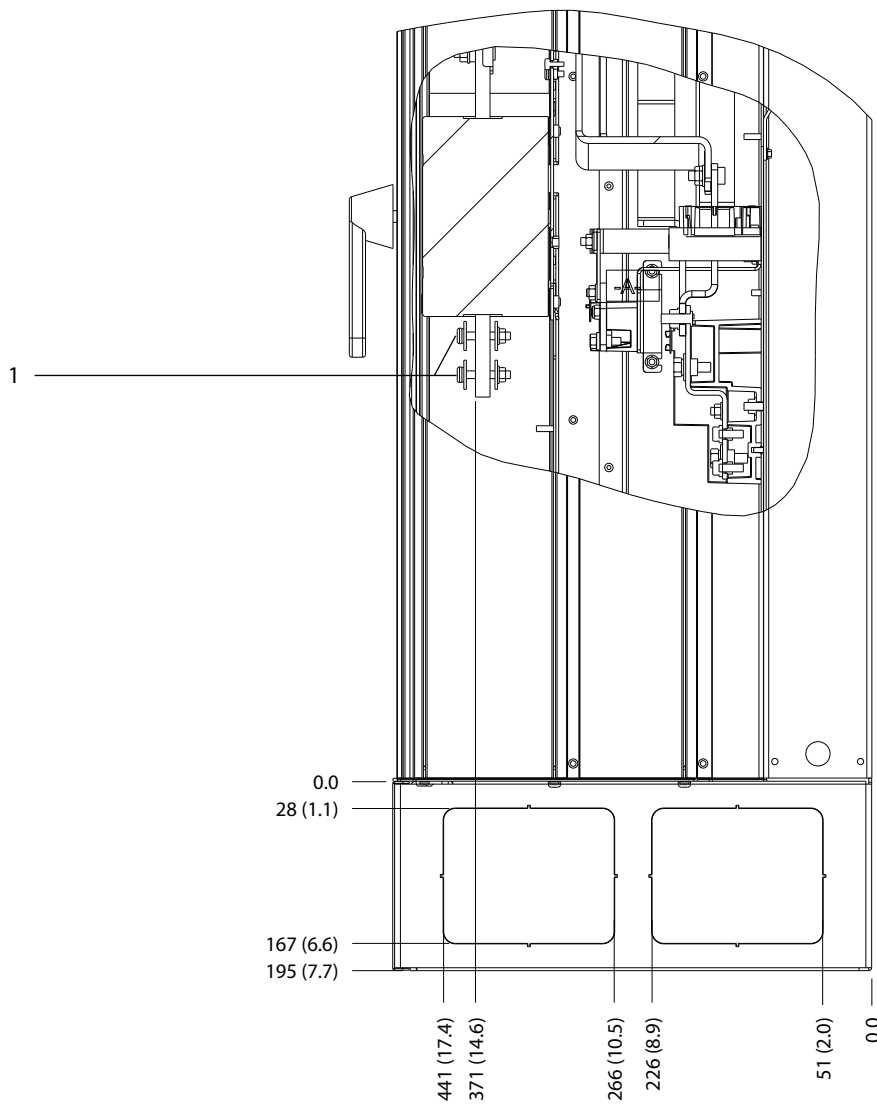


130BF599.10

8

1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.8 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P355–P400), Frontansicht



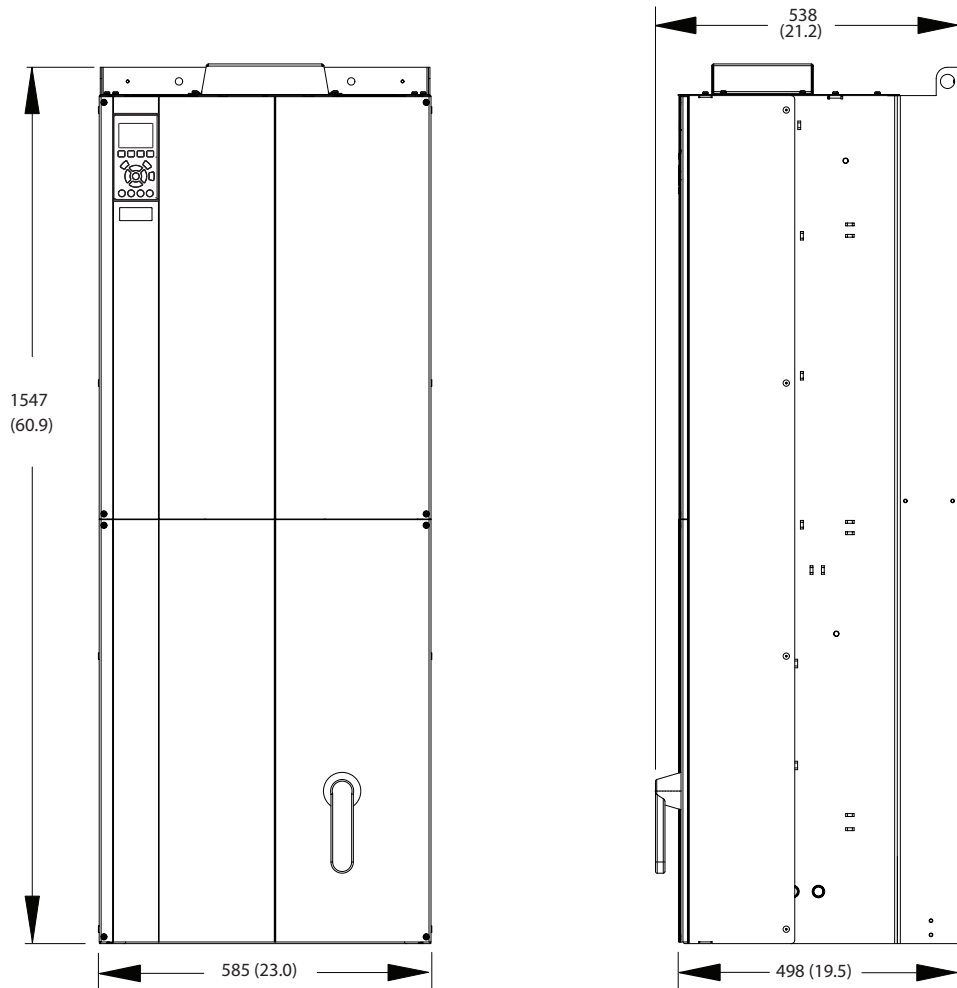
130BF600.10

1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.9 Klemmenabmessungen bei Baugröße E1 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P355–P400), Seitenansicht

8.2 E2 – Außen- und Klemmenabmessungen

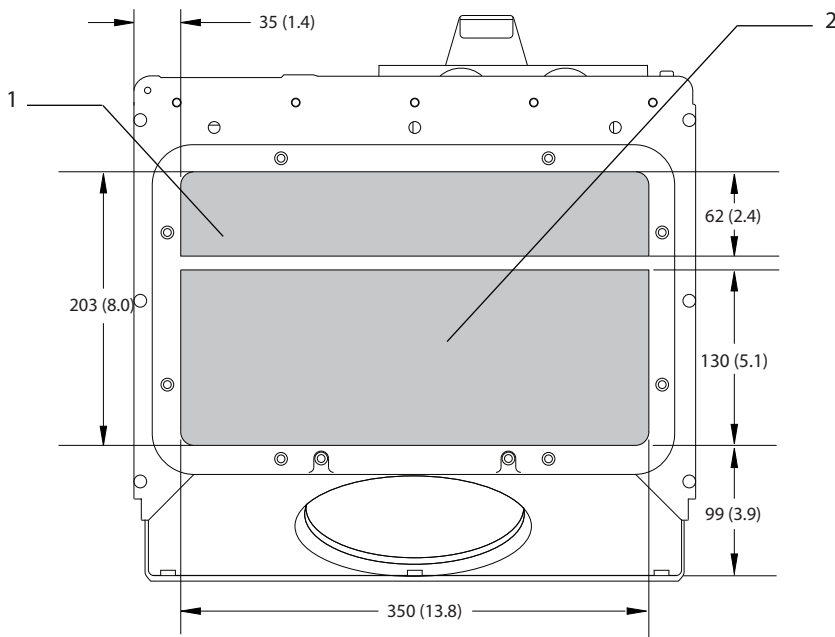
8.2.1 Außenabmessungen E2



130BF329.10

8

Abbildung 8.10 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand für E2



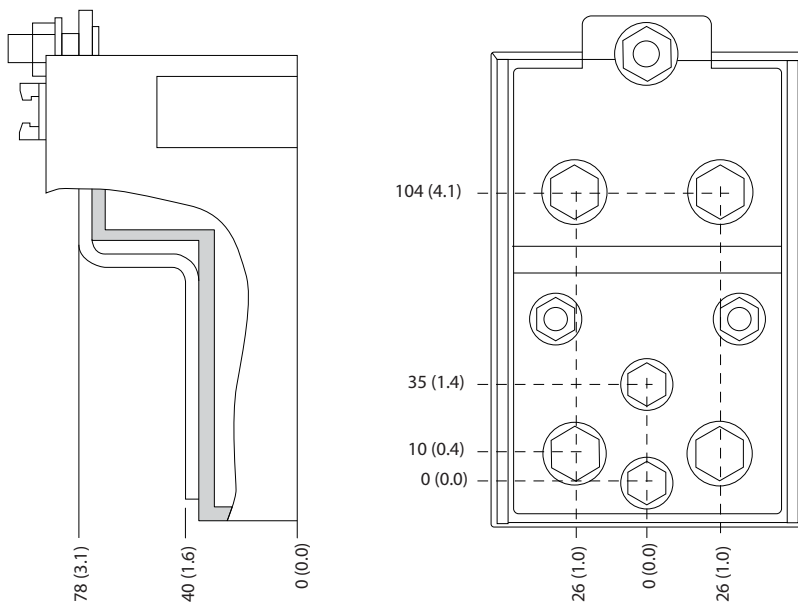
130BF611.10

1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.11 Abmessungen der Bodenplatte E1/E2

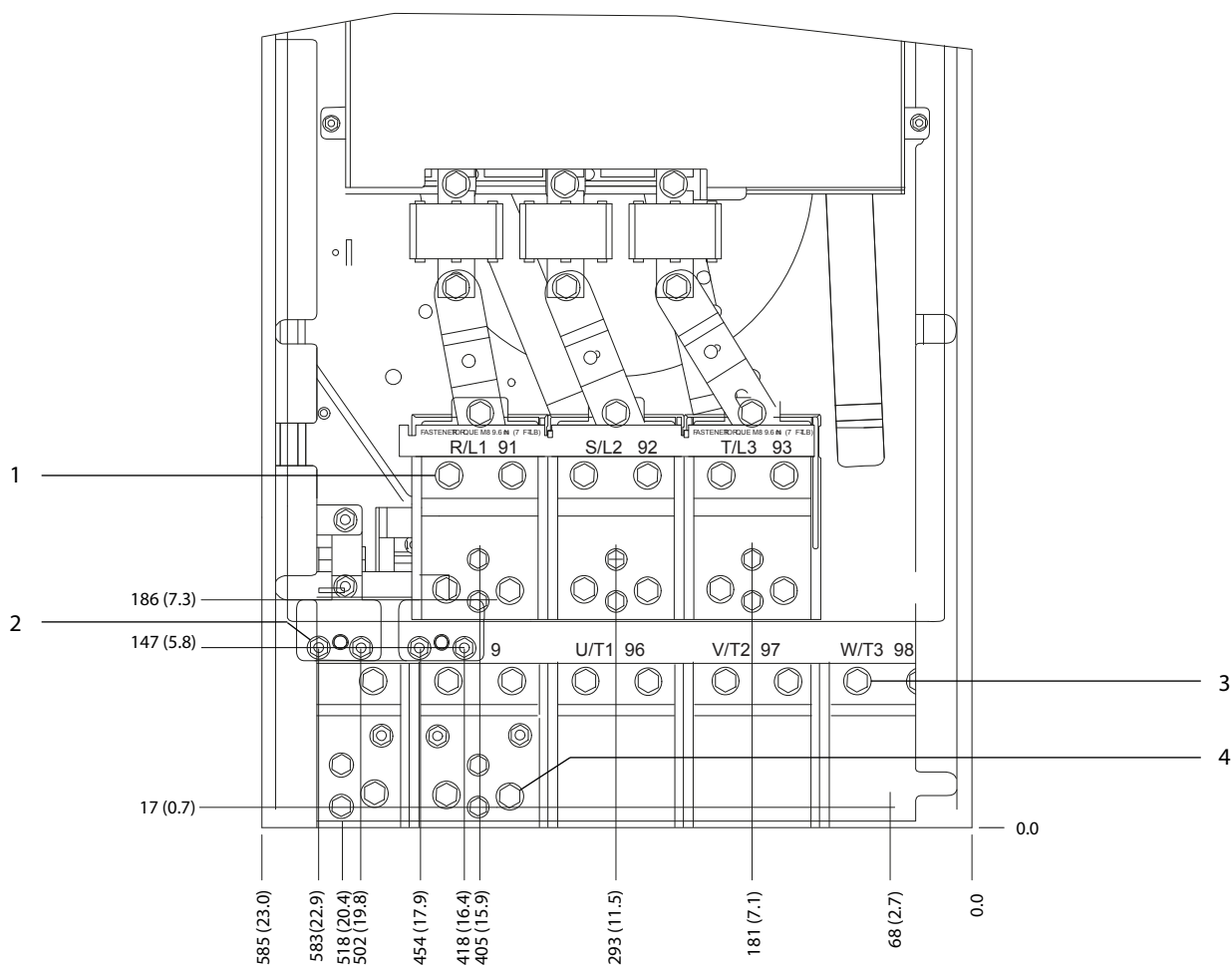
8.2.2 E2-Klemmenabmessungen

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



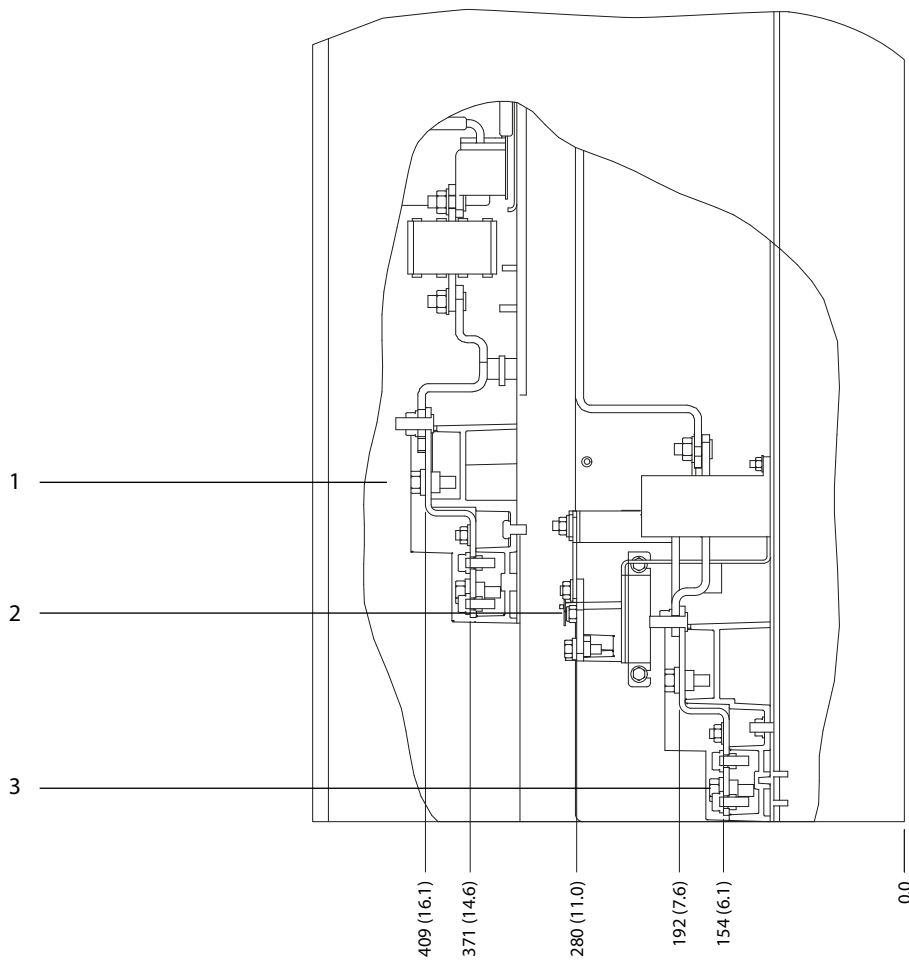
130BF647.10

Abbildung 8.12 Detaillierte Klemmenabmessungen bei Baugrößen E1/E2



1	Netzklemmen	3	Motorklemmen
2	Bremsklemmen	4	Rückspeisefähige/Zwischenkreiskopplungsklemmen

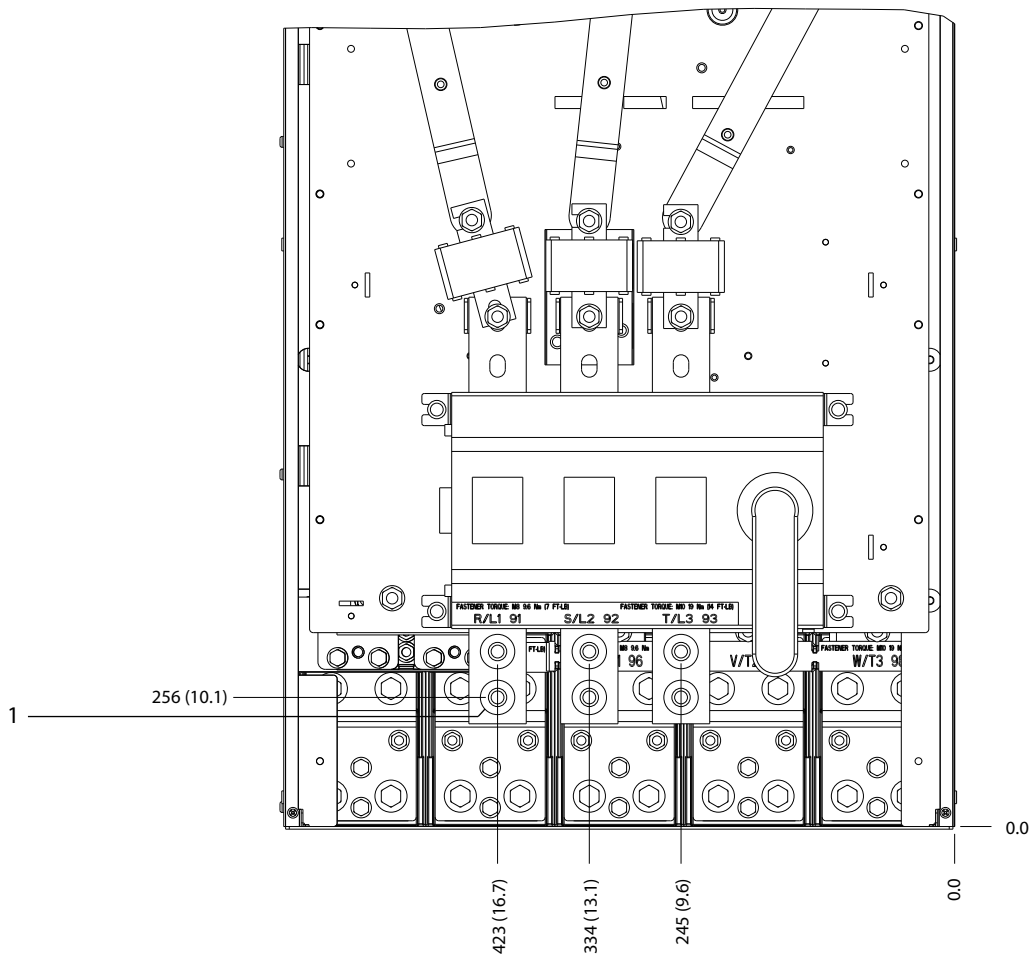
Abbildung 8.13 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2, Frontansicht



1	Netzklemmen	2	Bremsklemmen
3	Motorklemmen	-	-

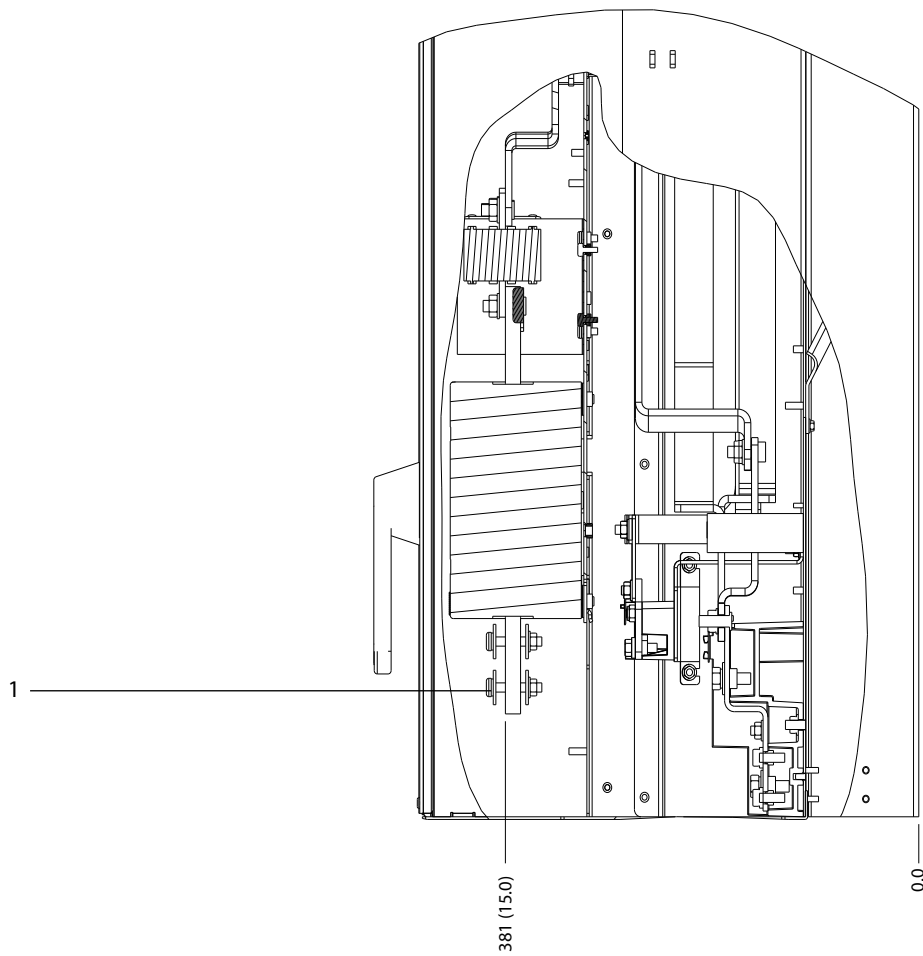
Abbildung 8.14 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2, Seitenansicht

8



1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.15 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P315; 525–690-V-Modelle: P355–P560), Frontansicht



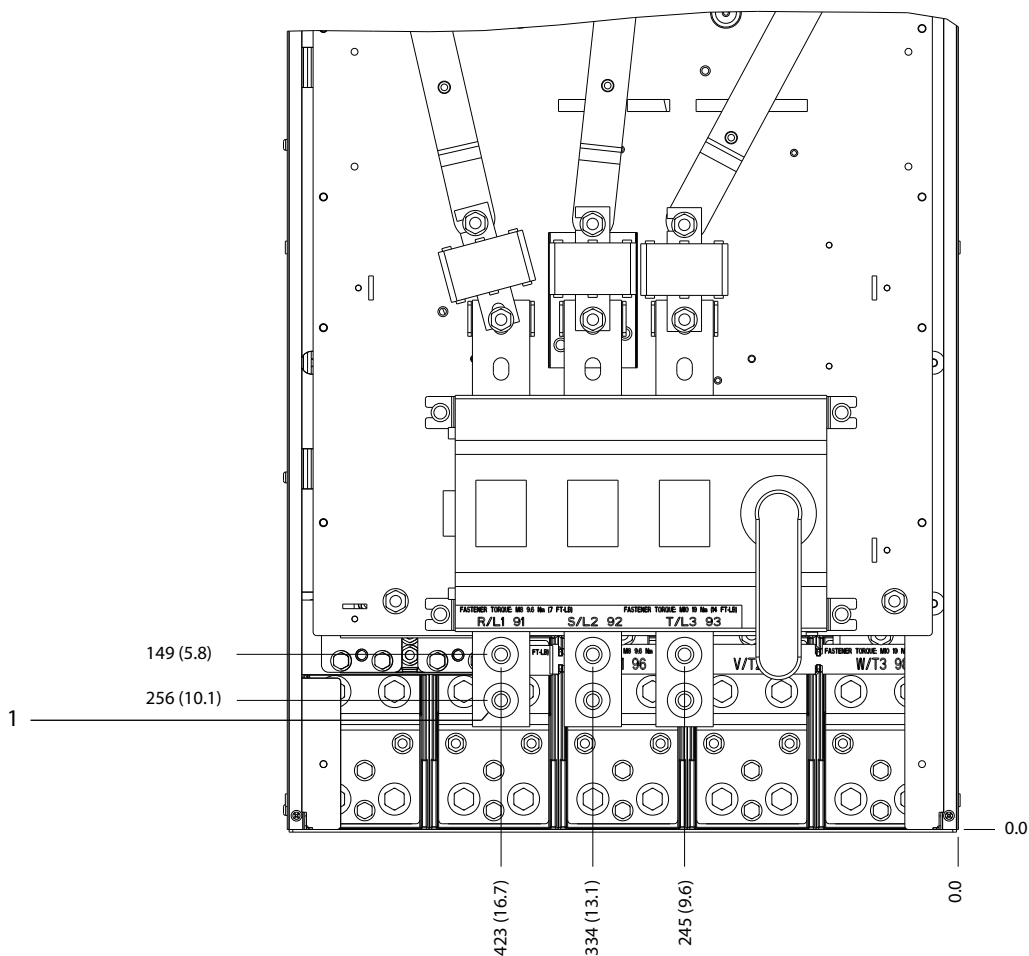
130BF604.10

8

1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

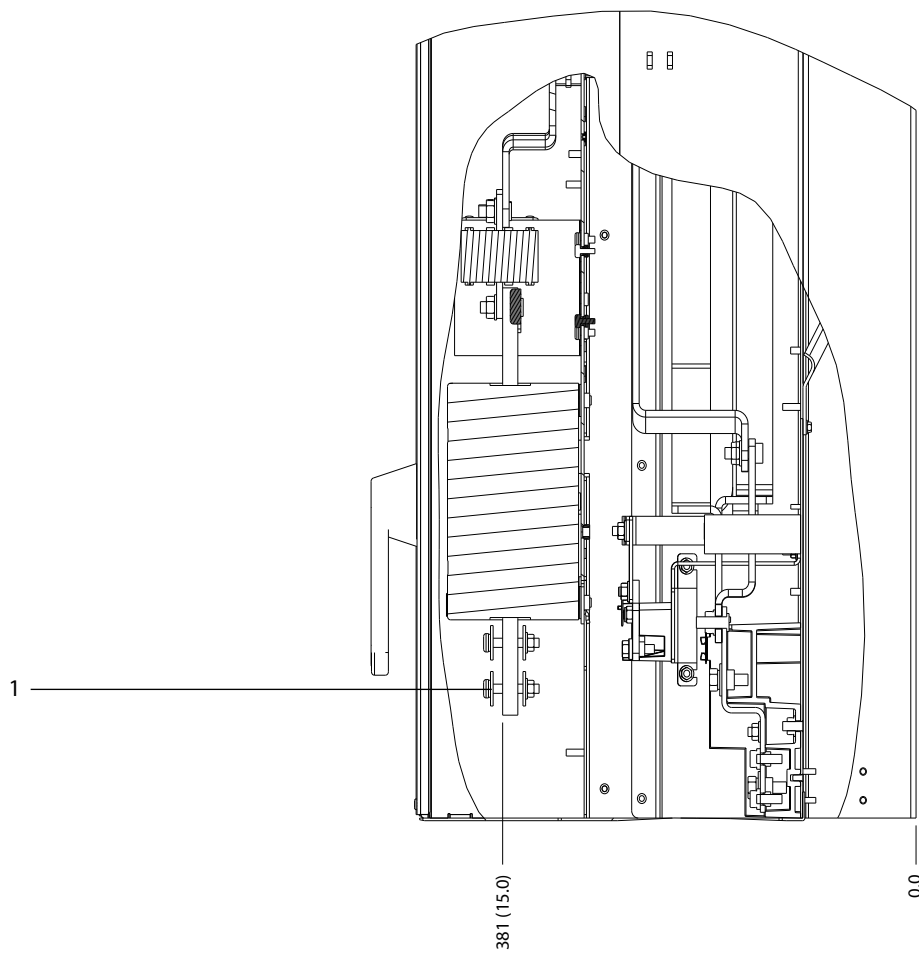
Abbildung 8.16 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P315; 525–690-V-Modelle: P355–P560), Seitenansicht

8



1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.17 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P355–P400), Frontansicht



130BF606.10

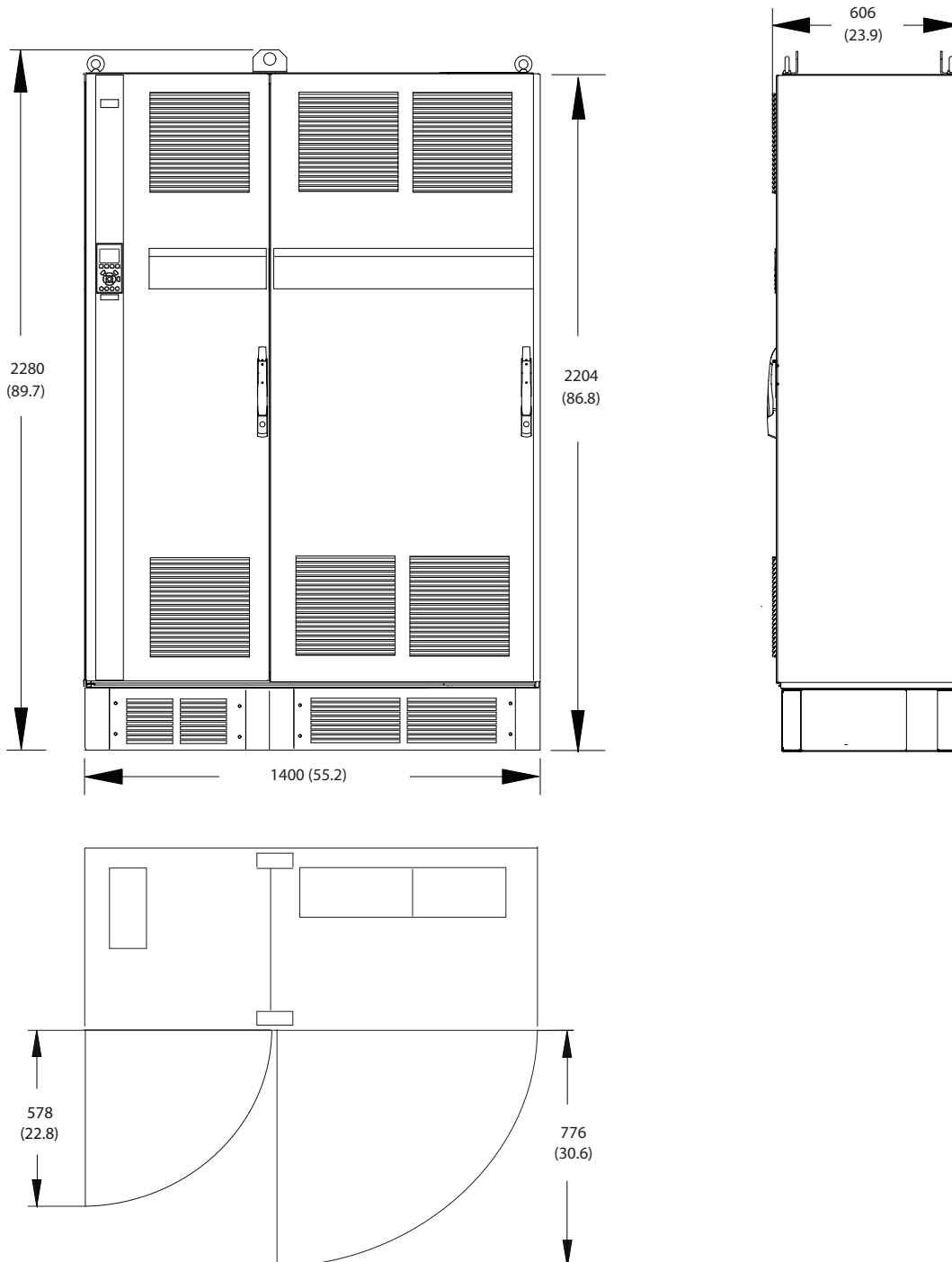
8

1	Netzklemmen	-	-
---	-------------	---	---

Abbildung 8.18 Klemmenabmessungen bei Baugröße E2 mit Trennschalter (380–480/500-V-Modelle: P355–P400), Seitenansicht

8.3 F1 – Außen- und Klemmenabmessungen

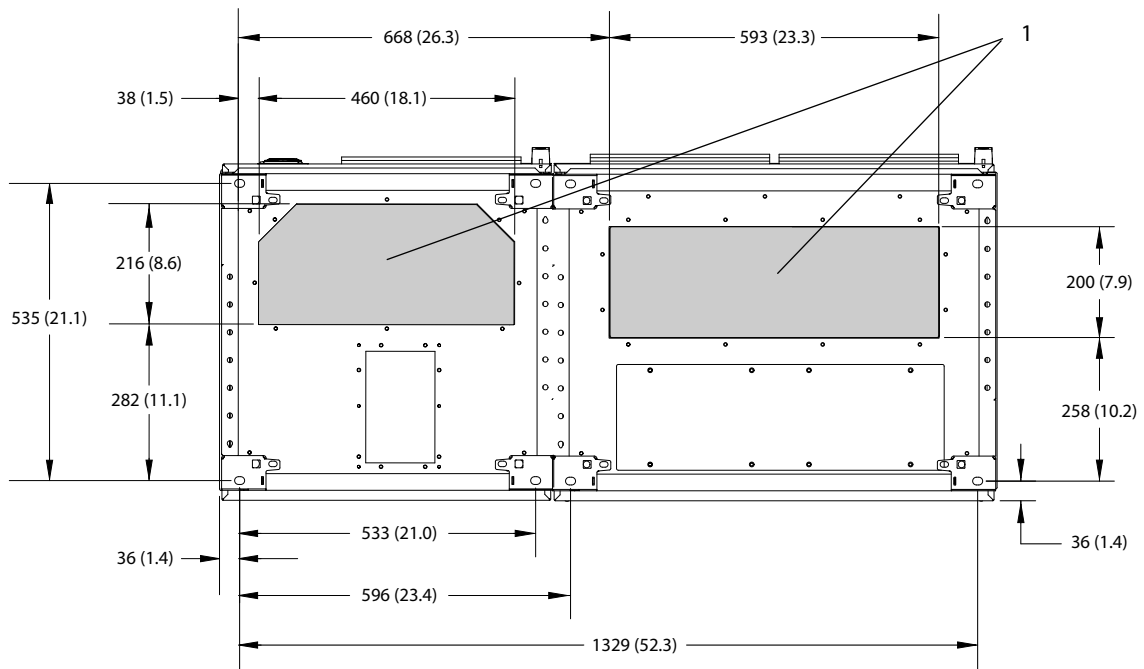
8.3.1 Außenabmessungen F1



130BF375.10

8

Abbildung 8.19 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F1



130BF612.10

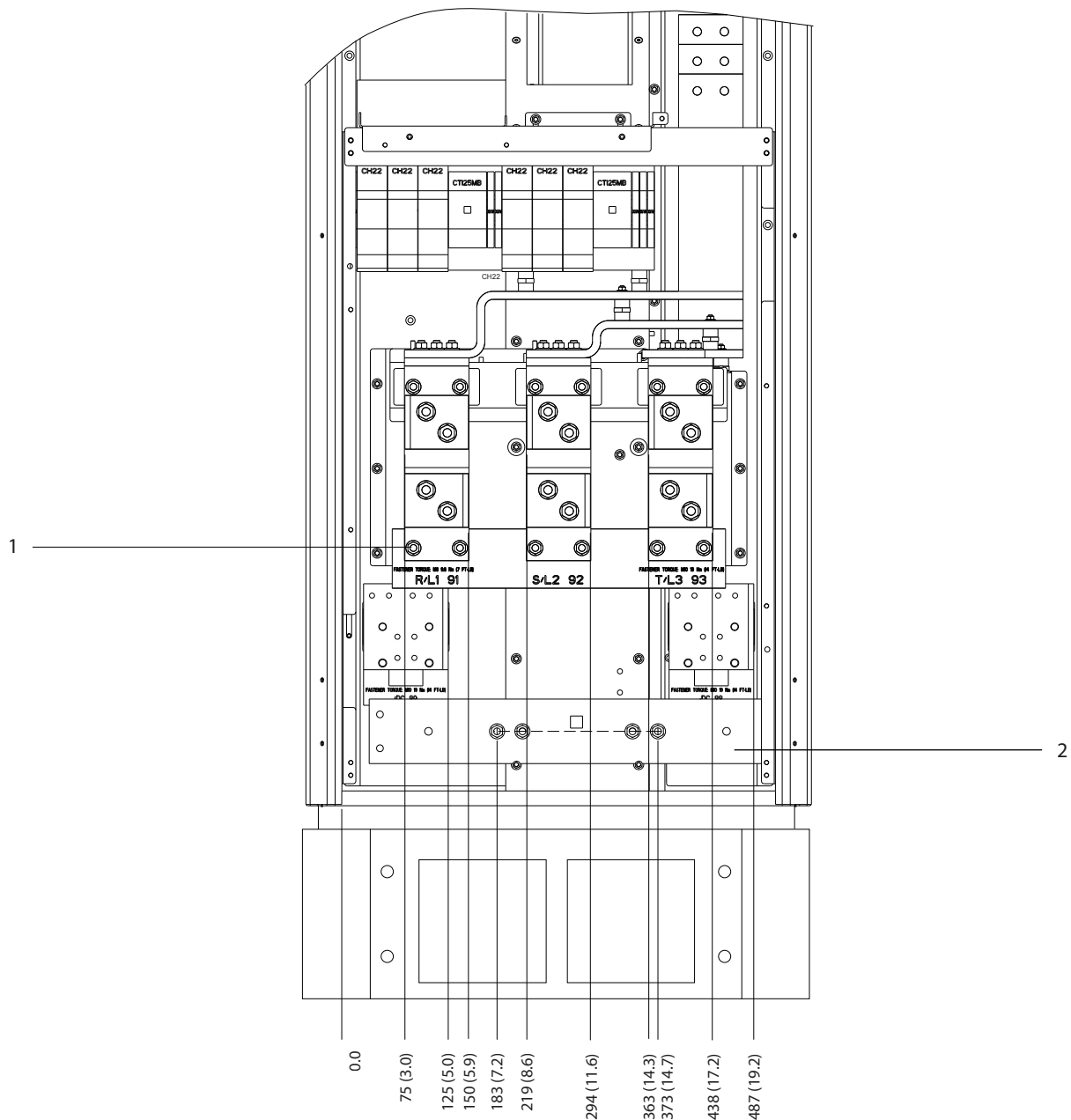
1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.20 Abmessungen der Bodenplatte F1

8.3.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F1

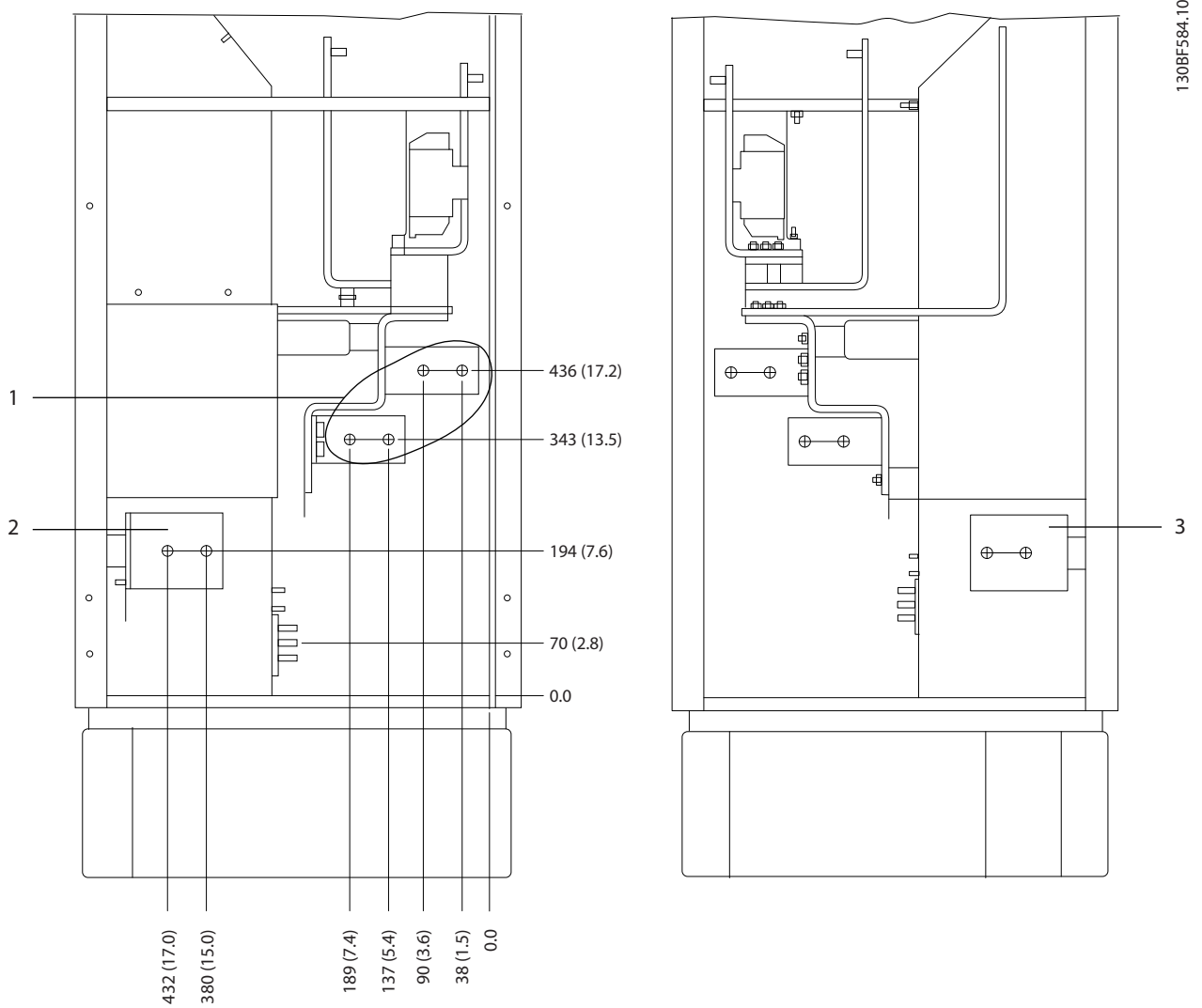
Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.

8



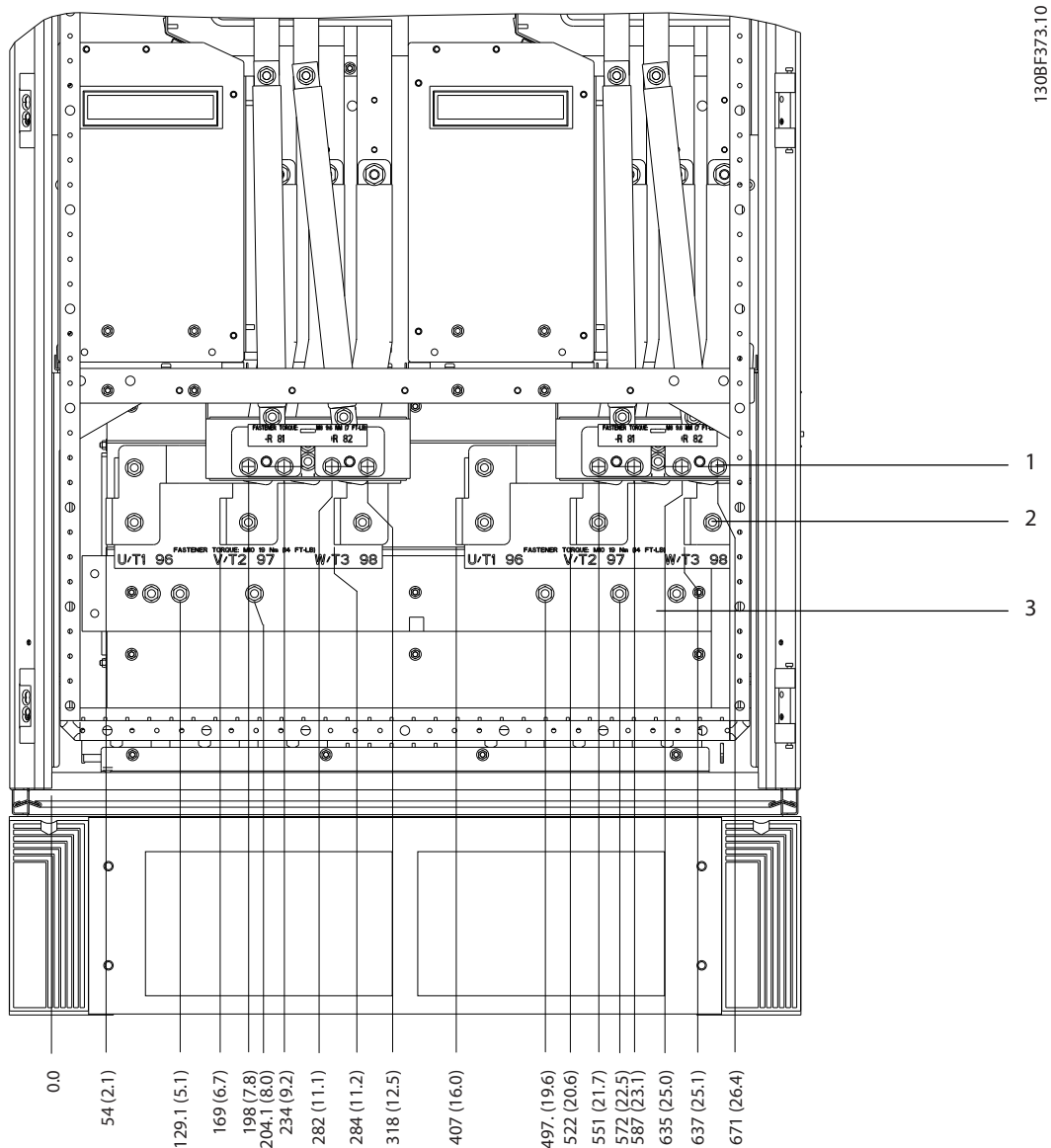
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.21 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F1-F4, Frontansicht



1	Netzklemmen	3	Zwischenkreiskopplungsklemmen (-)
2	Zwischenkreiskopplungsklemmen (+)	-	-

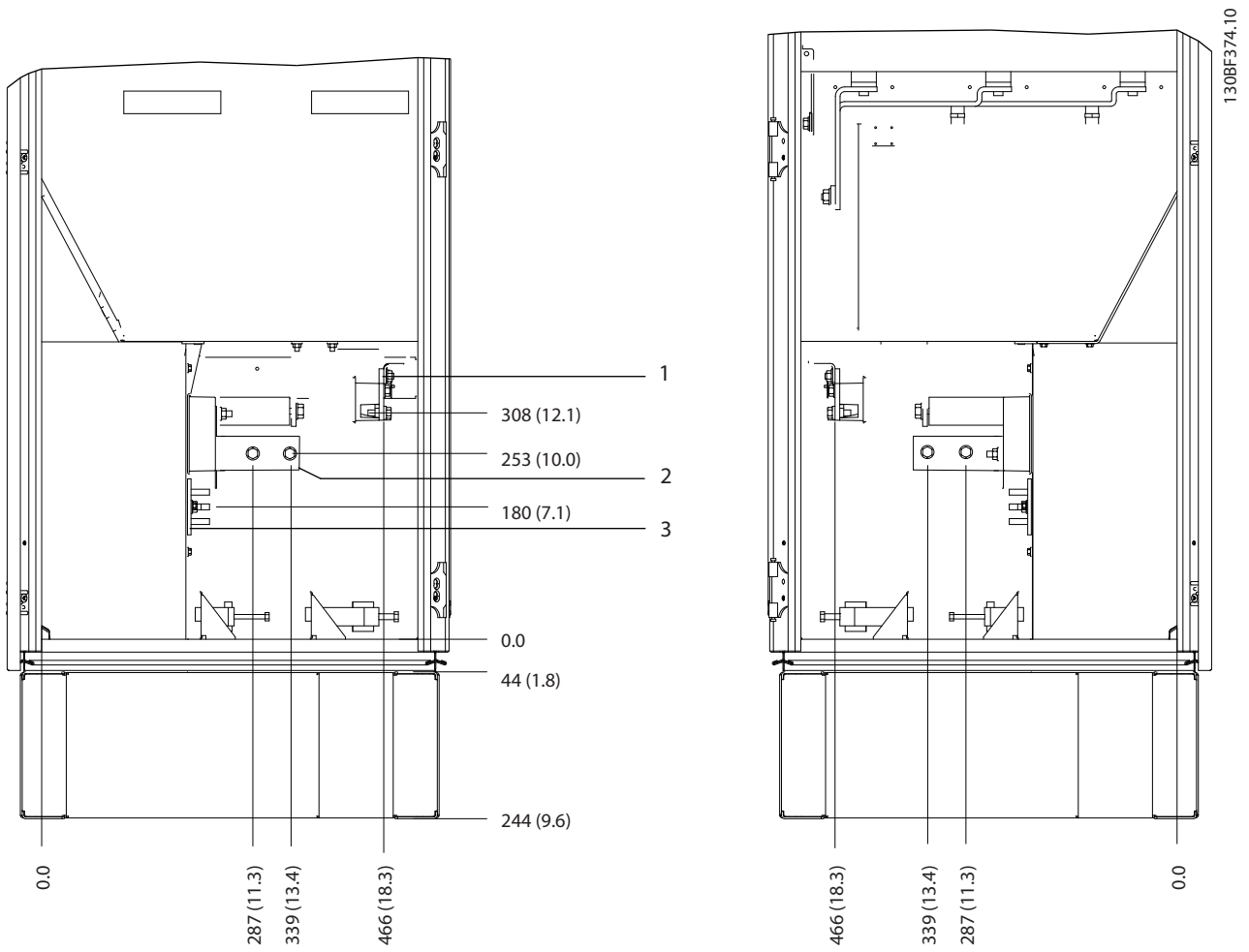
Abbildung 8.22 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F1-F2, Seitenansicht



8

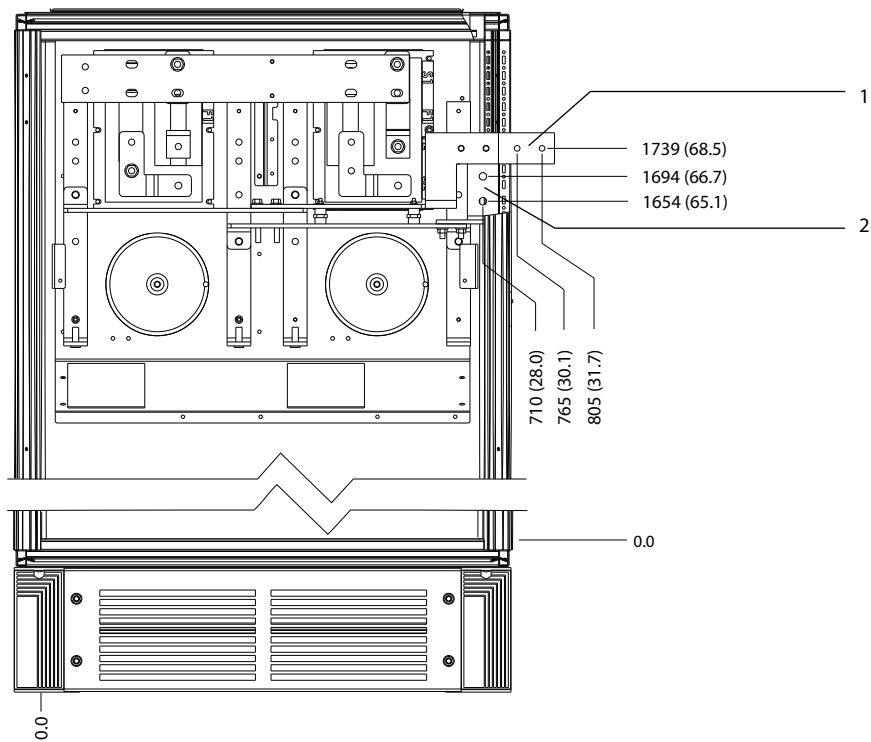
1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.23 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F1/F3, Frontansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.24 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F1/F3, Seitenansicht

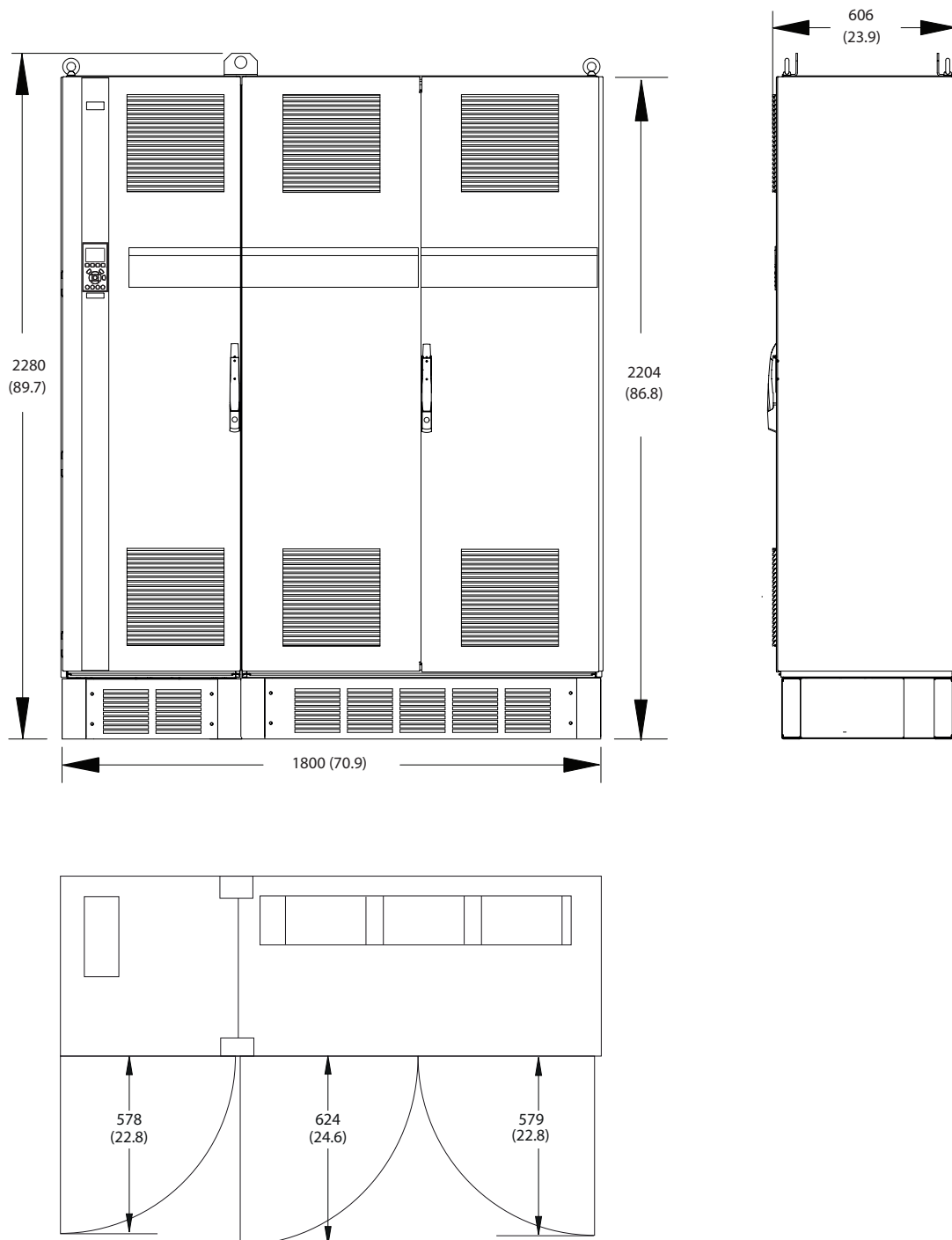


1308F365.10

Abbildung 8.25 Klemmenabmessungen der Rückspeiseklemmen bei Baugrößen F1/F3, Frontansicht

8.4 F2 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.4.1 Außenabmessungen F2



130BF330.11

Abbildung 8.26 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F2

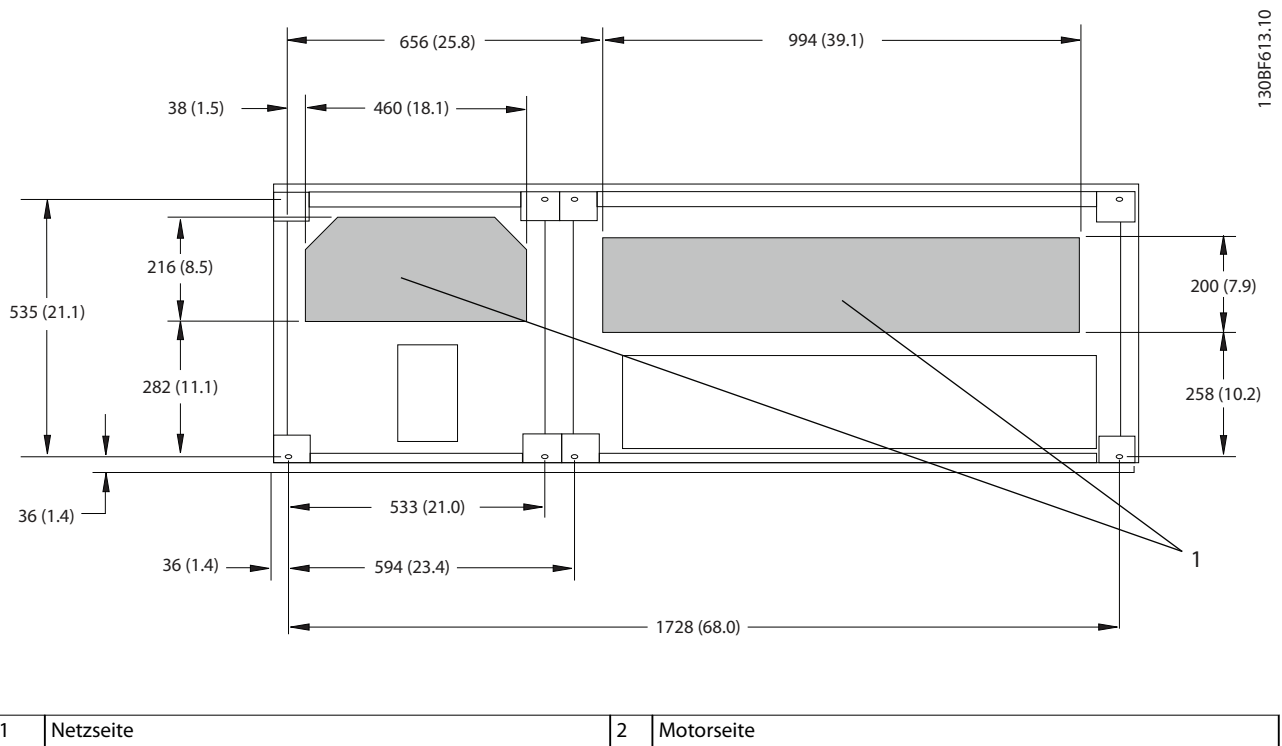
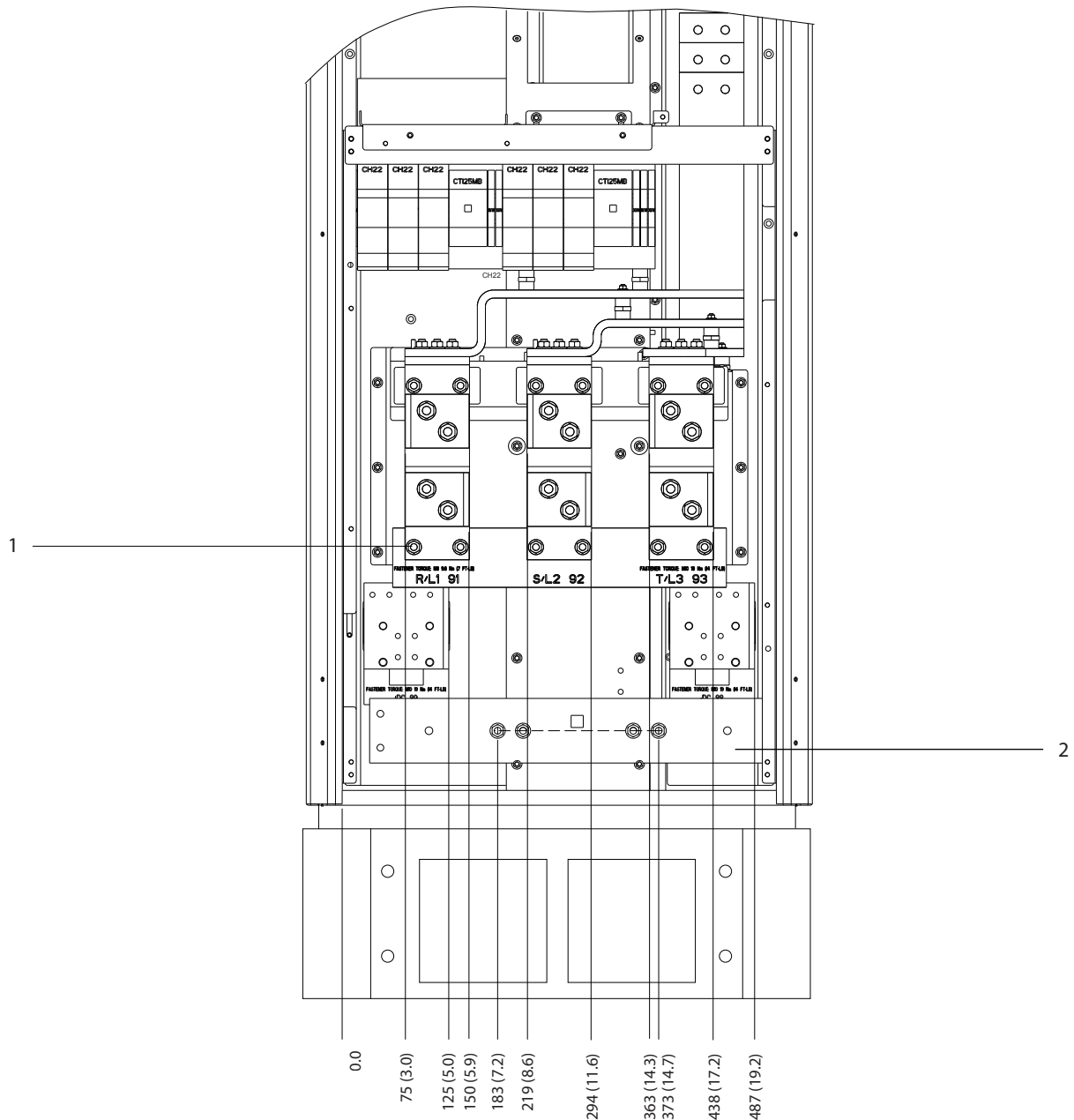


Abbildung 8.27 Abmessungen der Bodenplatte F2

8.4.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F2

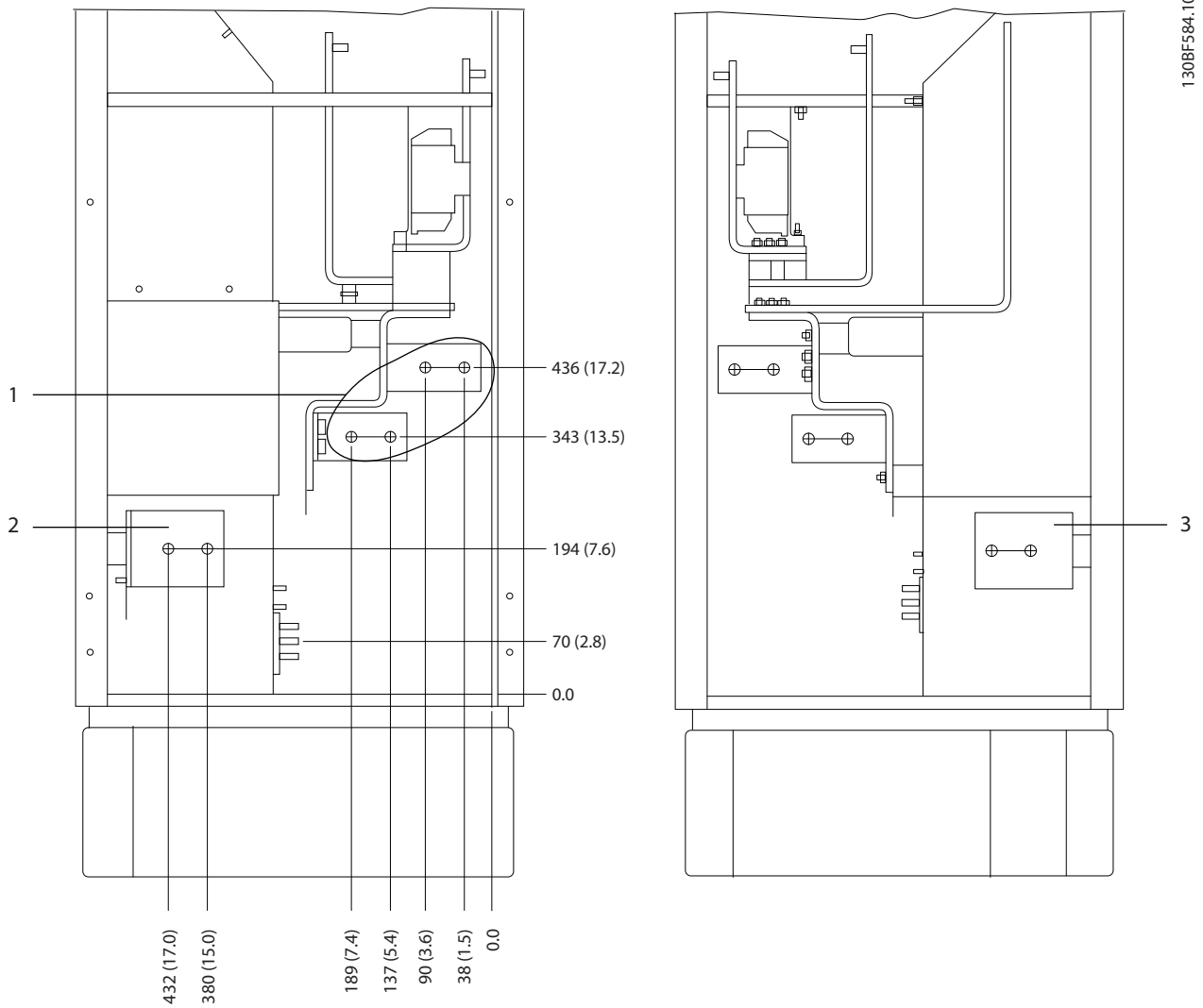
Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



130BF583:10

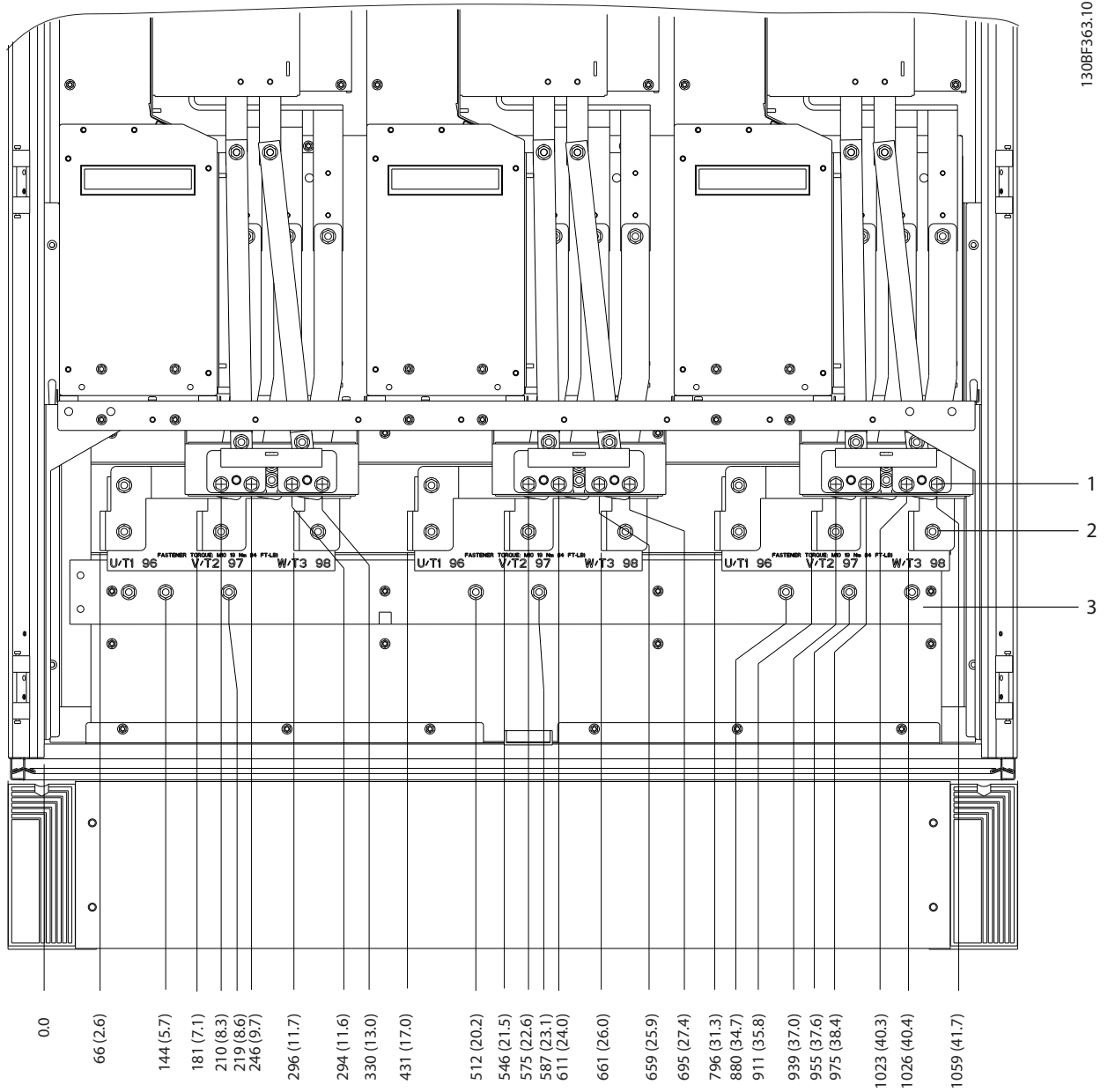
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.28 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F1-F4, Frontansicht



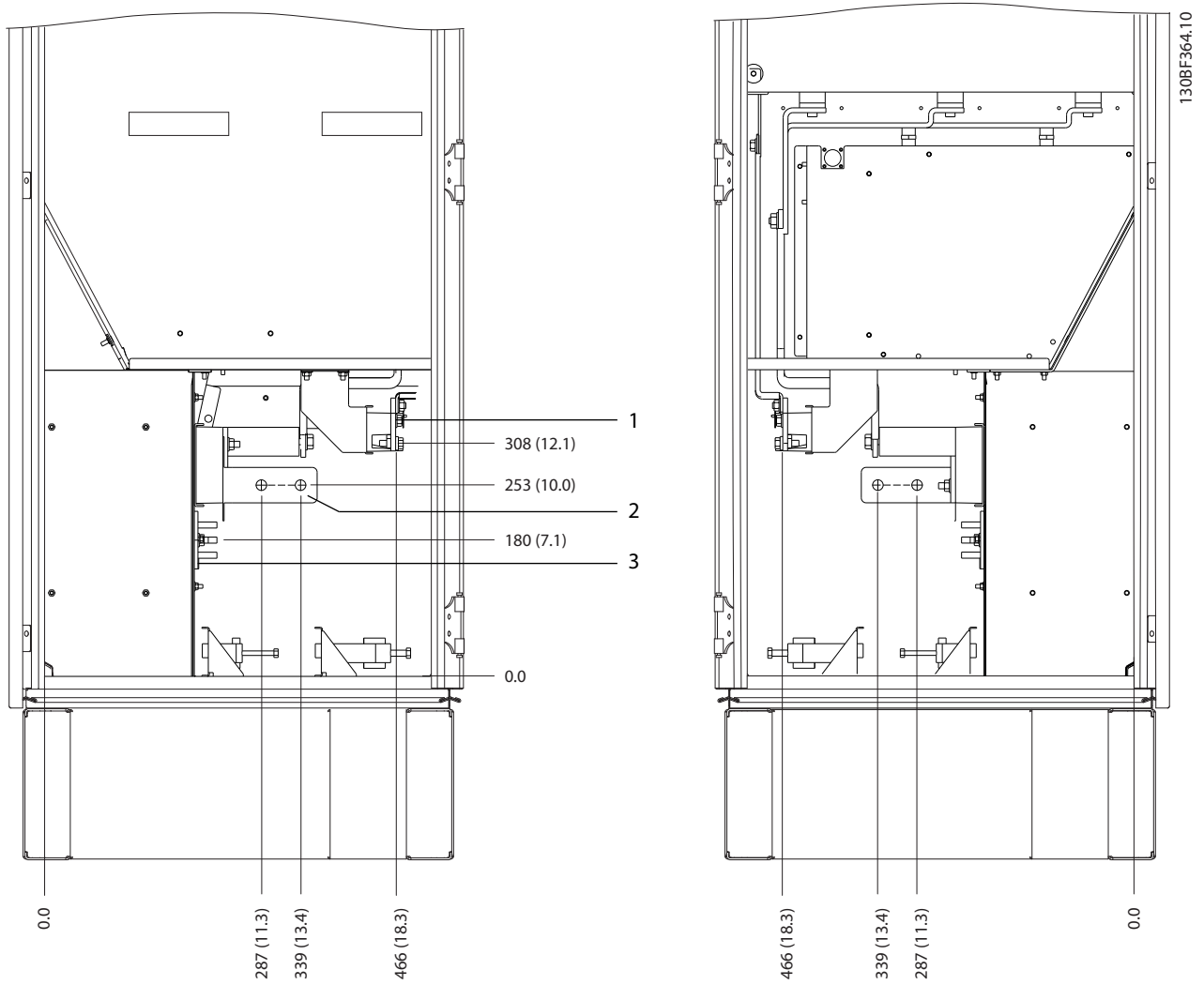
1	Netzklemmen	3	Zwischenkreiskopplungsklemmen (-)
2	Zwischenkreiskopplungsklemmen (+)	-	-

Abbildung 8.29 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F1-F2, Seitenansicht



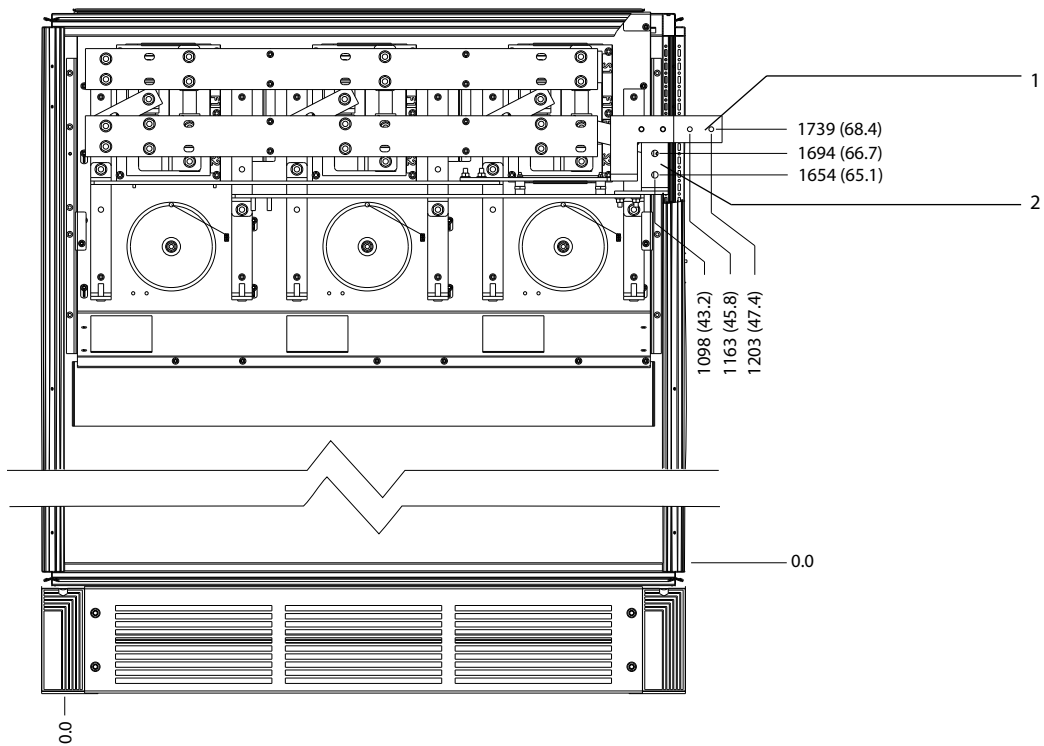
1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.30 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F2/F4, Frontansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.31 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F2/F4, Seitenansicht



1	DC -	2	DC +
---	------	---	------

Abbildung 8.32 Klemmenabmessungen der Rückspeiseklemmen bei Baugrößen F2/F4, Frontansicht

8.5 F3 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.5.1 Außenabmessungen F3

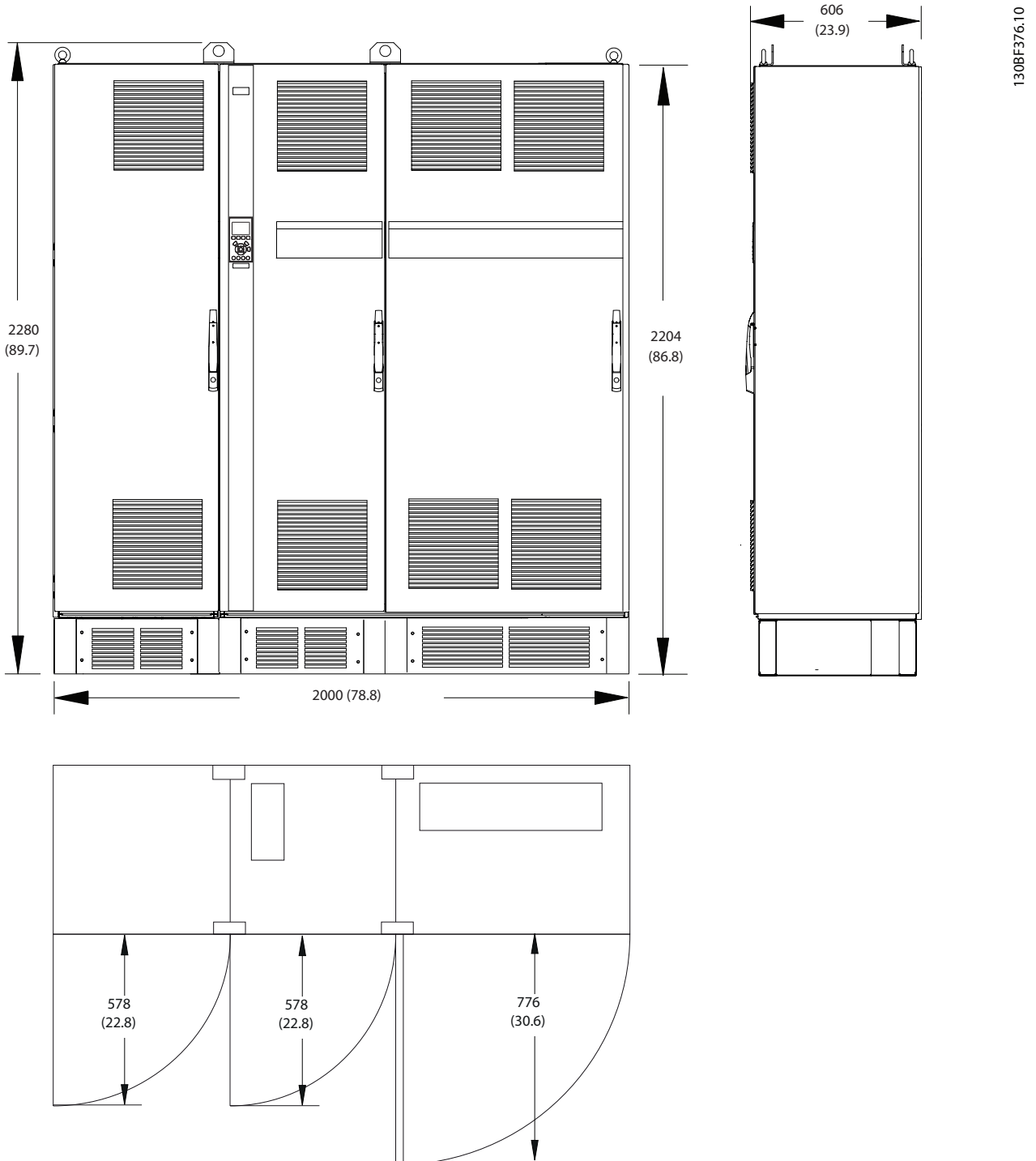
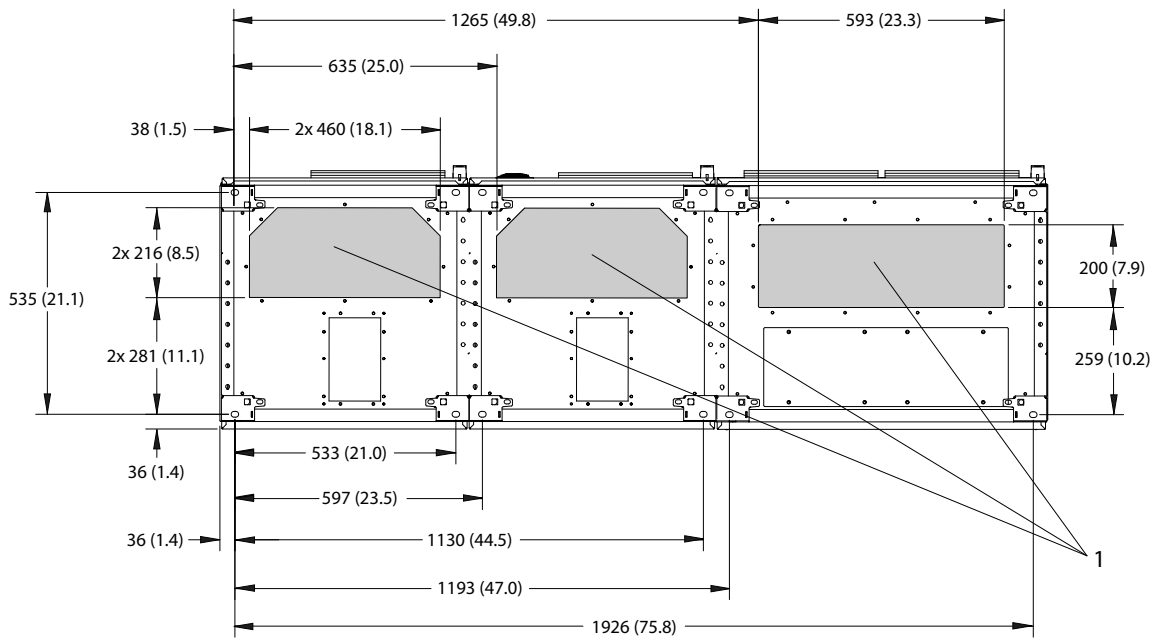


Abbildung 8.33 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F3



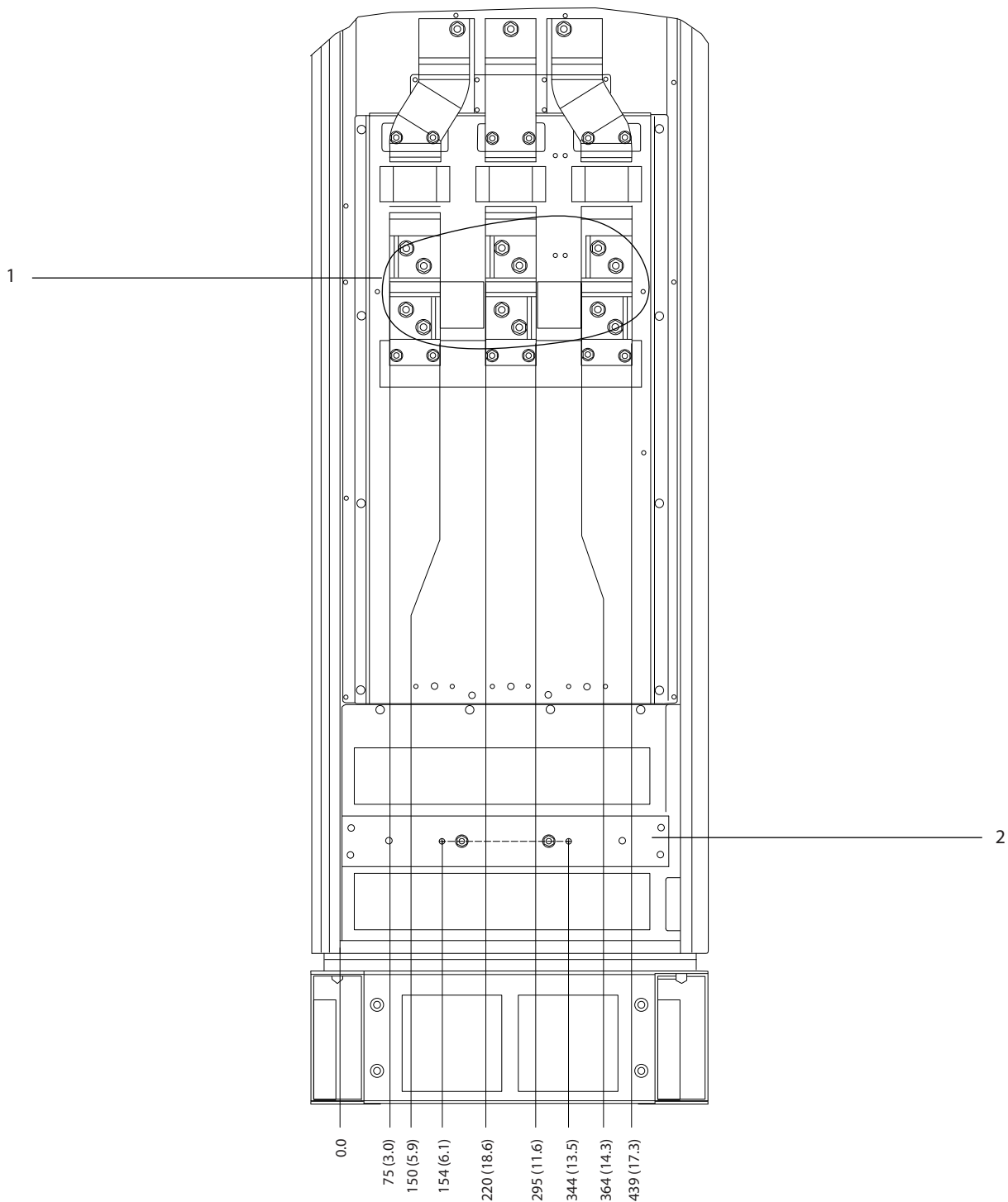
130BF614.10

1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.34 Abmessungen der Bodenplatte F3

8.5.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F3

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



130BF586.10

8

1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.35 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3–F4, Frontansicht

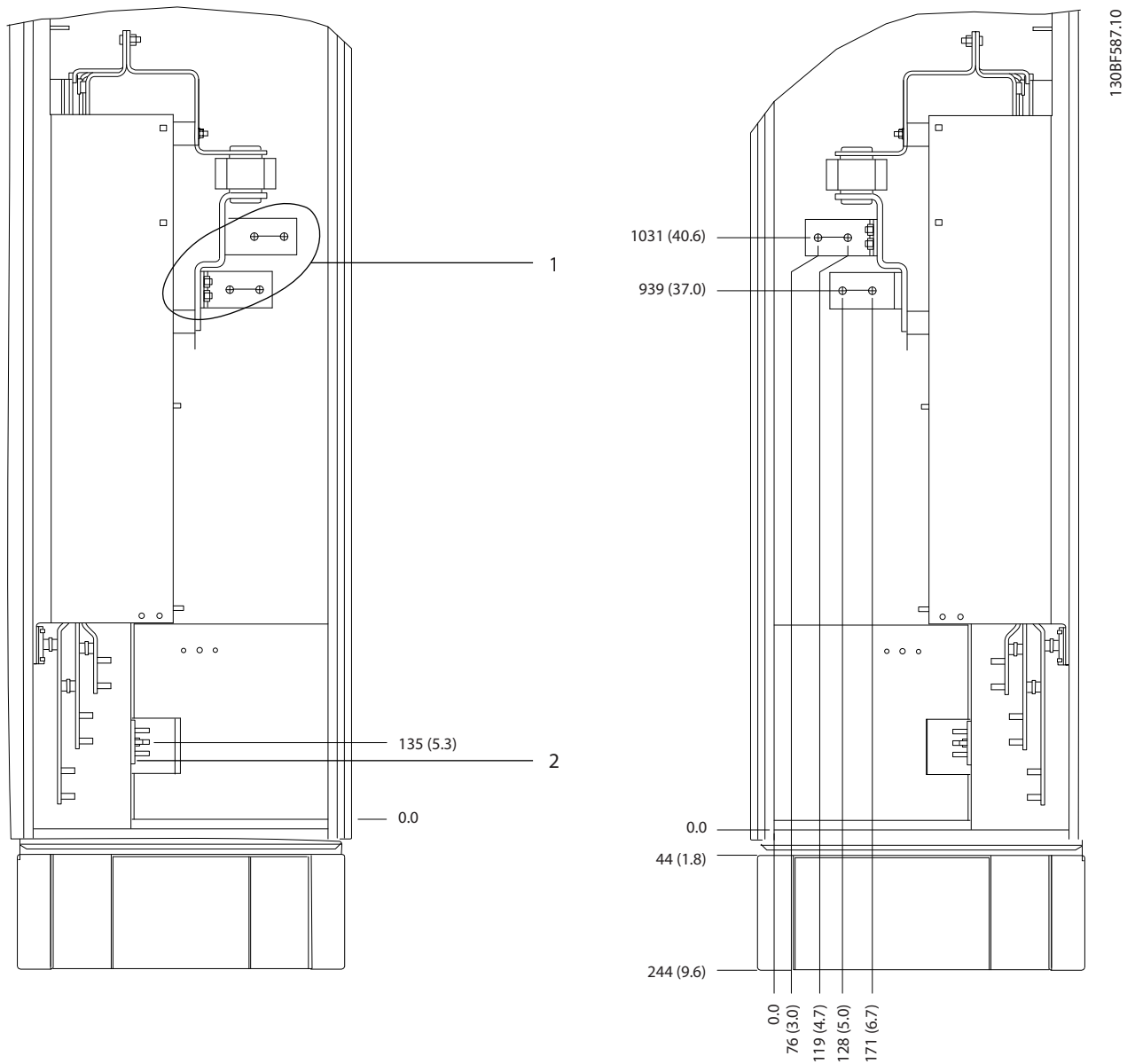
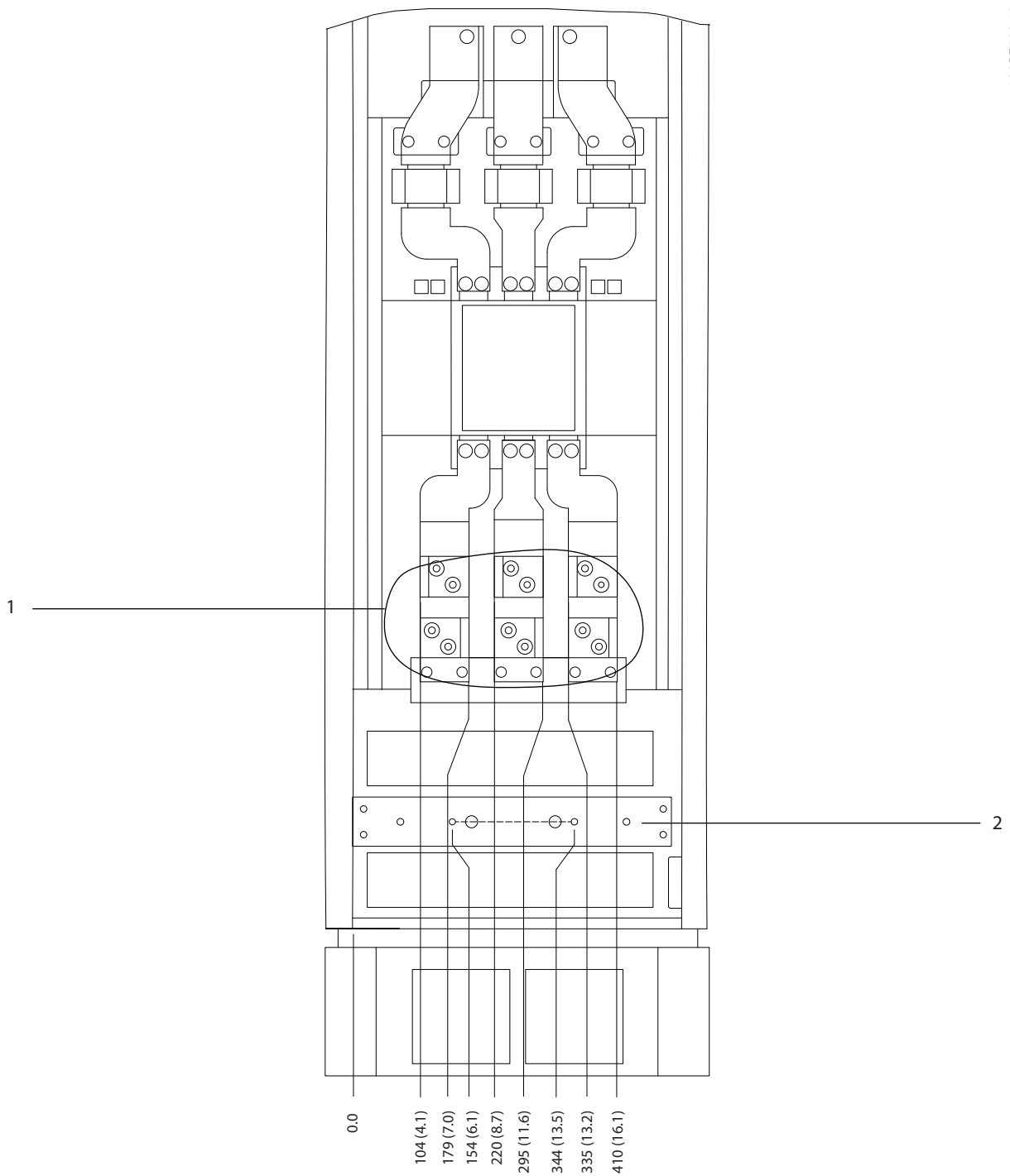


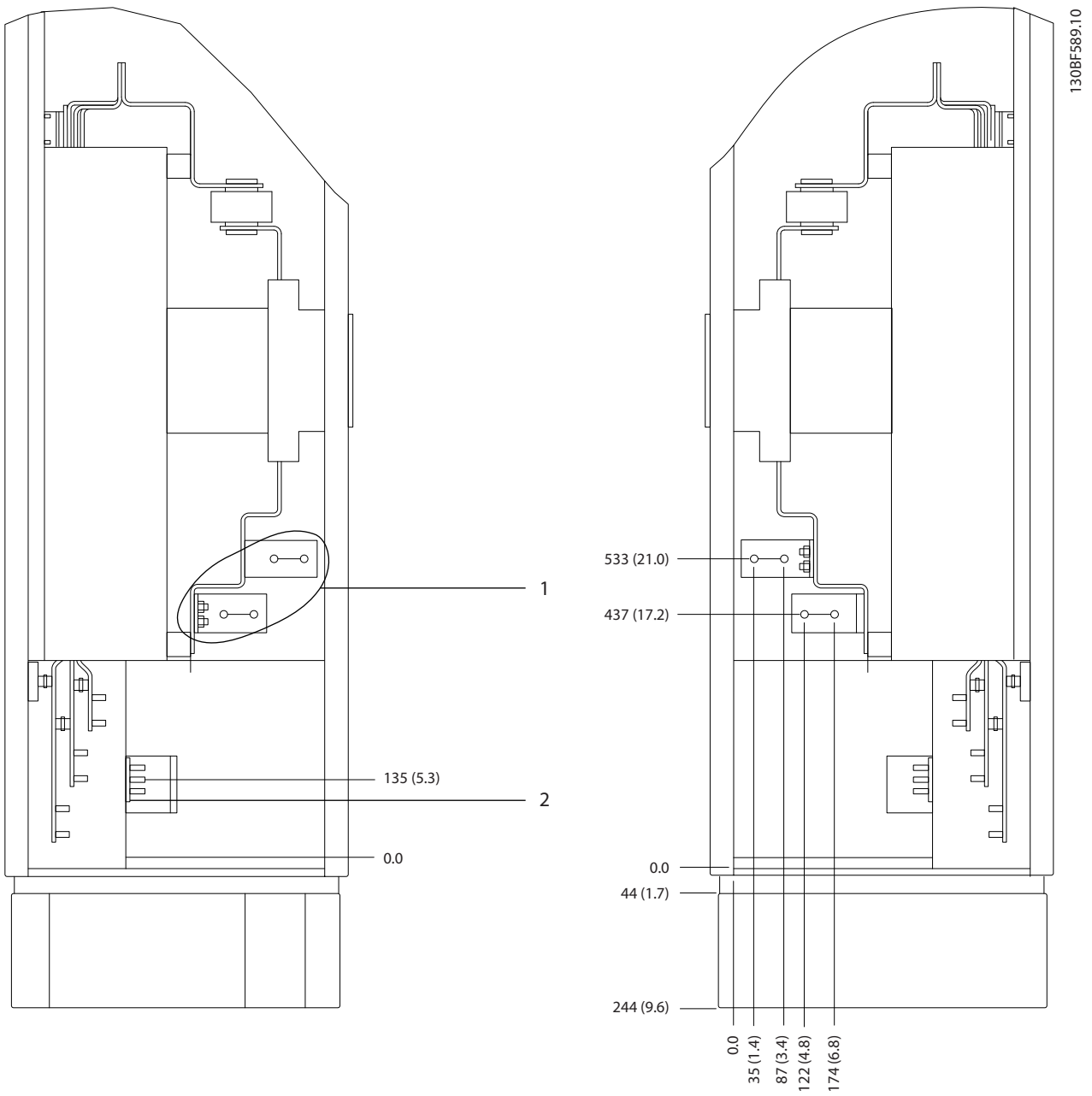
Abbildung 8.36 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3-F4, Seitenansicht

8



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.37 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3–F4 mit Trennschalter/Molded Case Switch, Frontansicht.

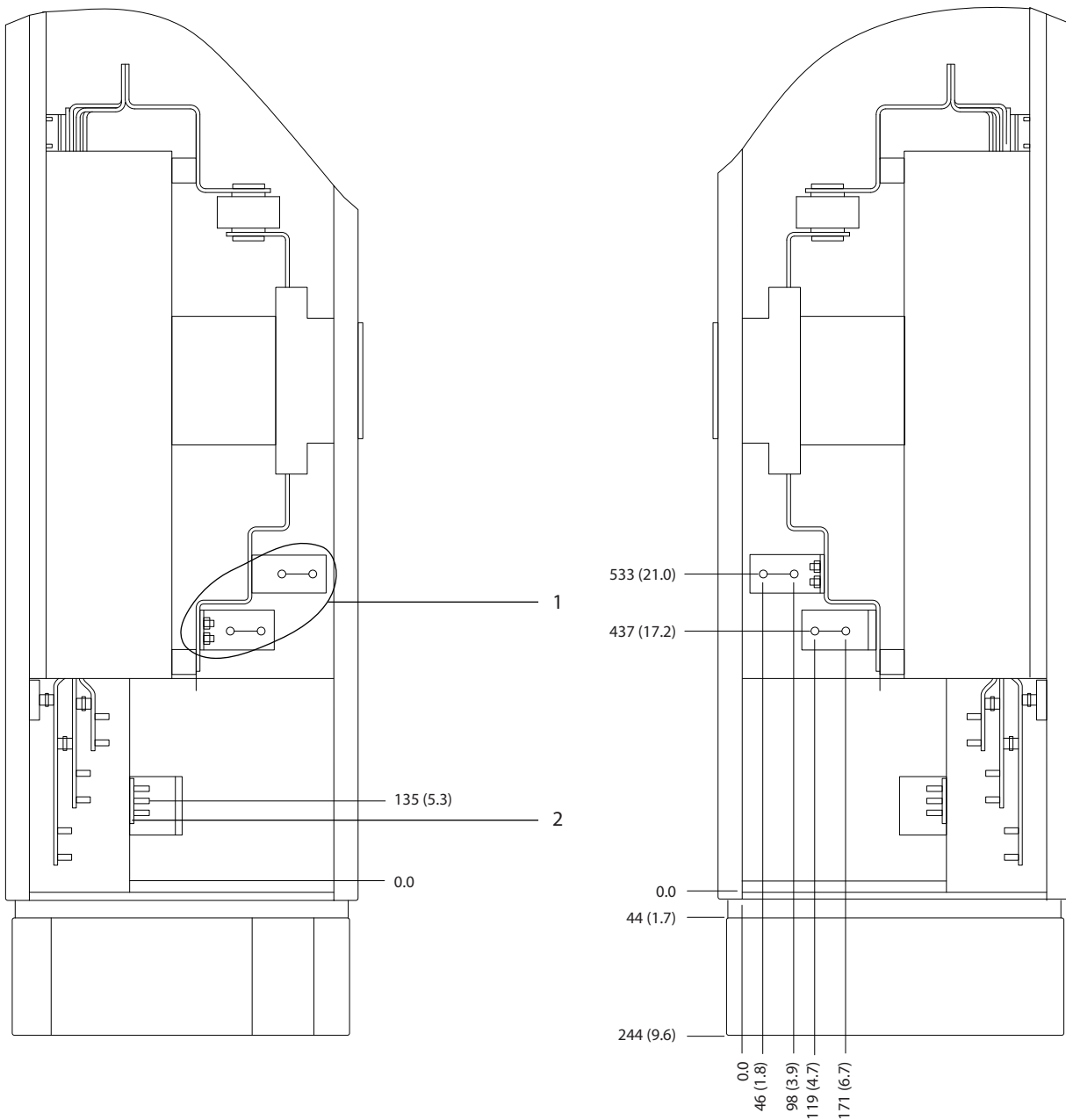


8

1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

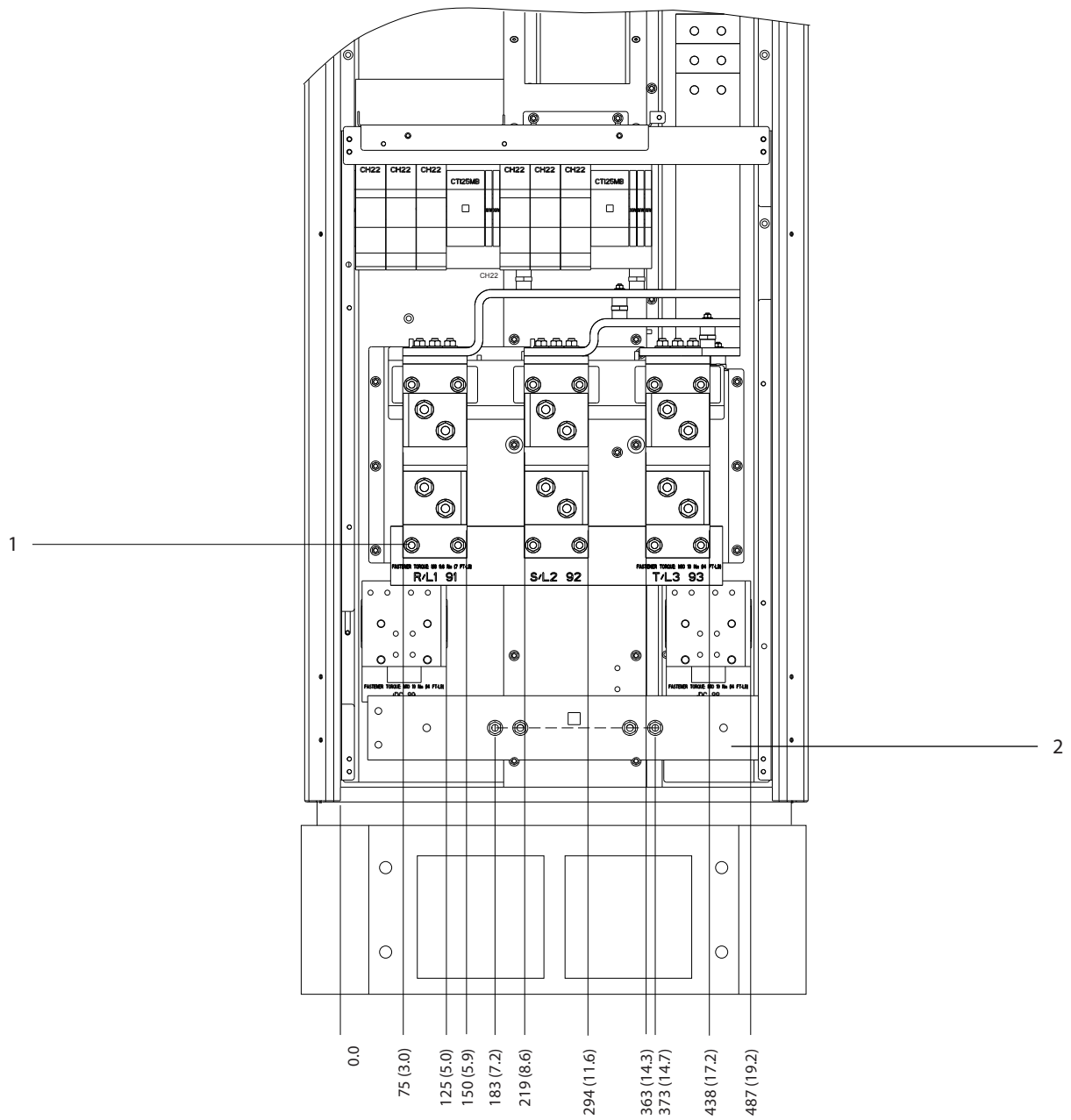
Abbildung 8.38 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3-F4 mit Trennschalter/Molded Case Switch (380-480/500-V-Modelle: P450; 525-690-V-Modelle: P630-P710), Seitenansicht

8



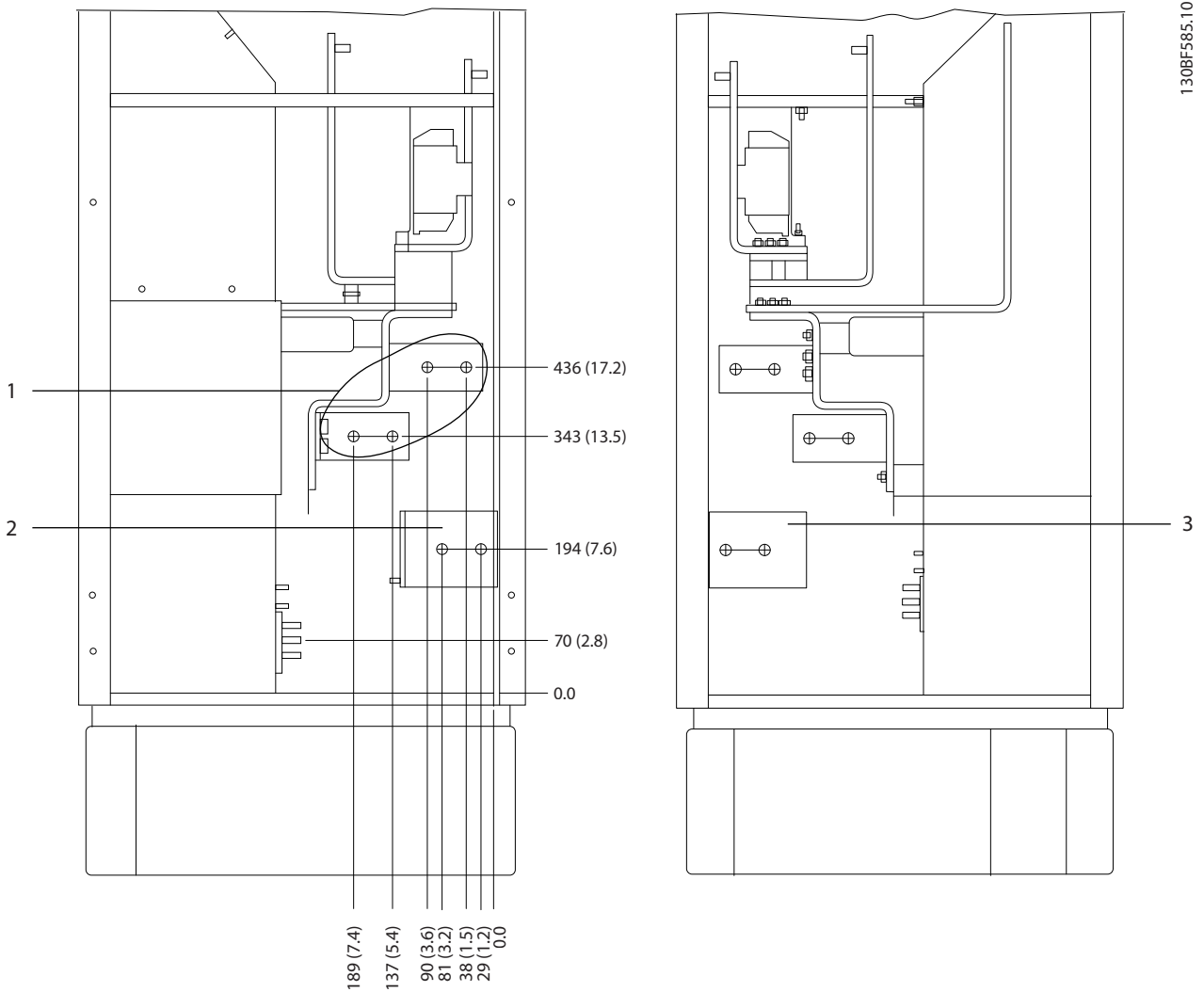
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.39 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3–F4 mit Trennschalter/Molded Case Switch (380–480/500-V-Modelle: P500–P630; 525–690-V-Modelle: P800), Seitenansicht



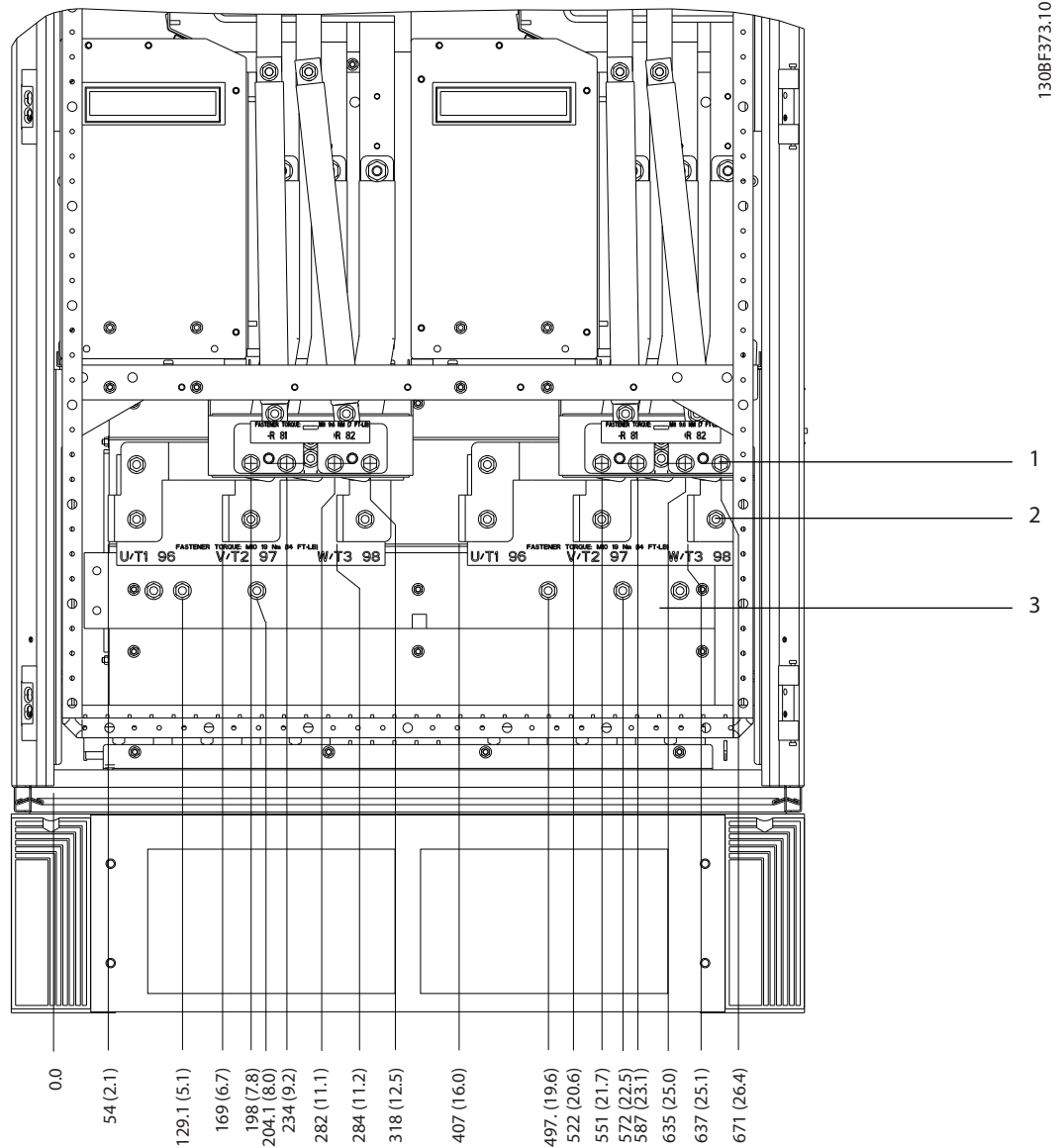
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.40 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F1-F4, Frontansicht



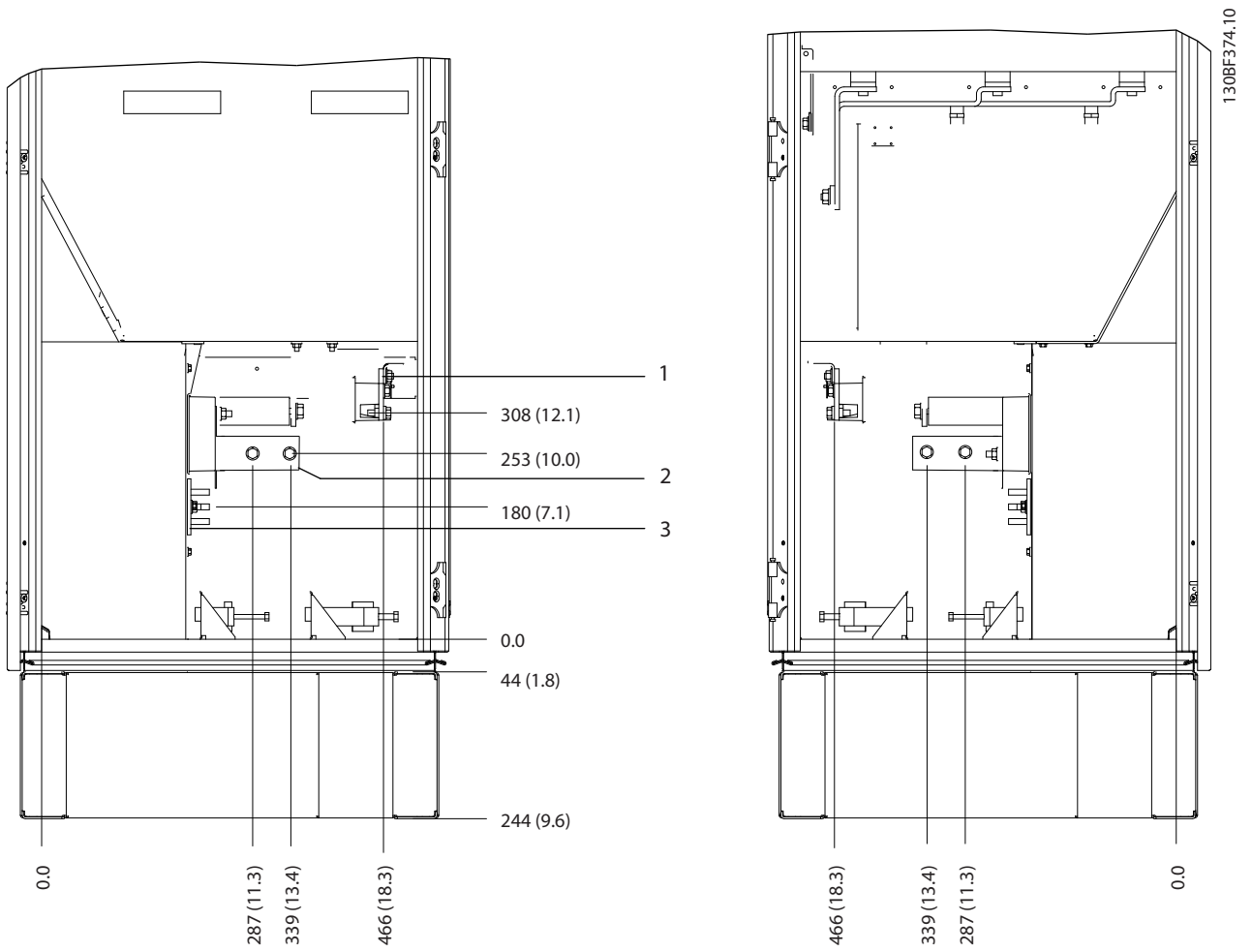
1	Netzklemmen	3	Zwischenkreiskopplungsklemmen (-)
2	Zwischenkreiskopplungsklemmen (+)	-	-

Abbildung 8.41 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F3-F4, Seitenansicht



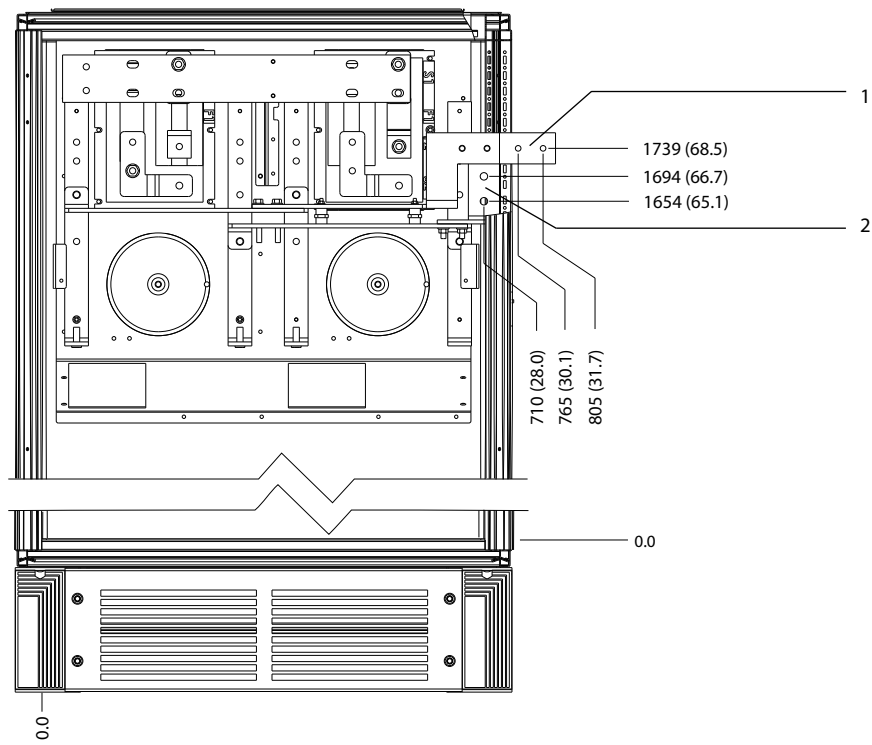
1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.42 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F1/F3, Frontansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.43 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F1/F3, Seitenansicht



1308F365.10

1	DC -	2	DC +
---	------	---	------

Abbildung 8.44 Klemmenabmessungen der Rückspeiseklemmen bei Baugrößen F1/F3, Frontansicht

8.6 F4 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.6.1 Außenabmessungen F4

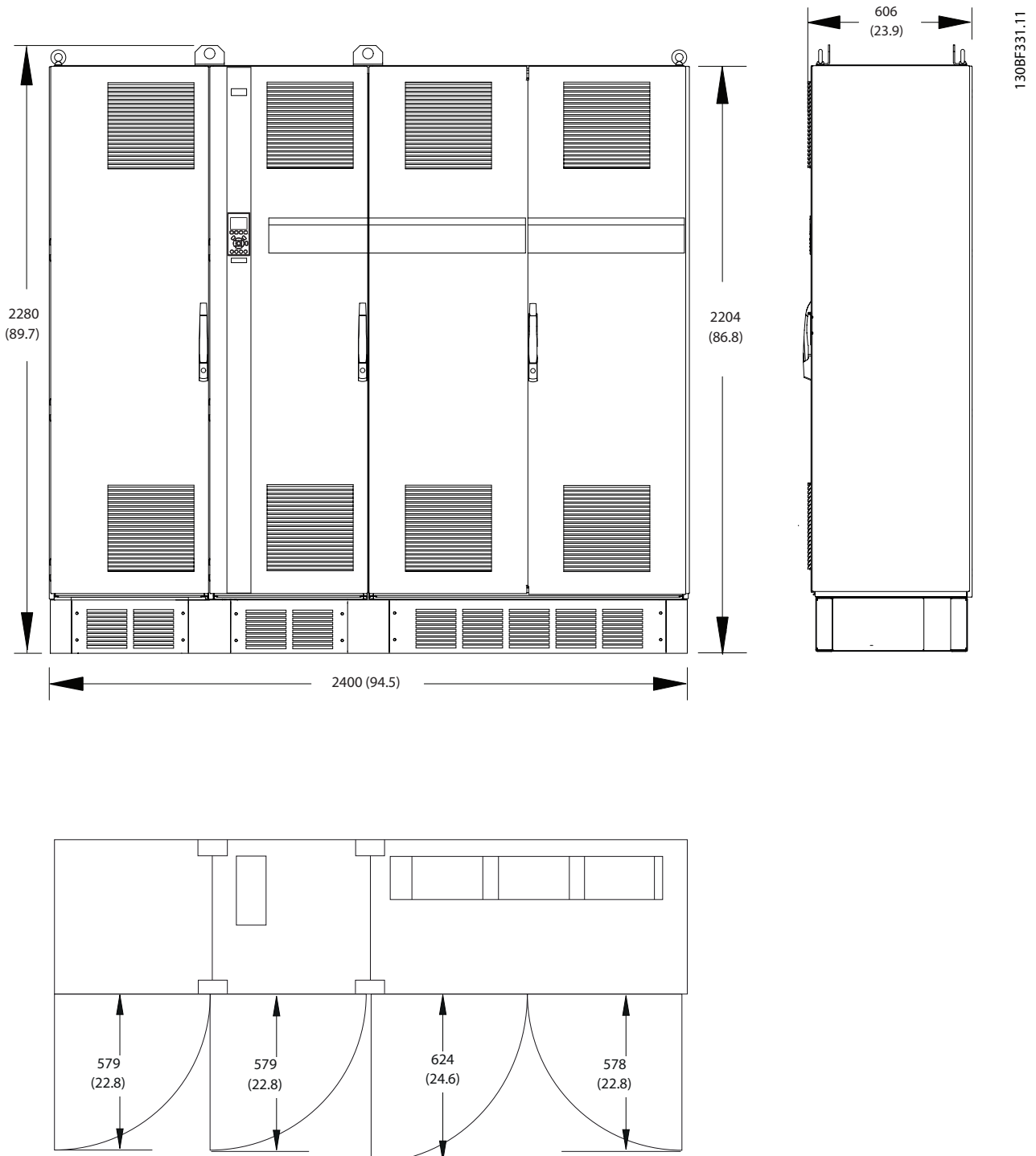
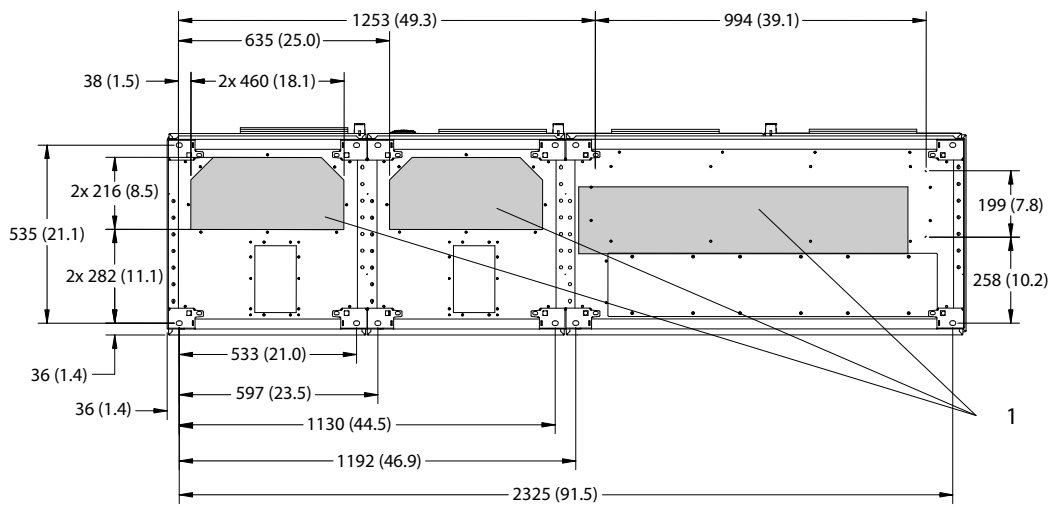


Abbildung 8.45 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F4



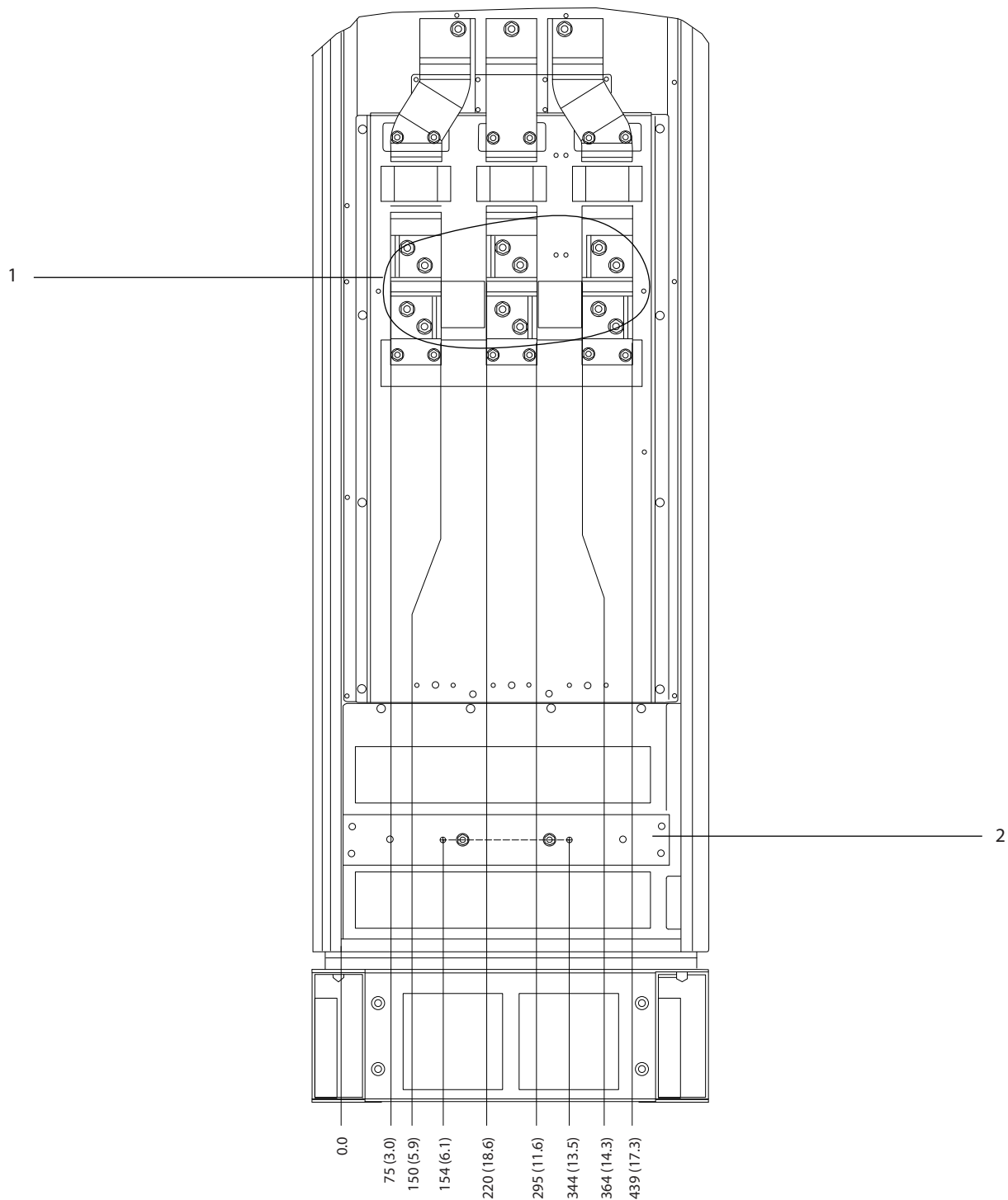
1.30BF615.10

1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.46 Abmessungen der Bodenplatte F4

8.6.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F4

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



130BF586.10

8

1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.47 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3–F4, Frontansicht

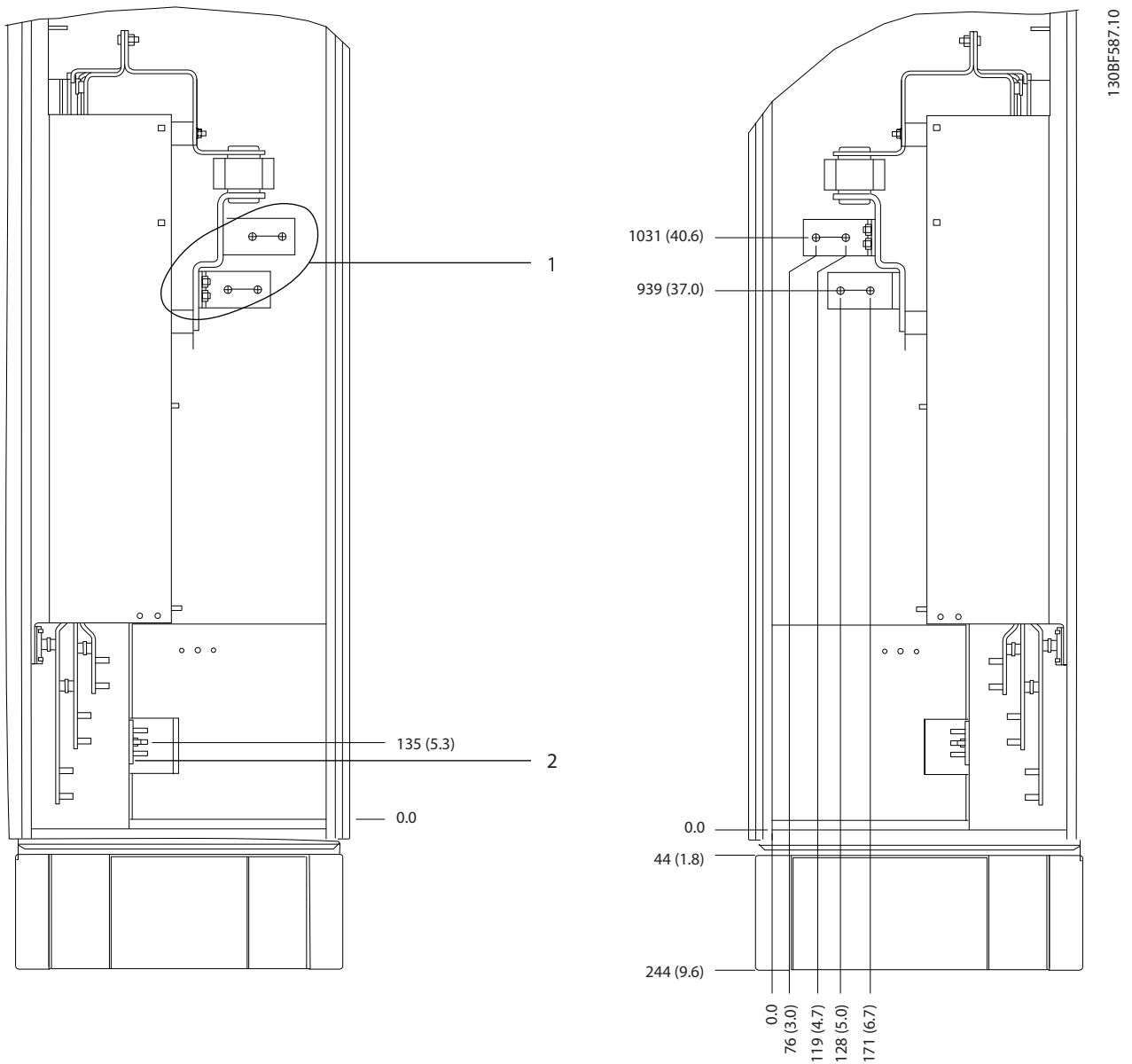
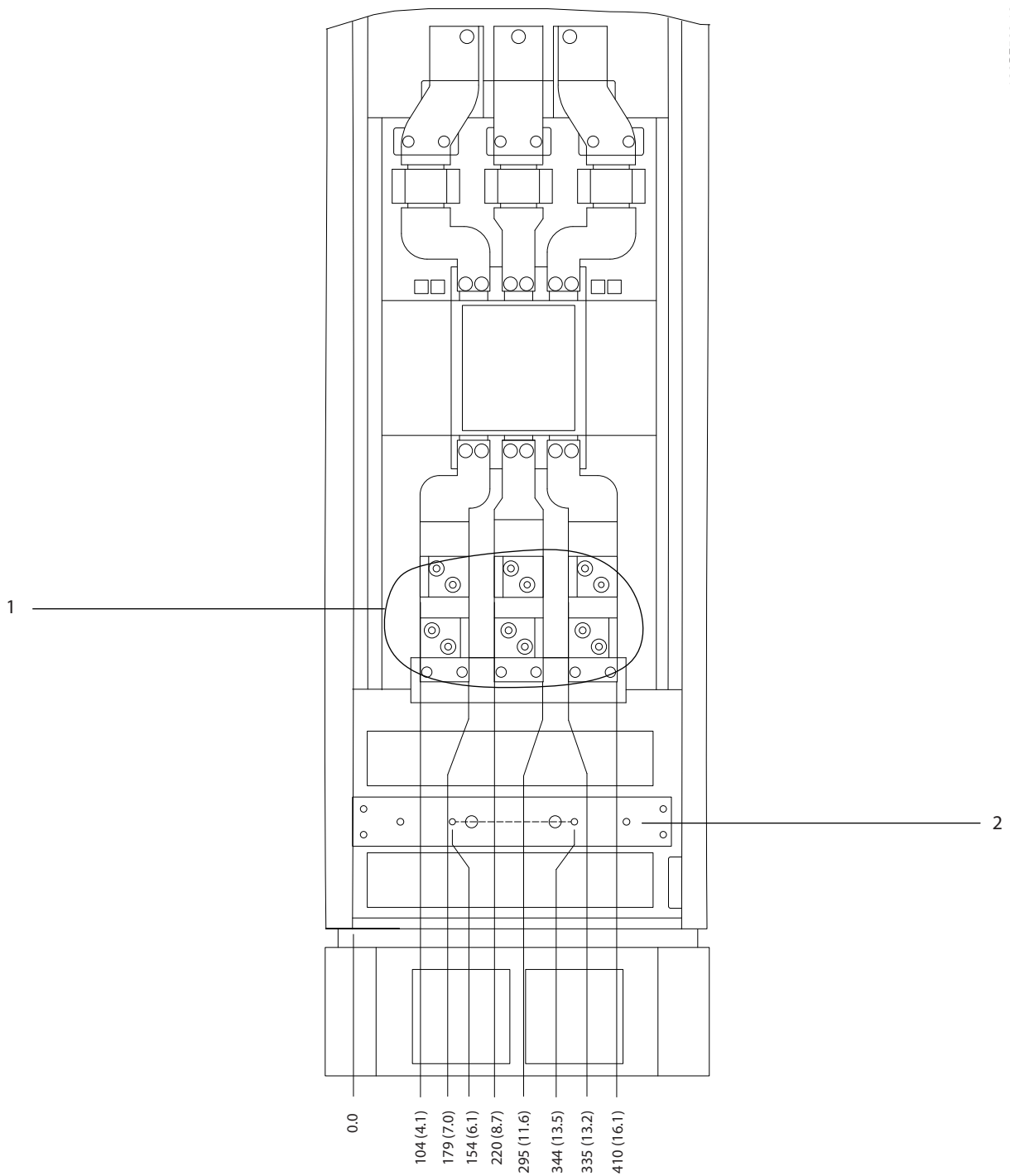


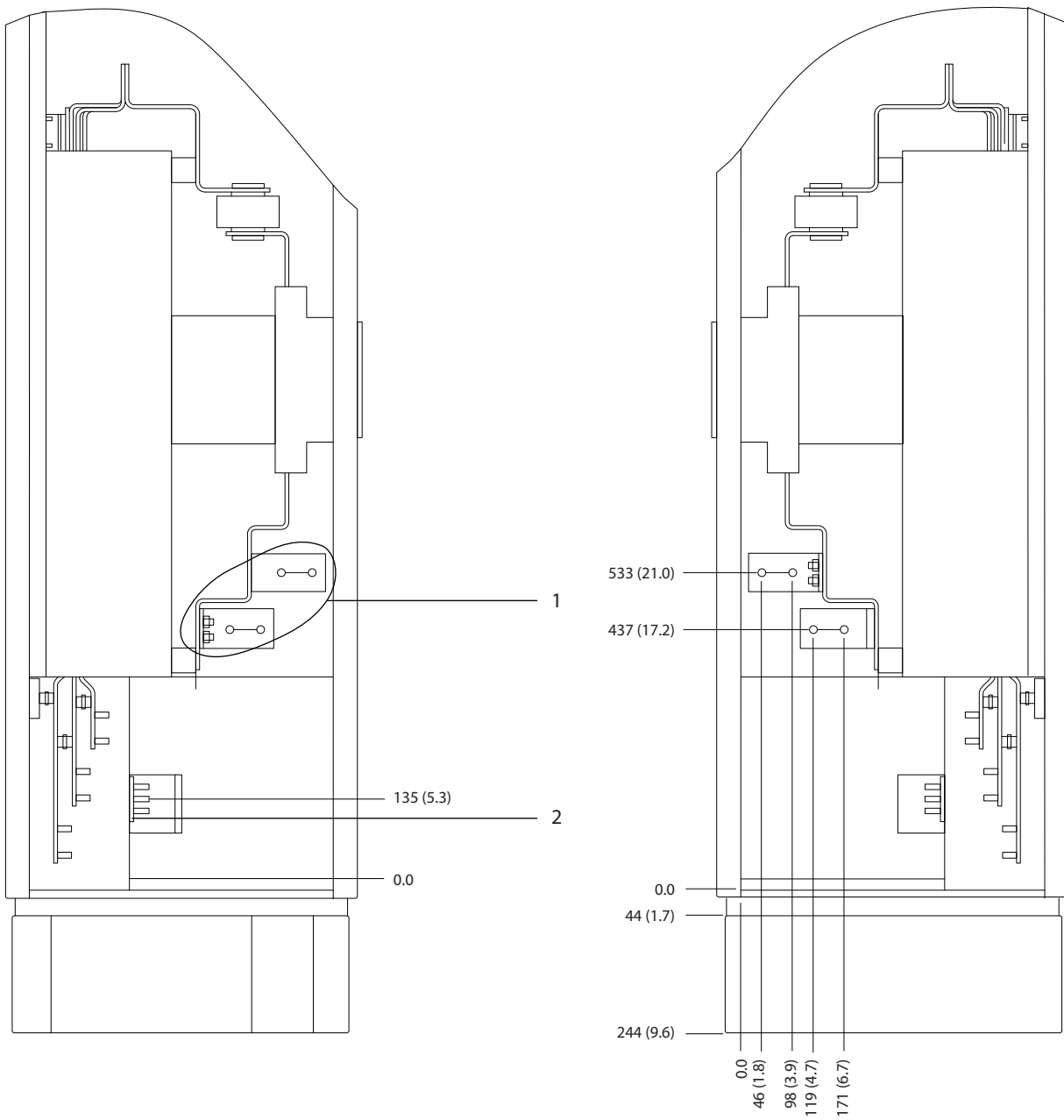
Abbildung 8.48 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3-F4, Seitenansicht

8



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

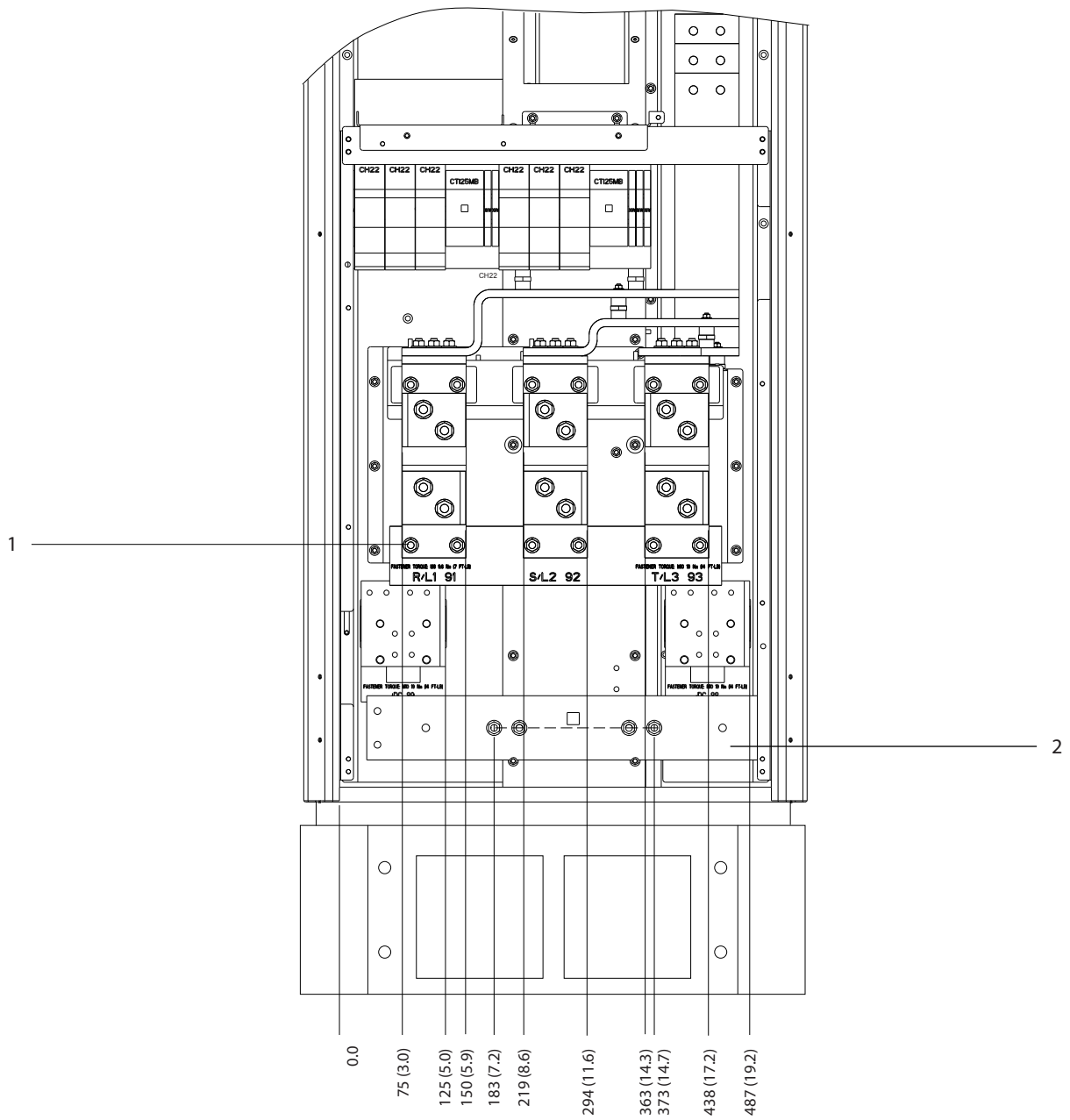
Abbildung 8.49 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3–F4 mit Trennschalter/Molded Case Switch, Frontansicht.



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

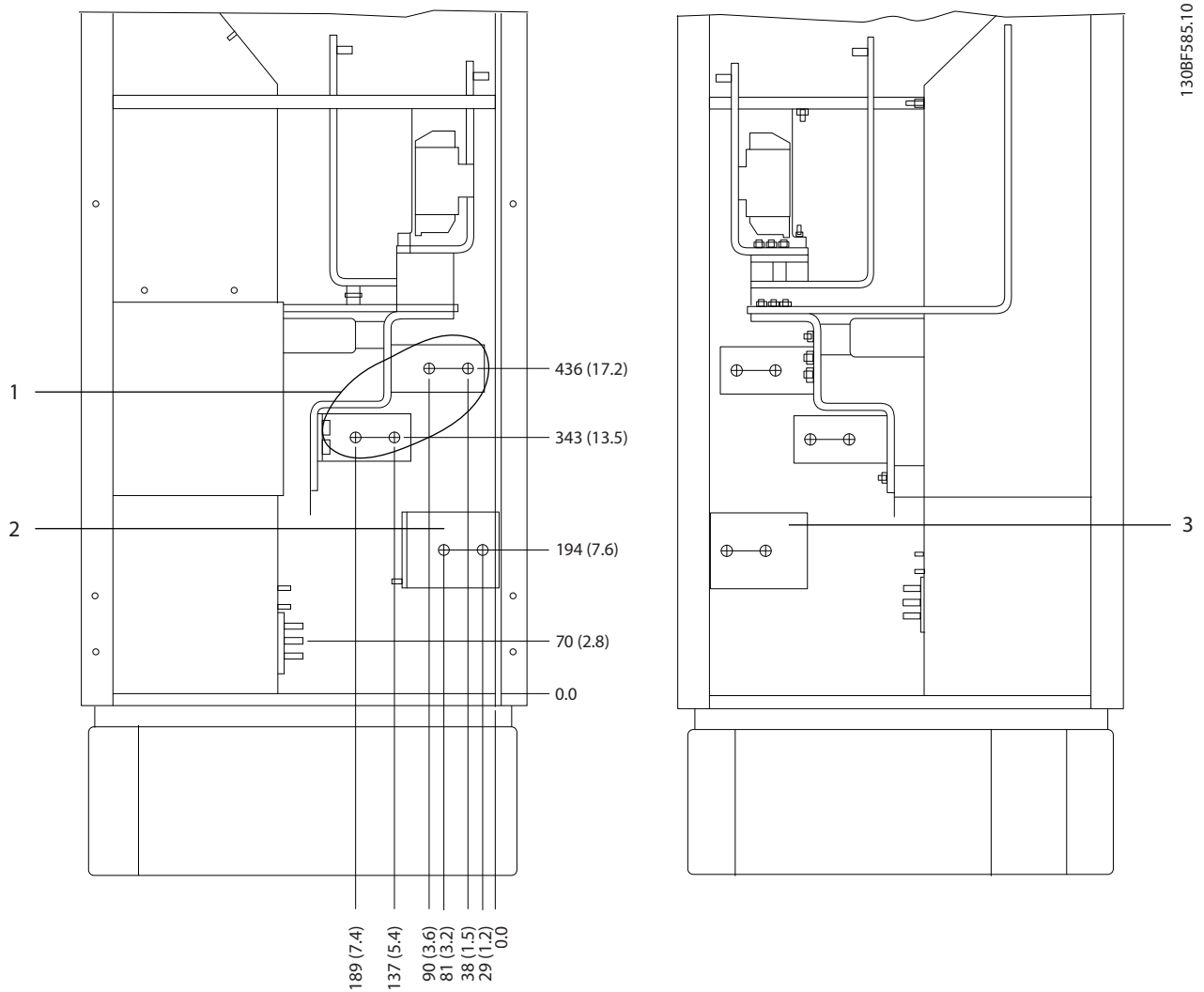
Abbildung 8.50 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F3-F4 mit Trennschalter/Molded Case Switch, Seitenansicht

8



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

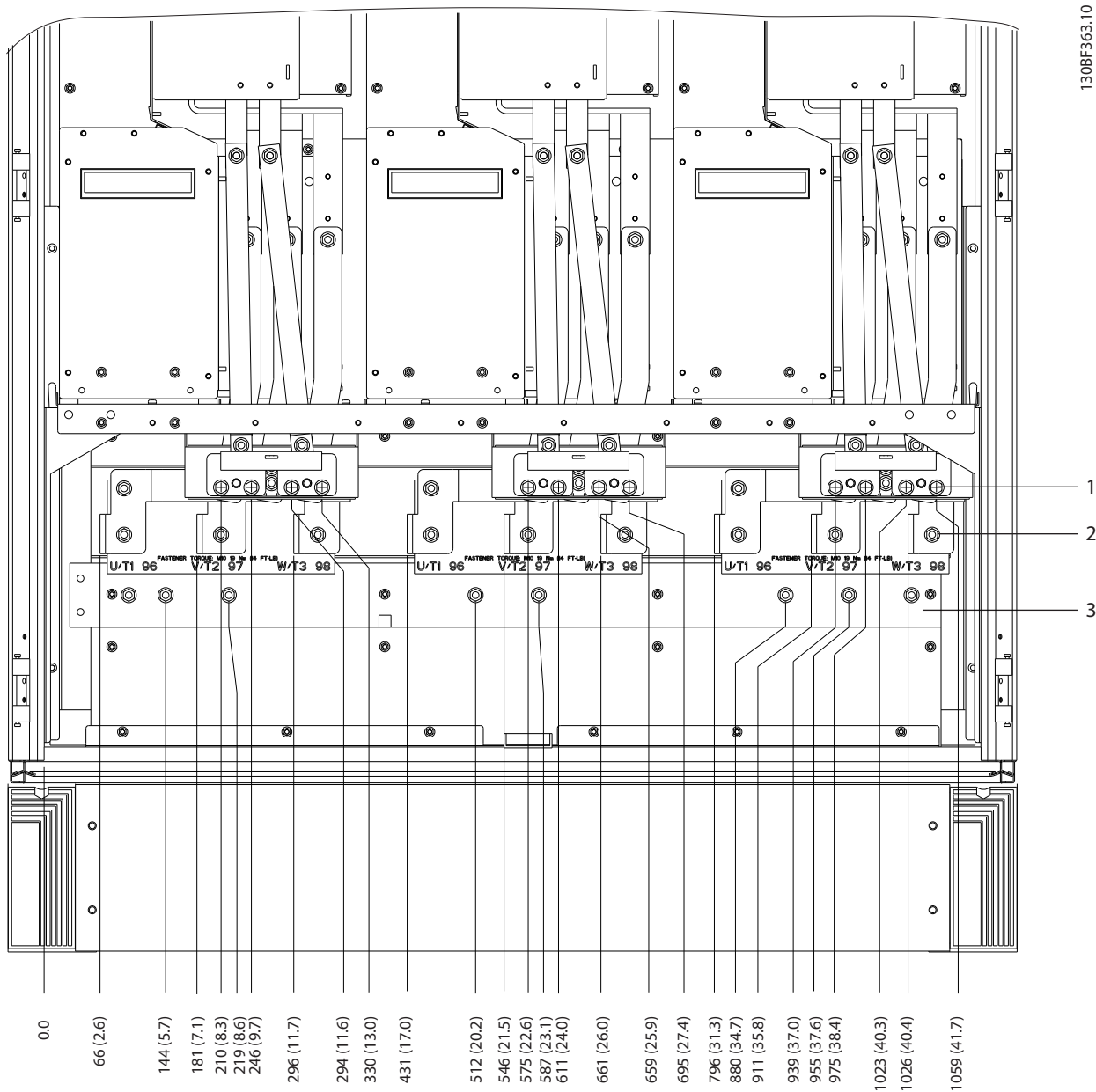
Abbildung 8.51 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F1-F4, Frontansicht



8

1	Netzklemmen	3	Zwischenkreiskopplungsklemmen (-)
2	Zwischenkreiskopplungsklemmen (+)	-	-

Abbildung 8.52 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F3-F4, Seitenansicht

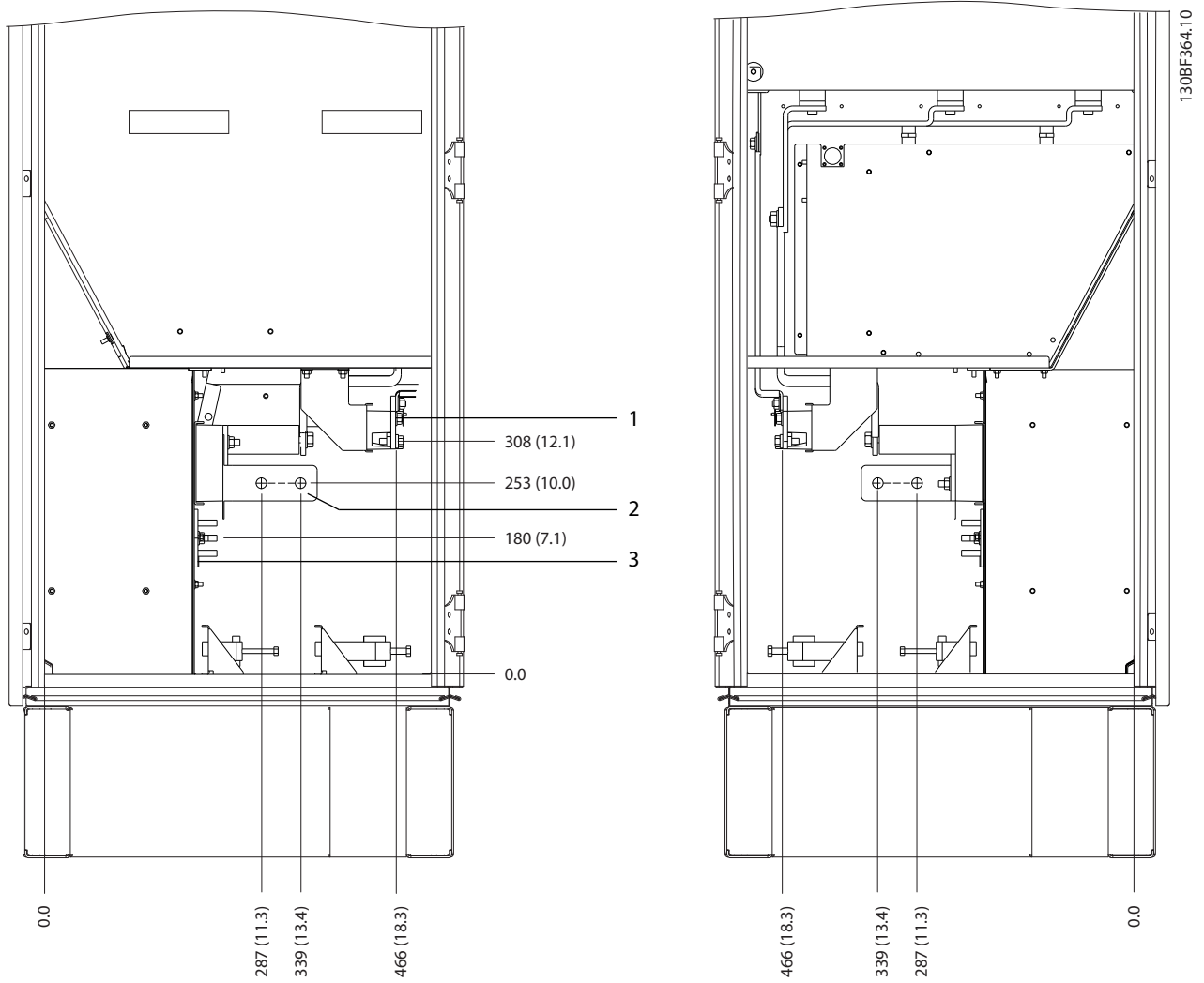


1308F363.10

8

1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.53 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F2/F4, Frontansicht



8

1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.54 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F2/F4, Seitenansicht

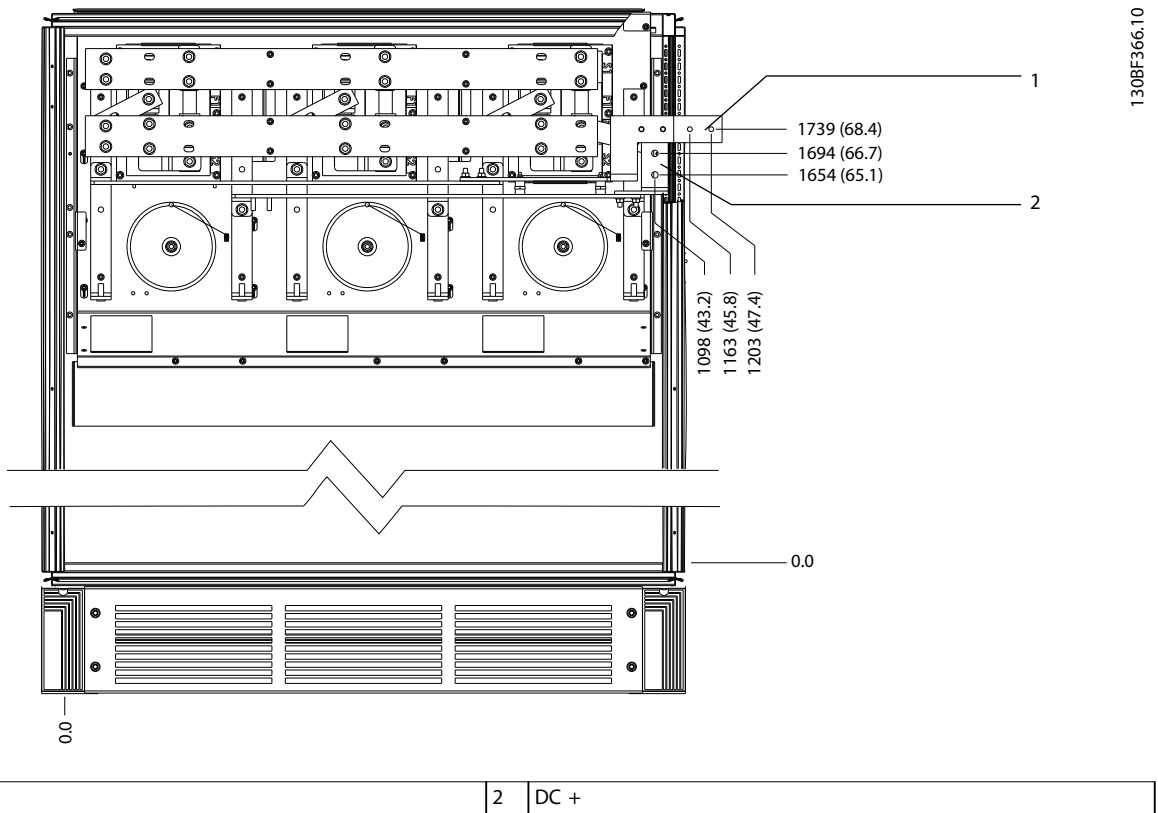


Abbildung 8.55 Klemmenabmessungen der Rückspeiseklemmen bei Baugrößen F2/F4, Frontansicht

8.7 F8 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.7.1 Außenabmessungen F8

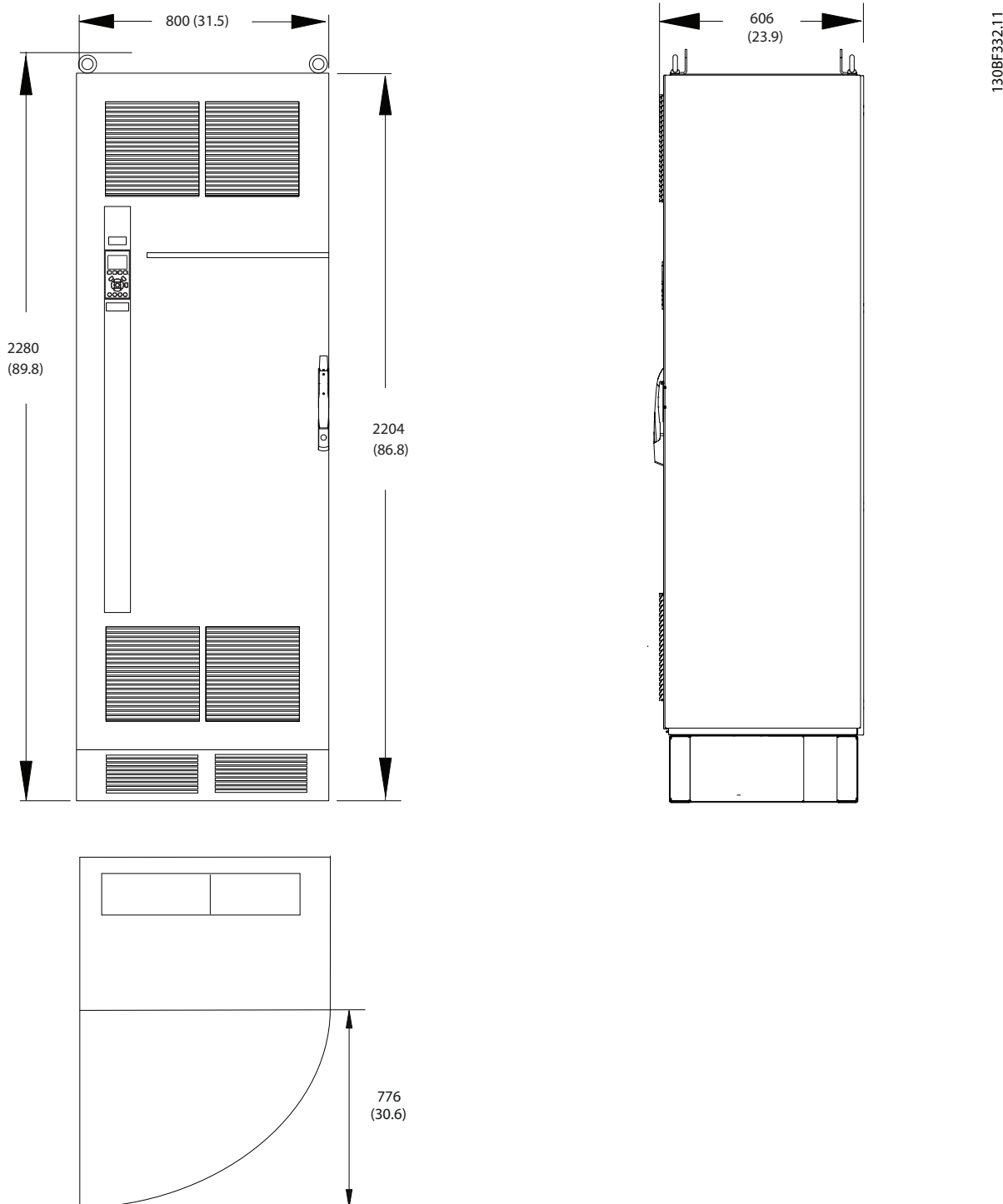
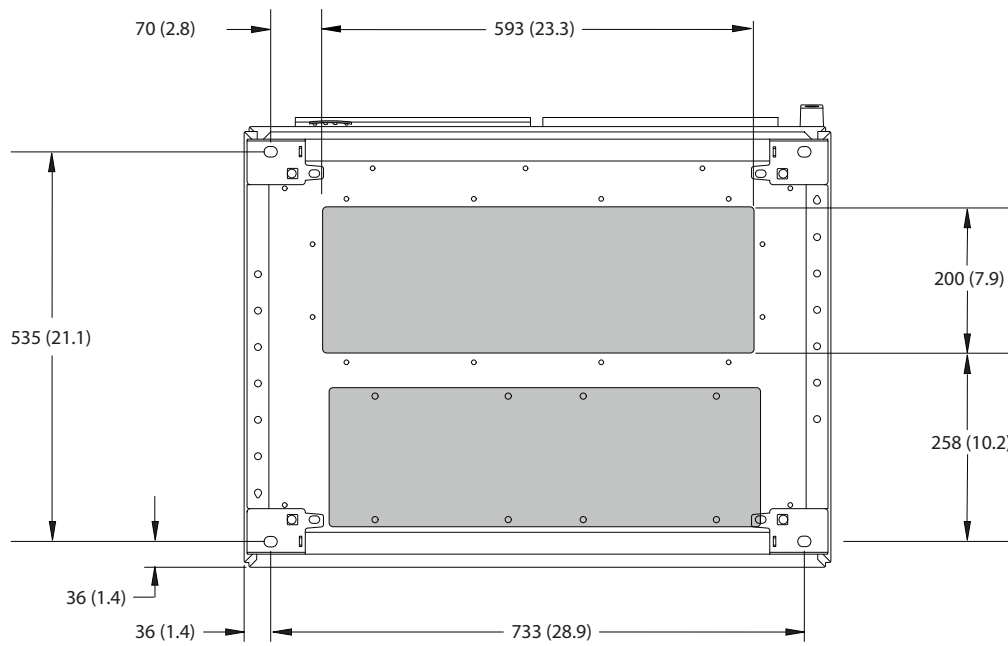


Abbildung 8.56 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F8



130BF616.10

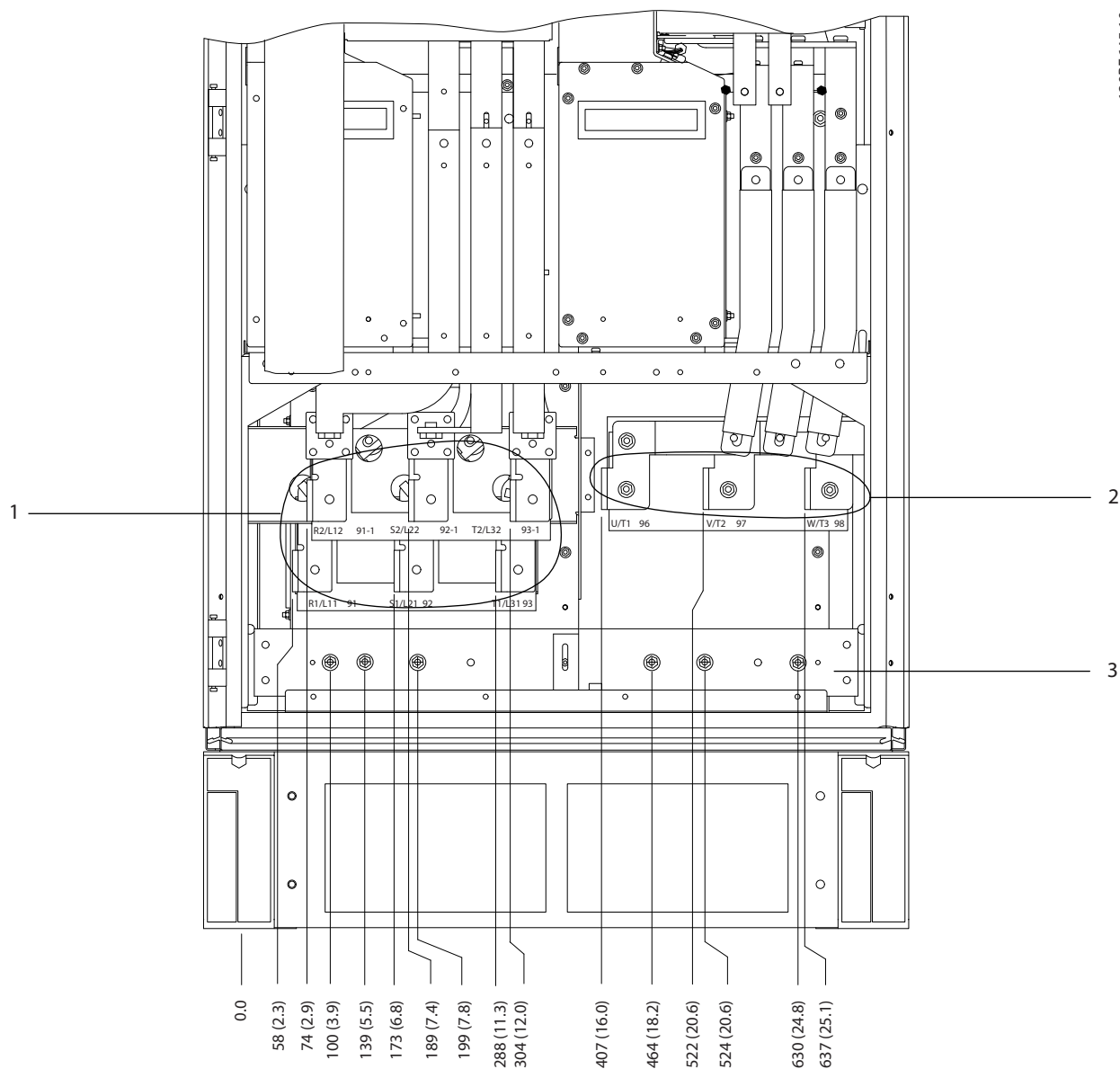
8

1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.57 Abmessungen der Bodenplatte F8

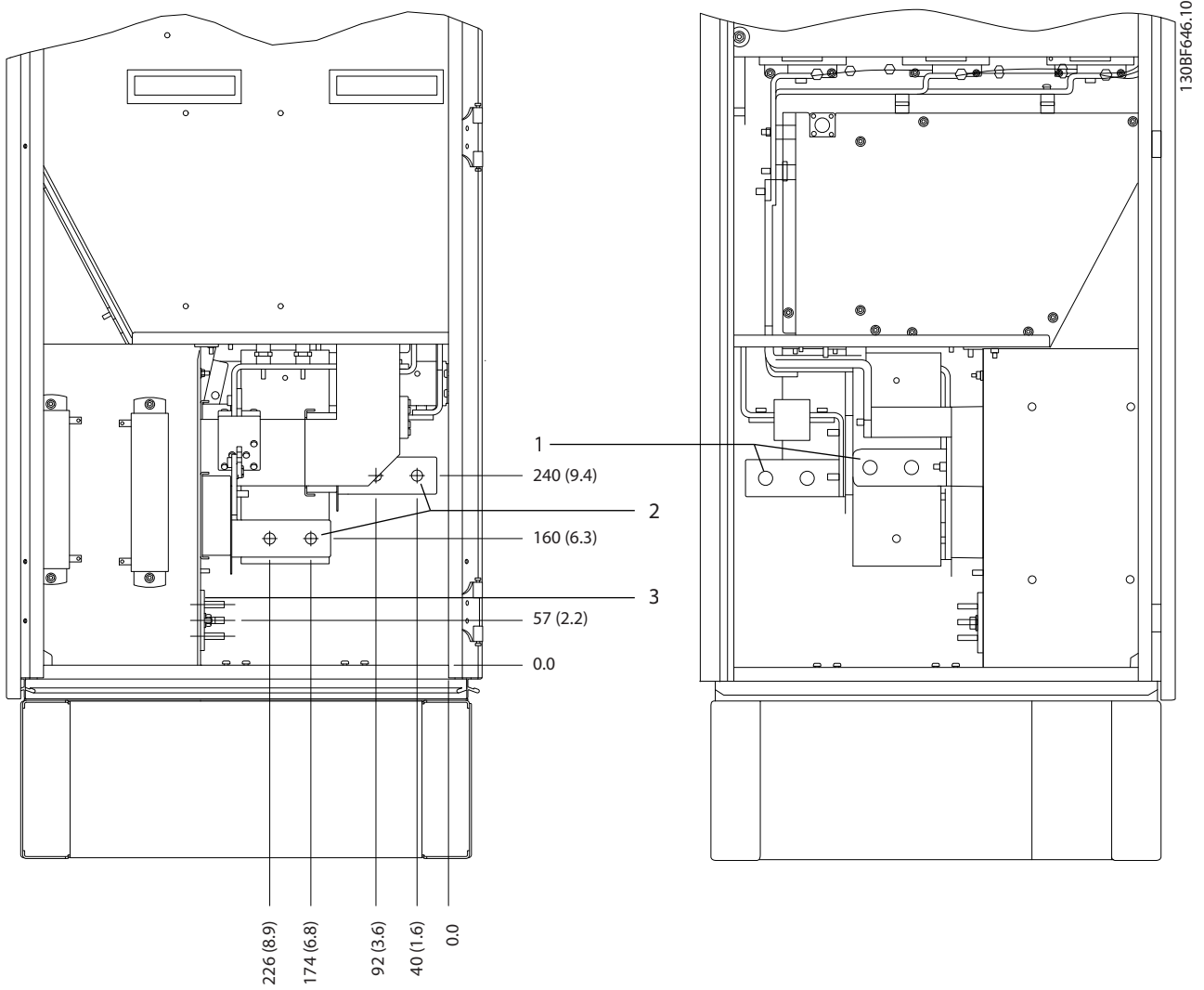
8.7.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F8

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



1	Netzklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.58 Klemmenabmessungen des Gleichrichter-/Wechselrichterschrank bei Baugrößen F8-F9, Frontansicht

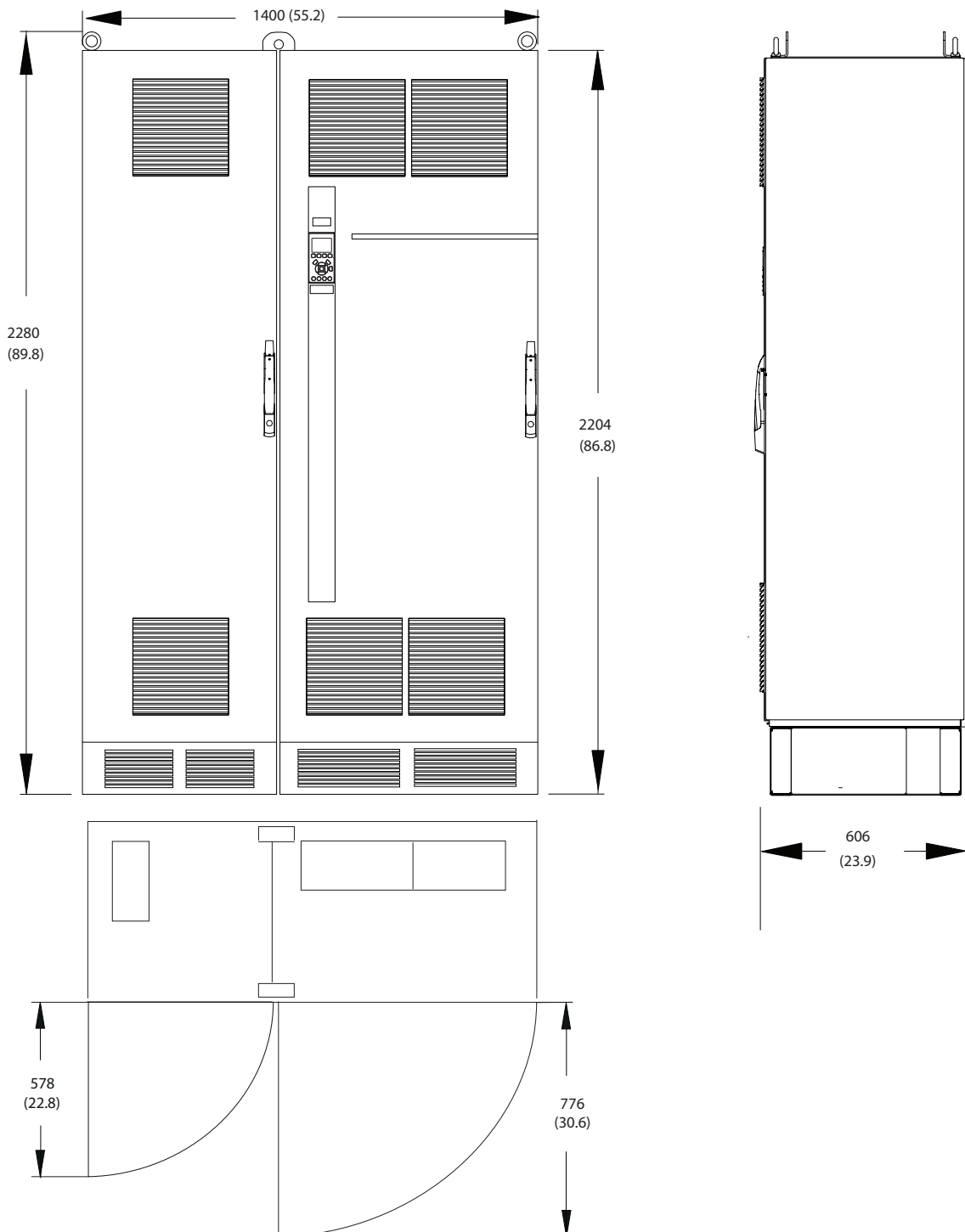


1	Netzklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.59 Klemmenabmessungen des Gleichrichter-/Wechselrichterschrank bei Baugrößen F8-F9, Seitenansicht

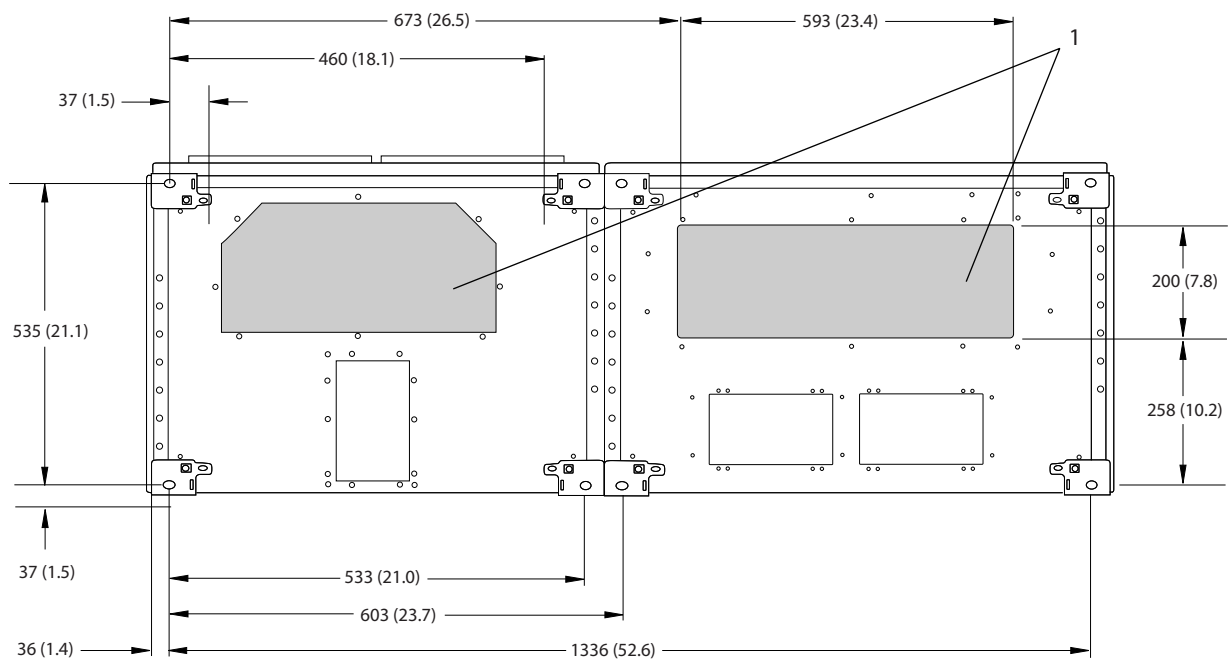
8.8 F9 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.8.1 Außenabmessungen F9



130BF333.10

Abbildung 8.60 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F9



1	Netzseite	2	Motorseite
---	-----------	---	------------

Abbildung 8.61 Abmessungen der Bodenplatte F9

8.8.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F9

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.

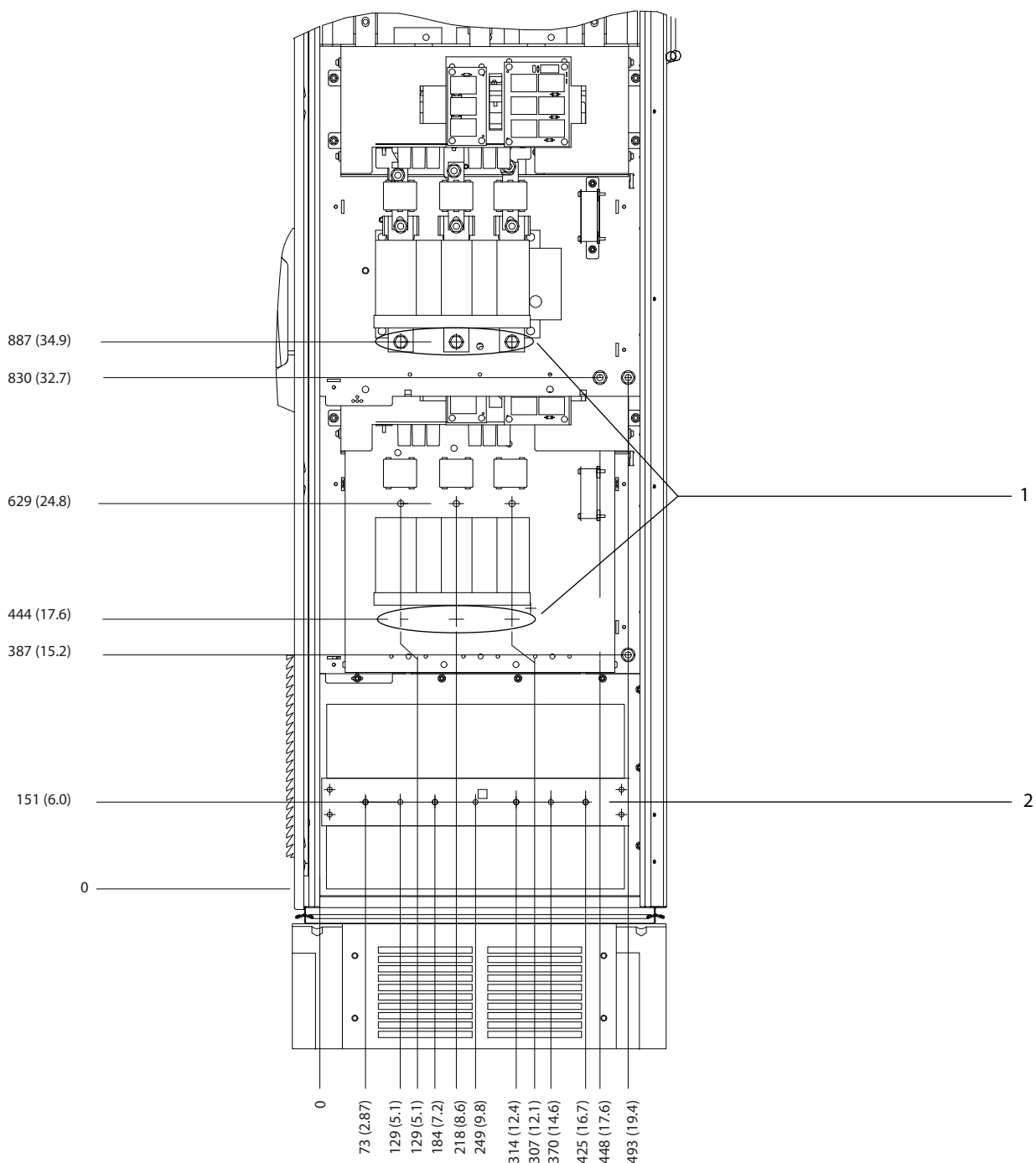


Abbildung 8.62 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugröße F9, Frontansicht

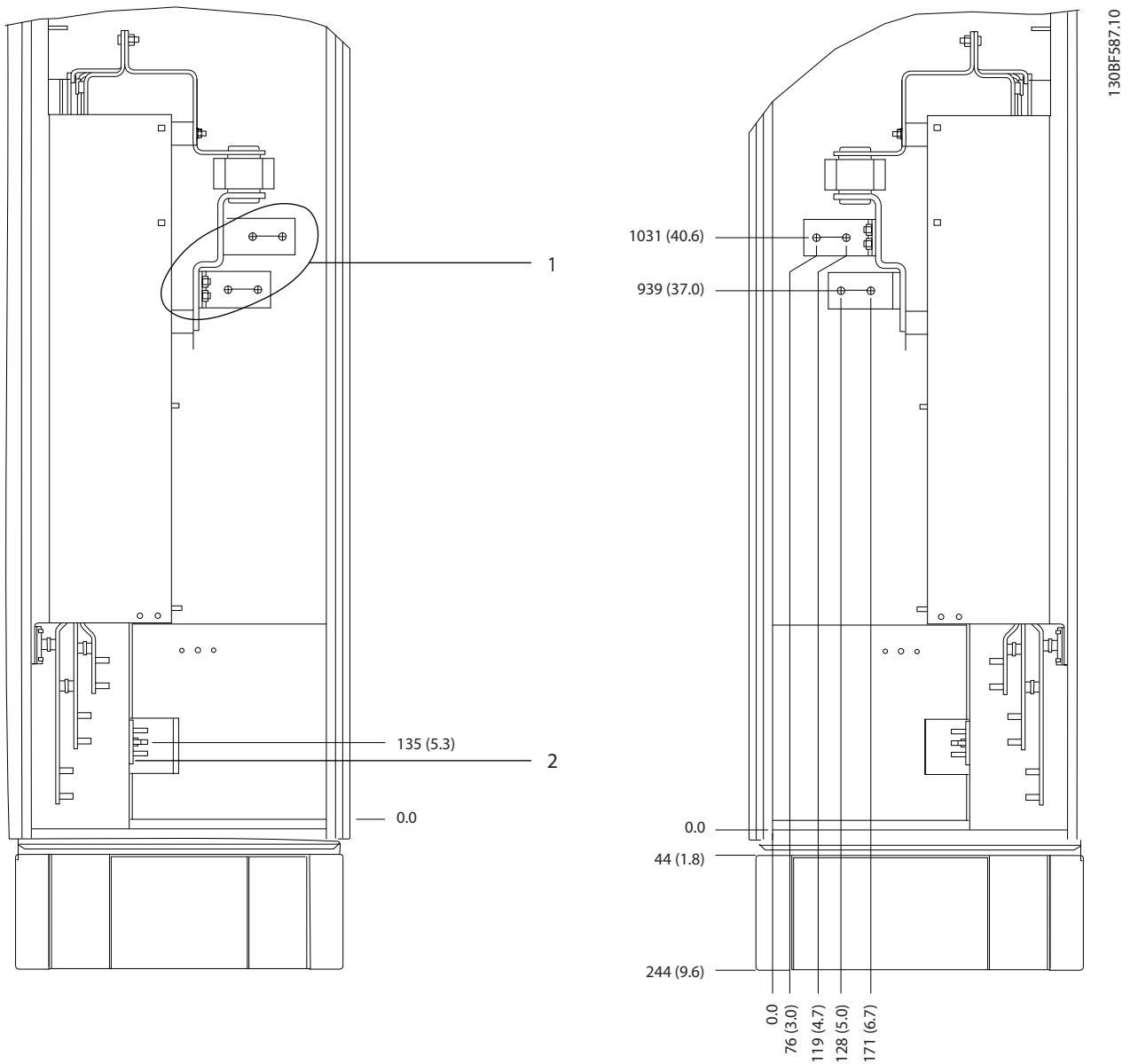
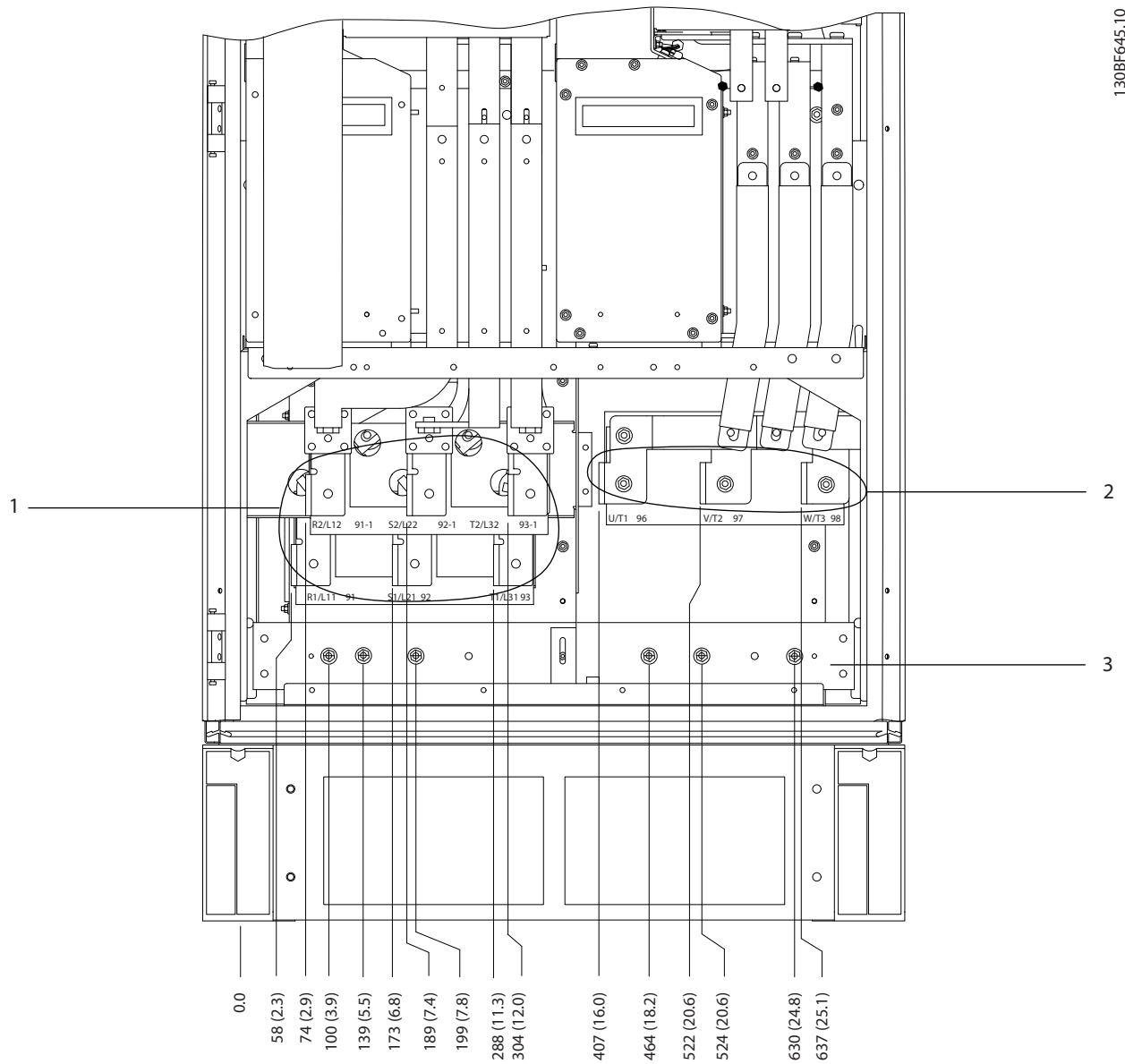
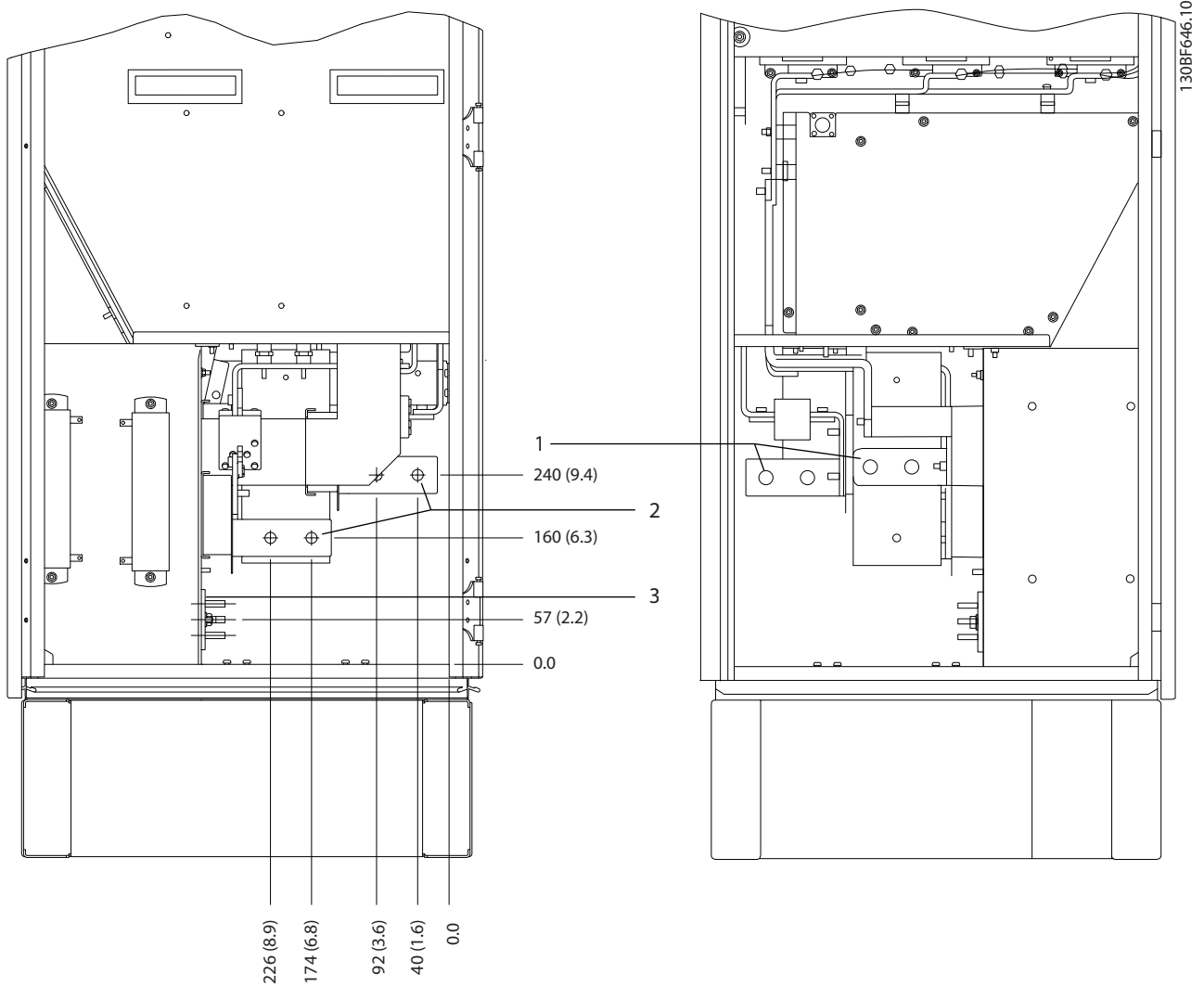


Abbildung 8.63 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugröße F9, Seitenansicht



1	Netzklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.64 Klemmenabmessungen des Gleichrichter-/Wechselrichterschrank bei Baugrößen F8-F9, Frontansicht

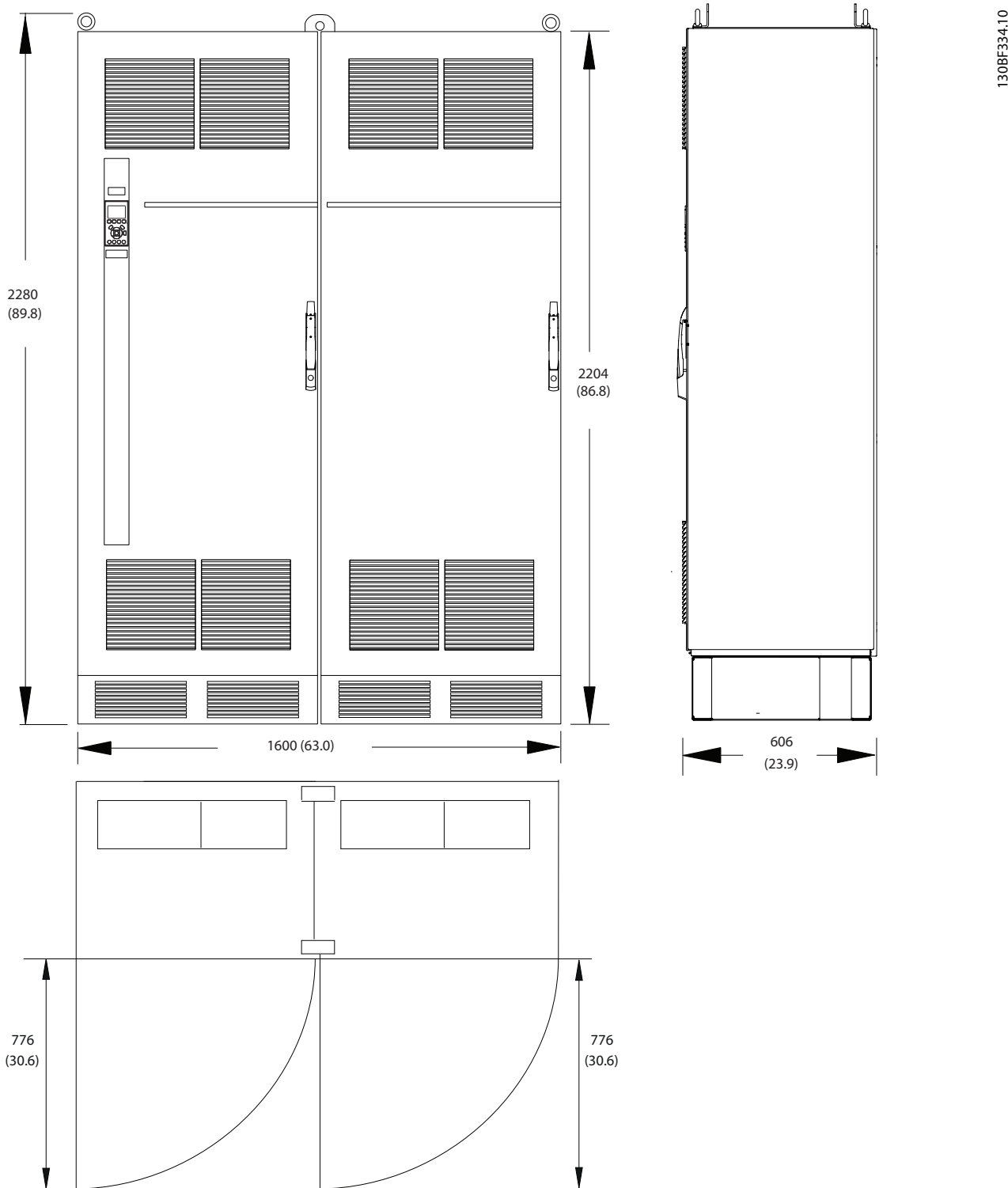


1	Netzklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.65 Klemmenabmessungen des Gleichrichter-/Wechselrichterschrank bei Baugrößen F8-F9, Seitenansicht

8.9 F10 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.9.1 Außenabmessungen F10



130BF334.10

Abbildung 8.66 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F10

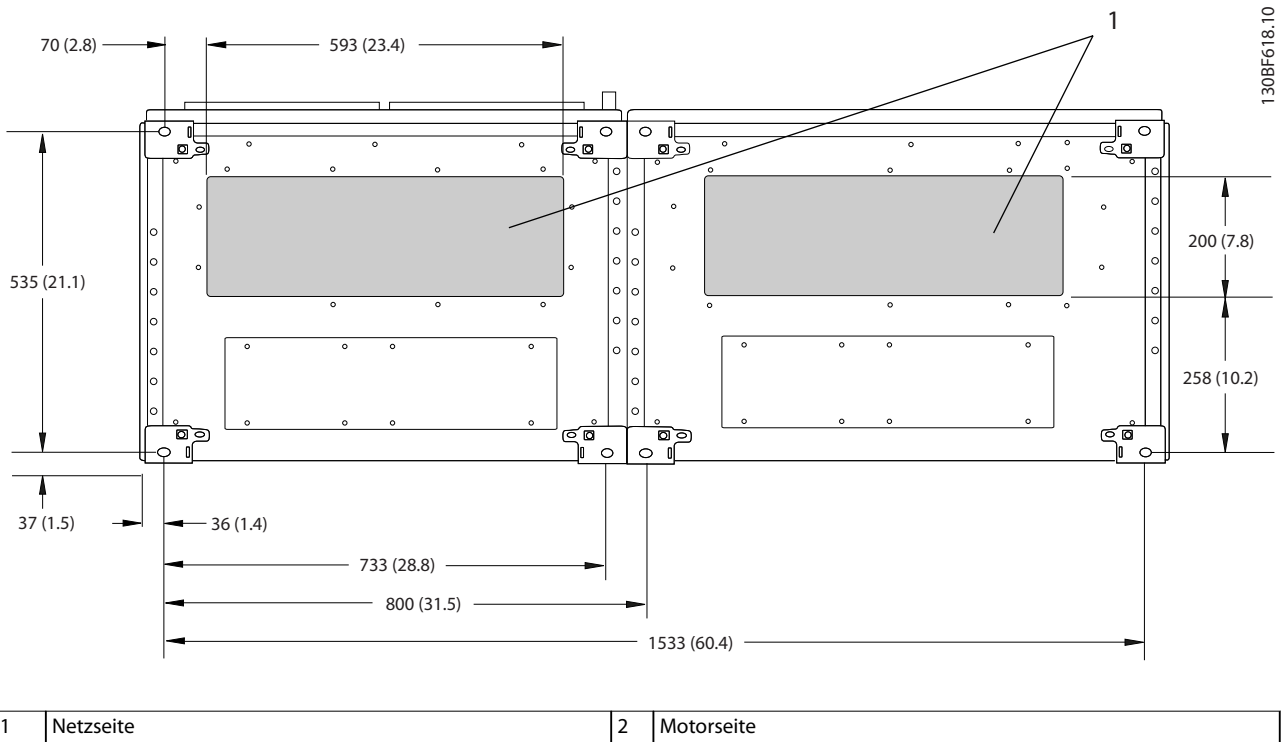
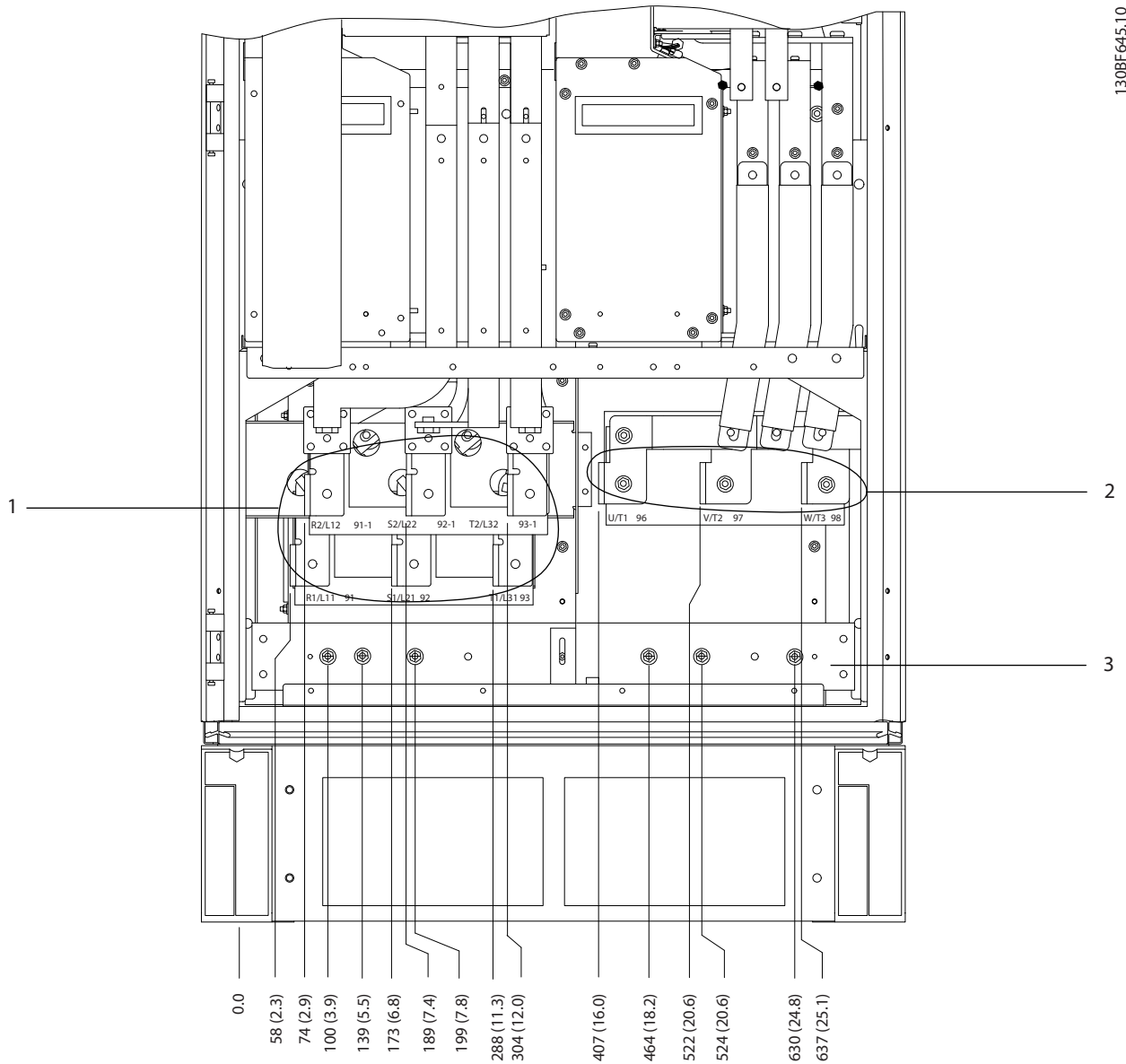


Abbildung 8.67 Abmessungen der Bodenplatte F10

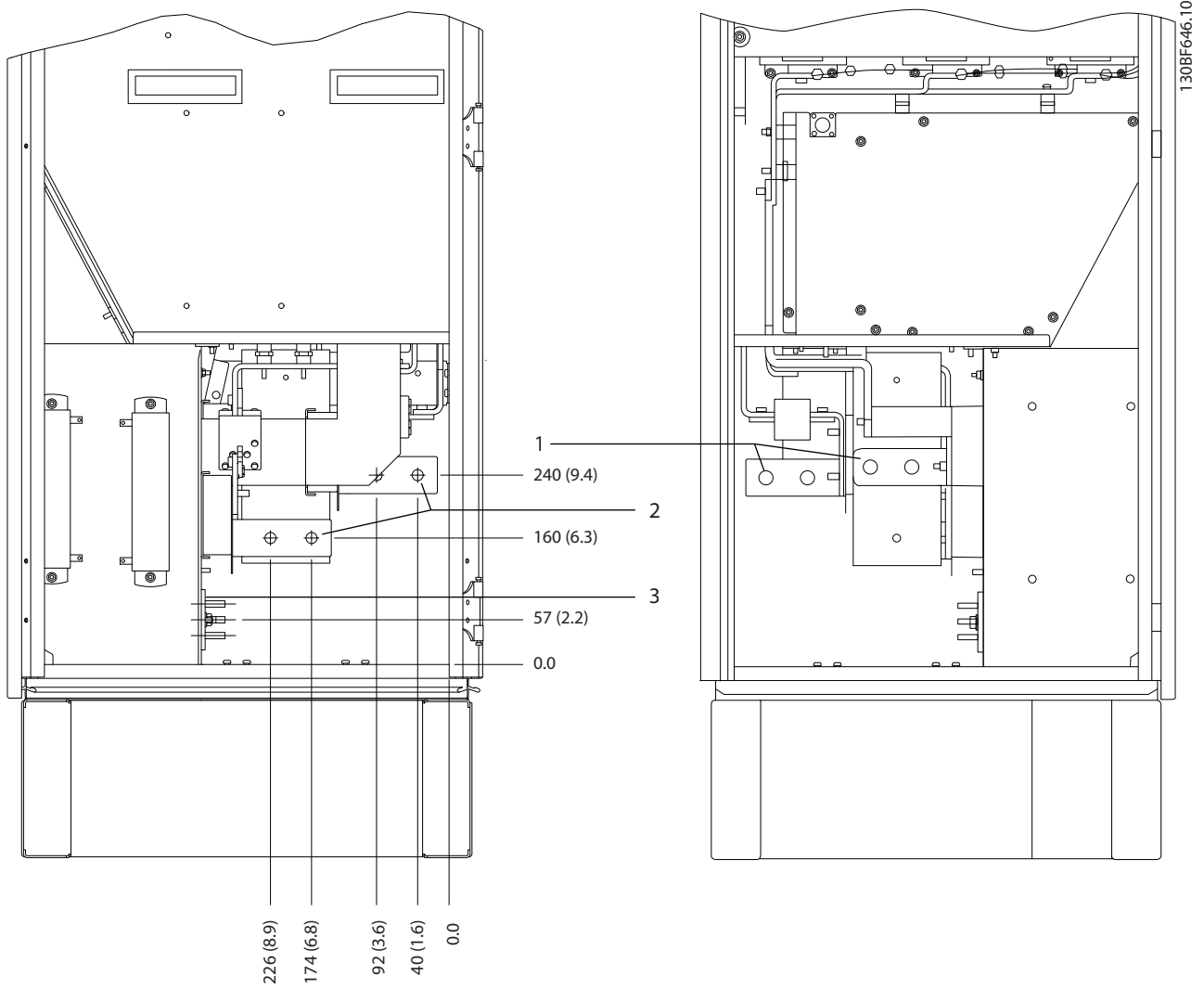
8.9.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F10

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



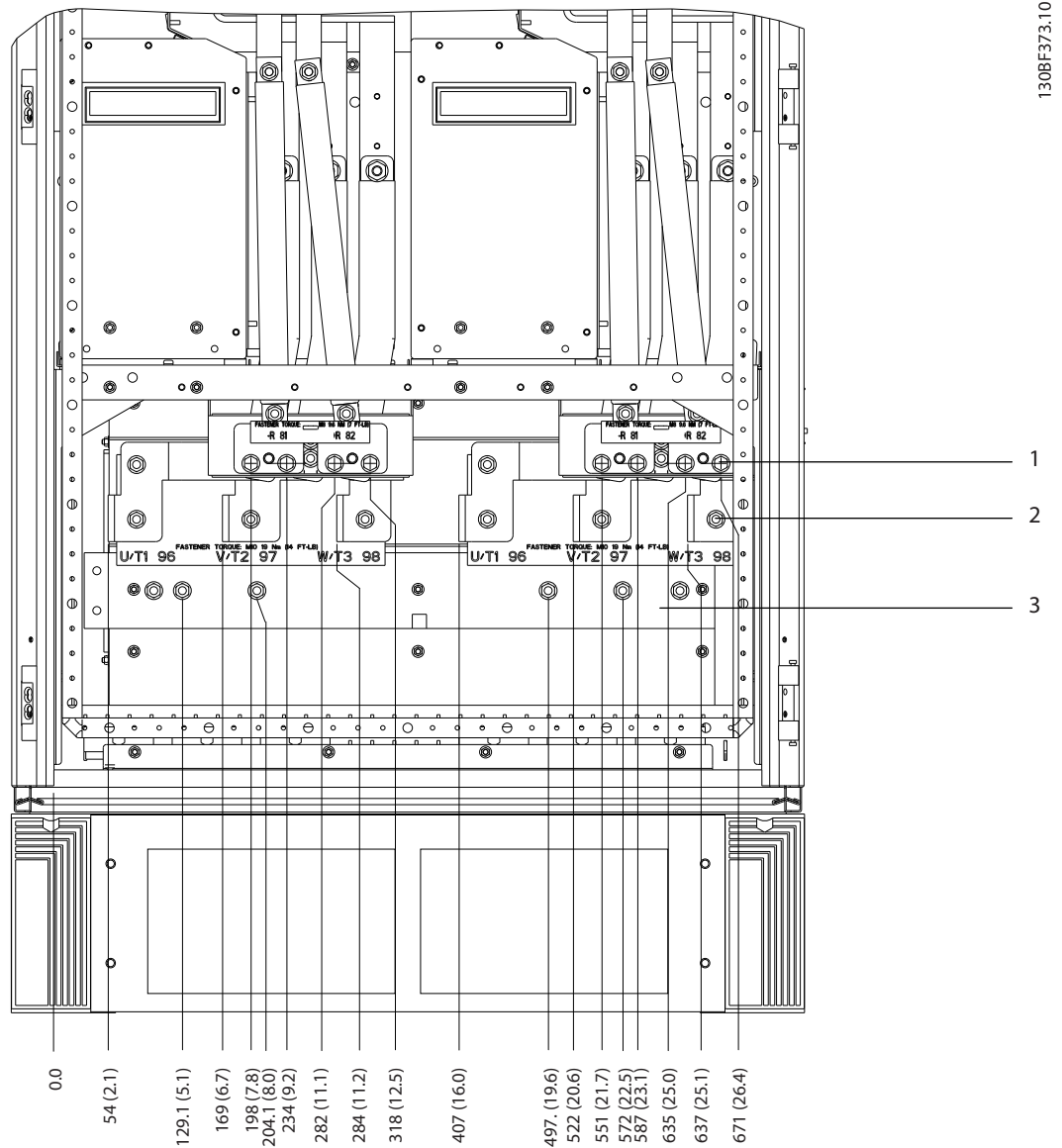
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.68 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F10-F13, Frontansicht



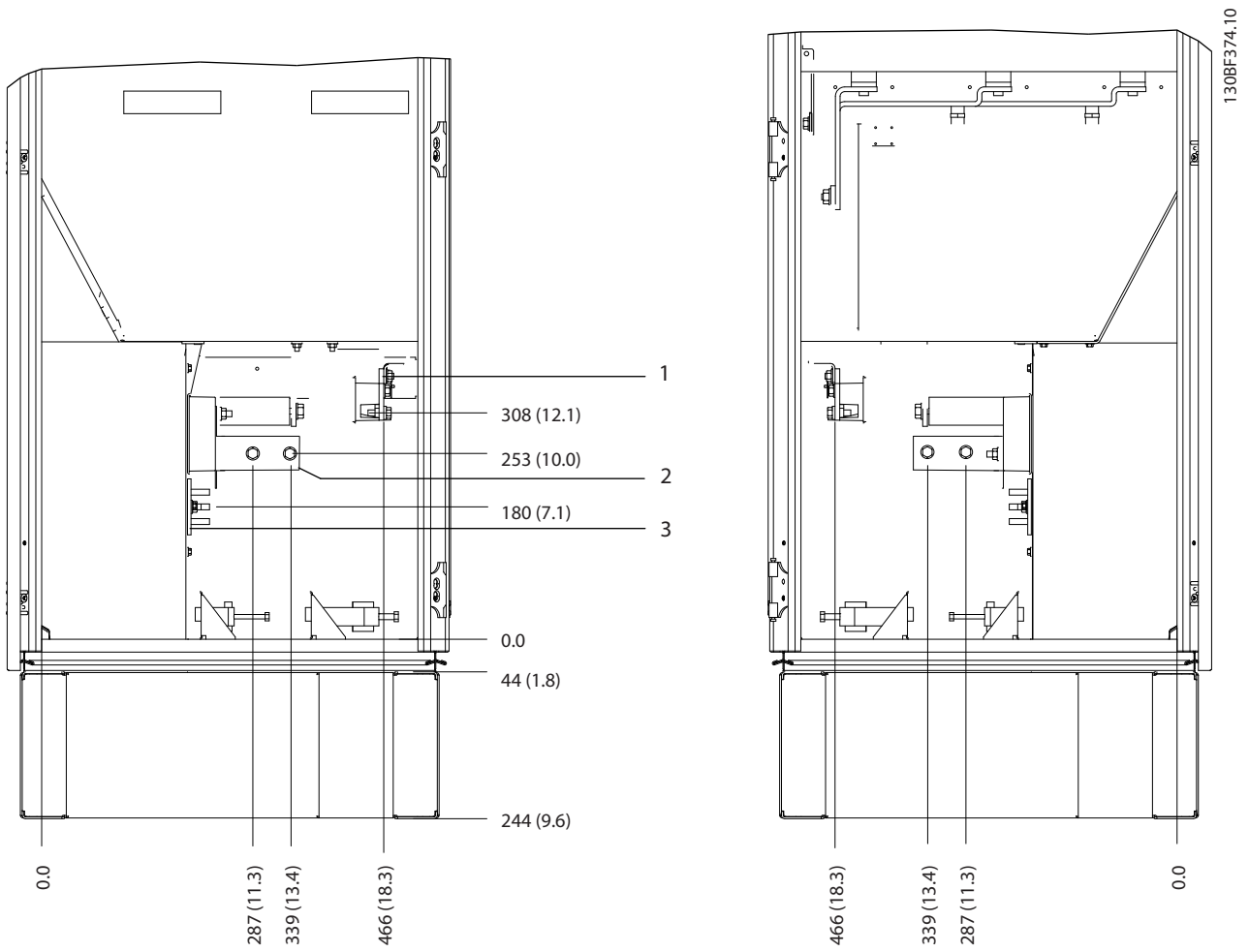
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.69 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F10-F13, Seitenansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.70 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F10-F11, Frontansicht

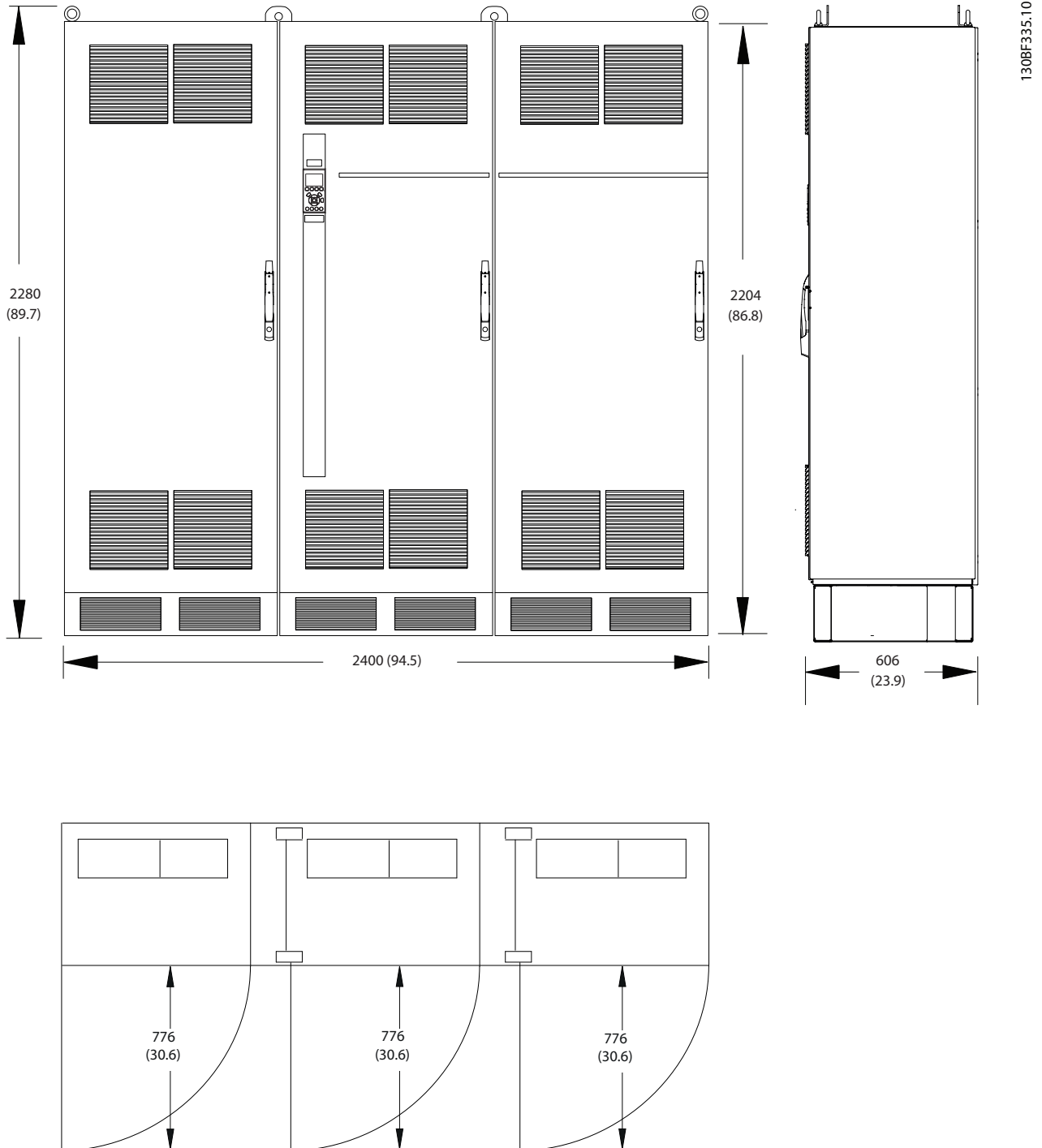


1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.71 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F10-F11, Seitenansicht

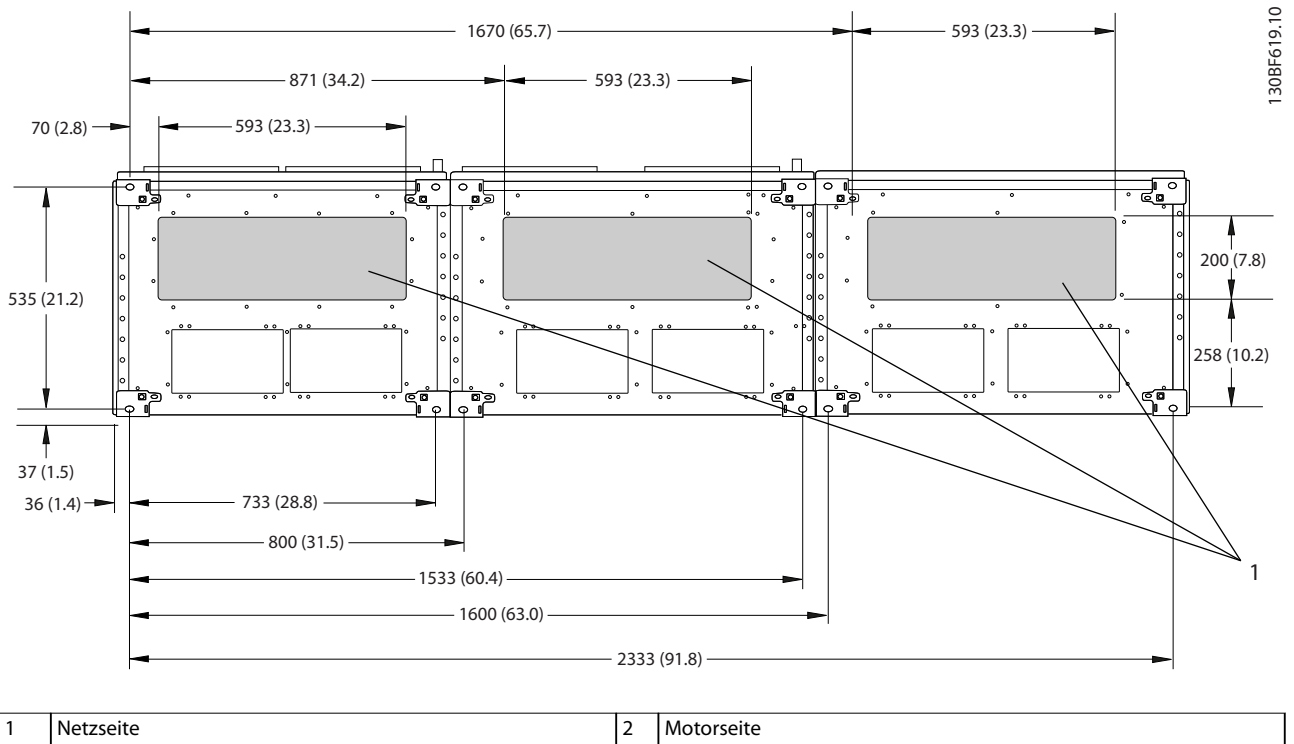
8.10 F11 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.10.1 Außenabmessungen F11



8

Abbildung 8.72 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F11

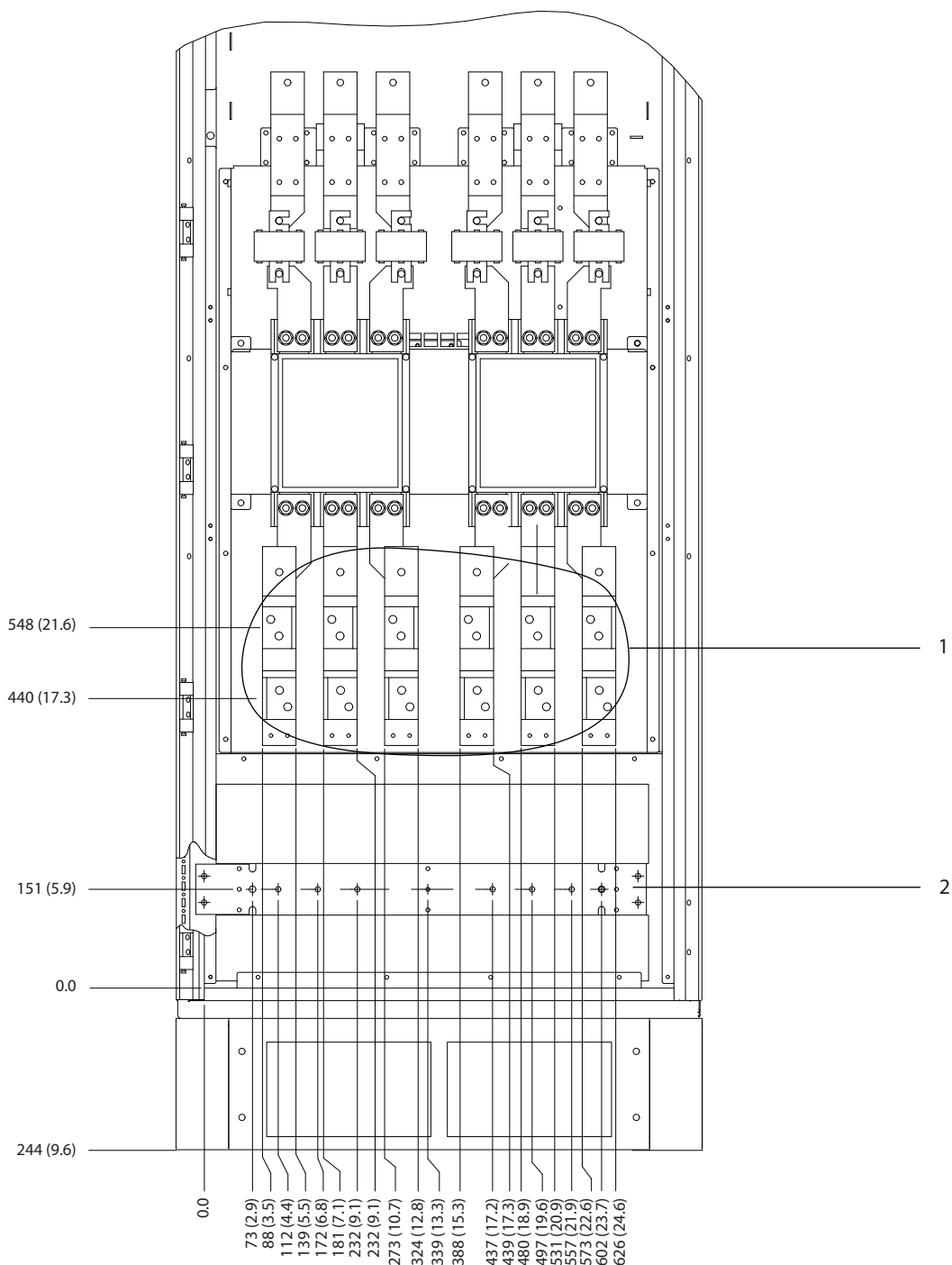


8

Abbildung 8.73 Abmessungen der Bodenplatte F11

8.10.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F11

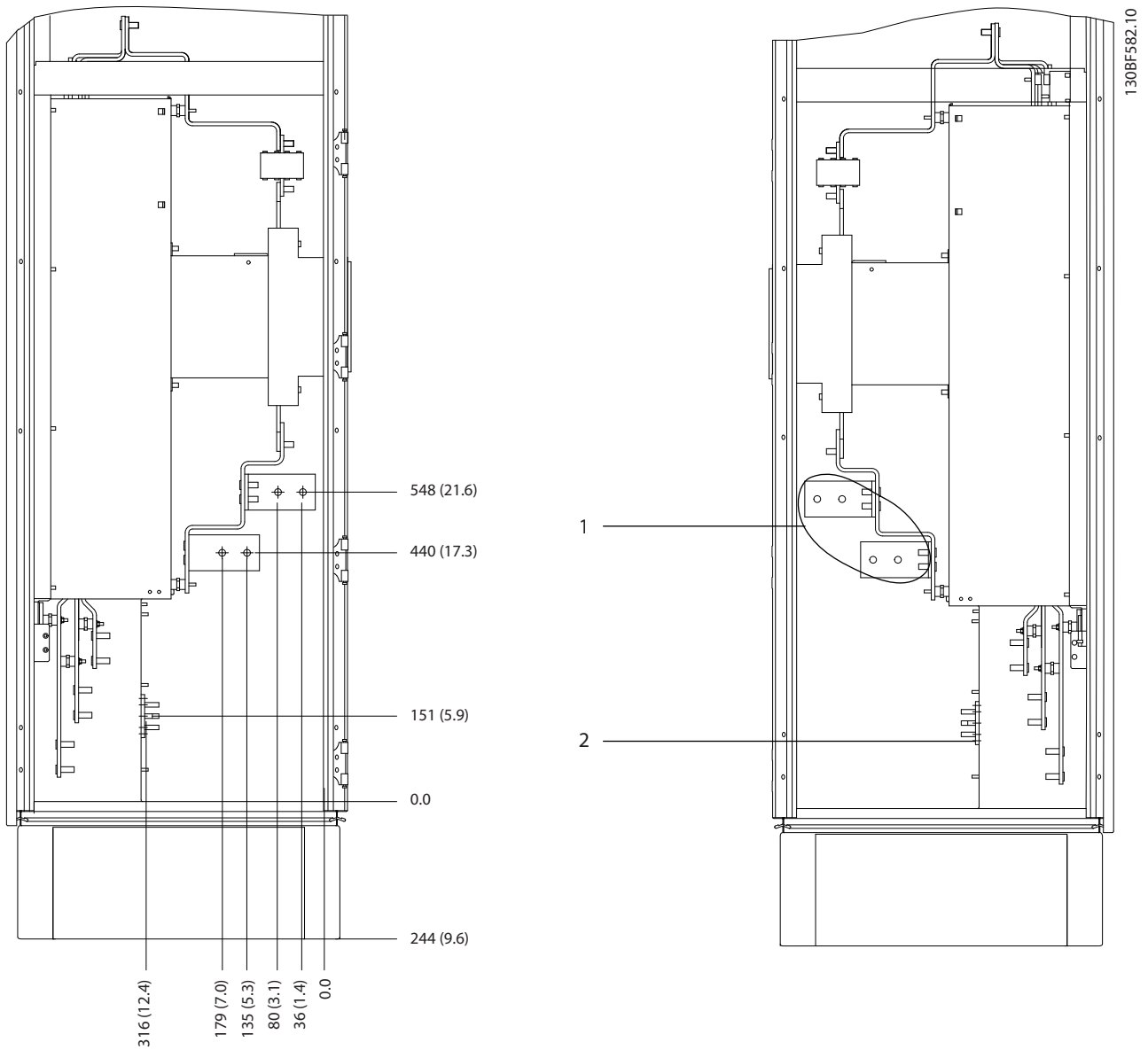
Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

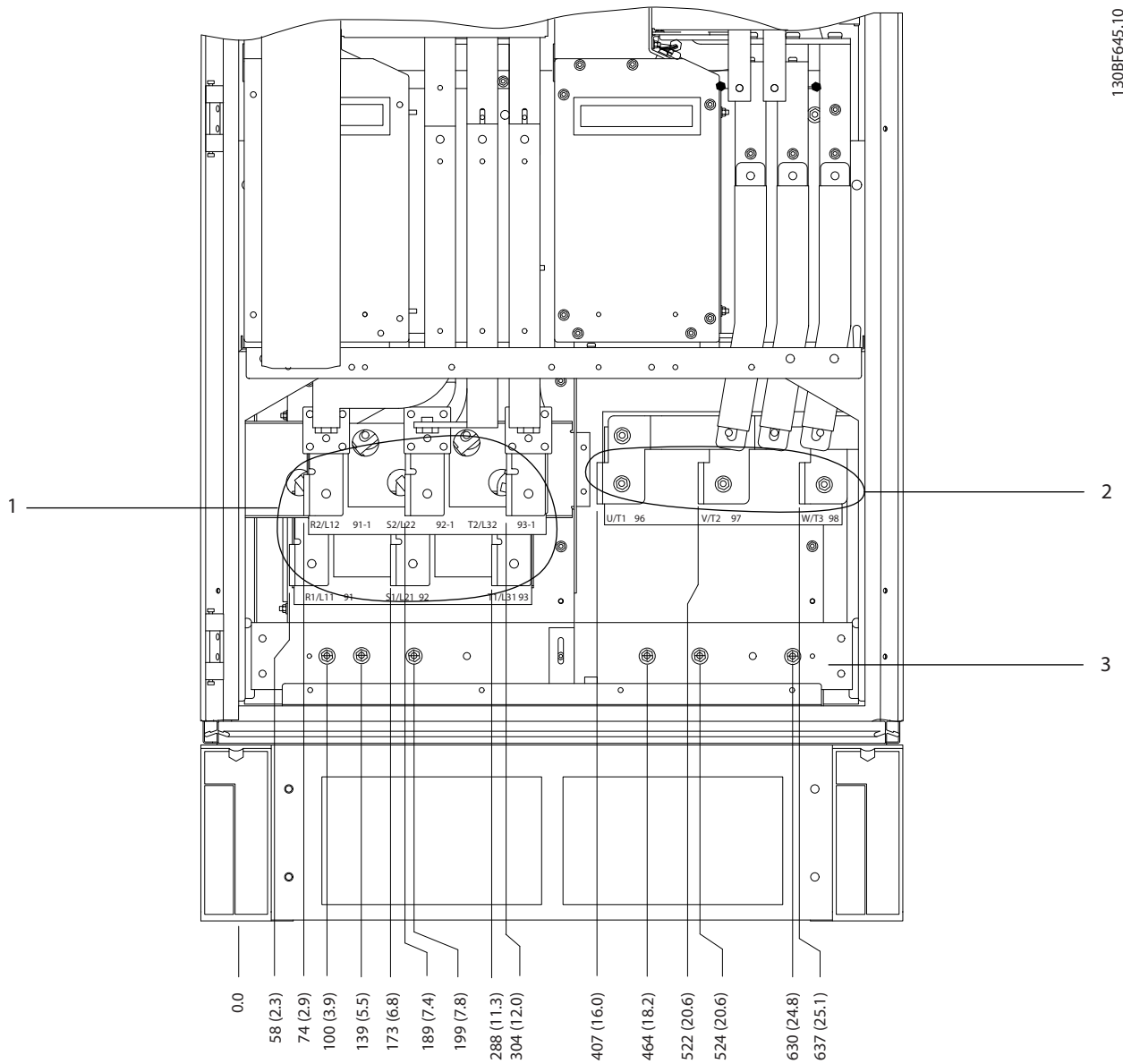
Abbildung 8.74 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F11/F13, Frontansicht

8



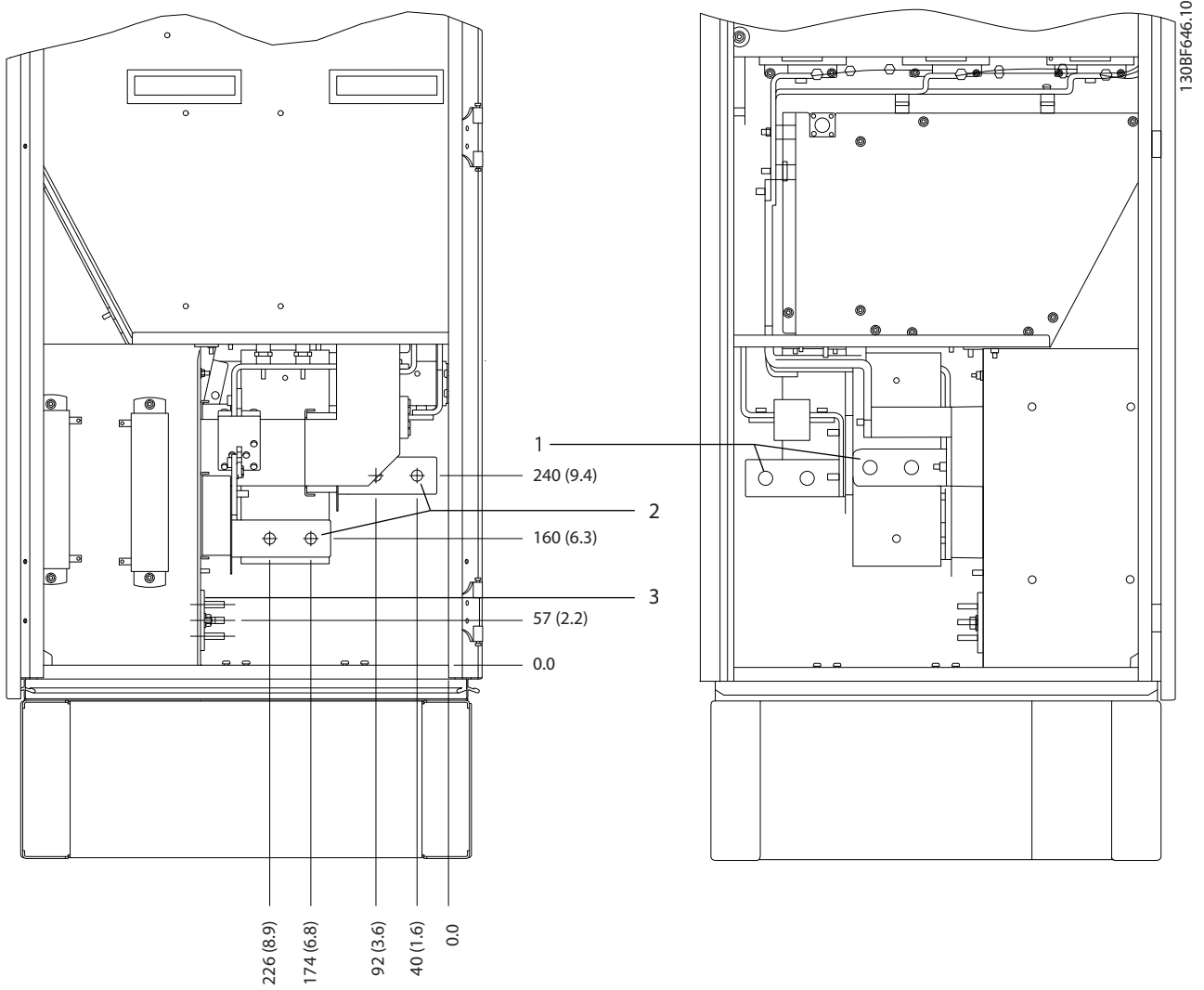
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.75 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F11/F13, Seitenansicht



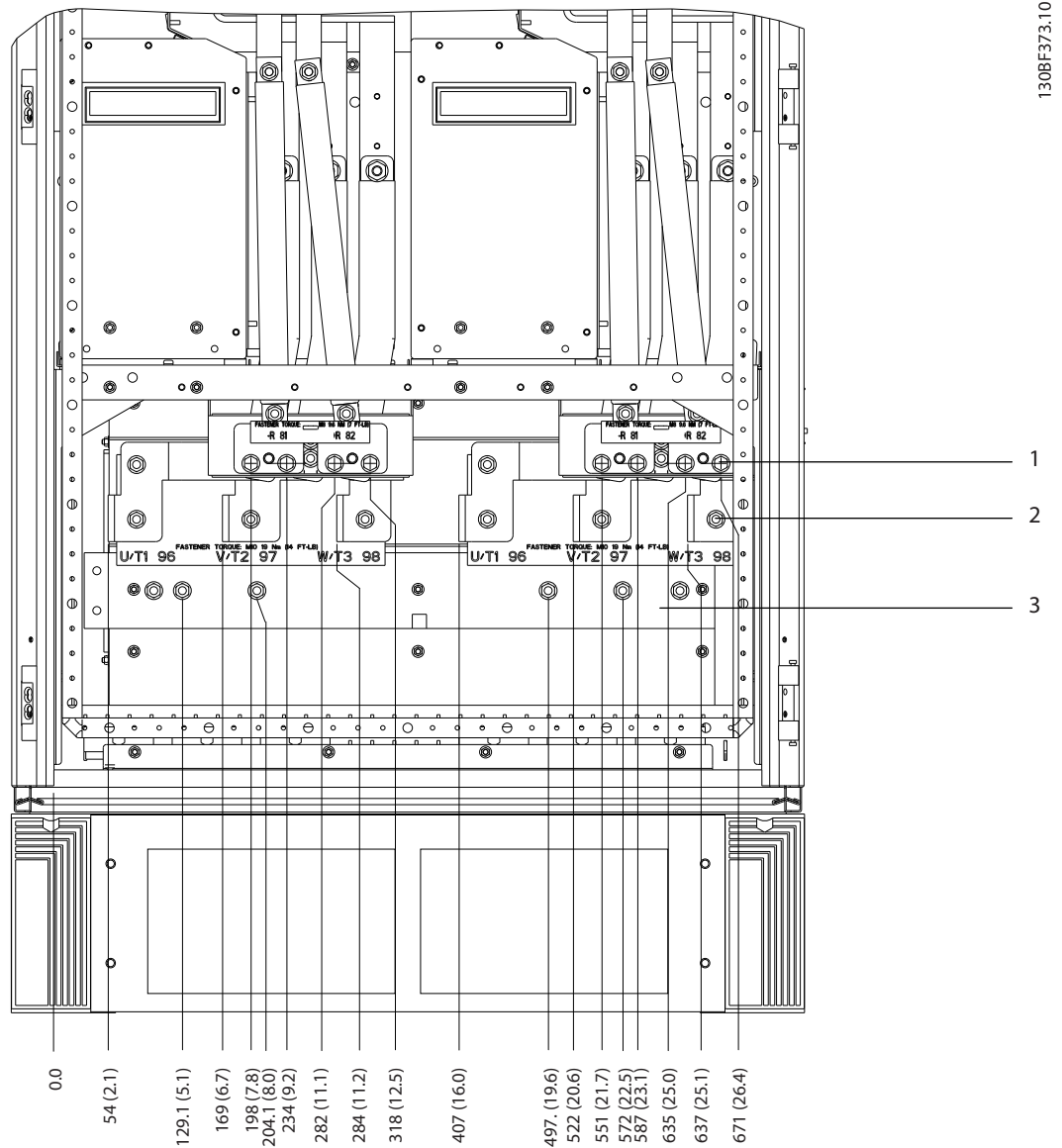
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.76 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F10-F13, Frontansicht



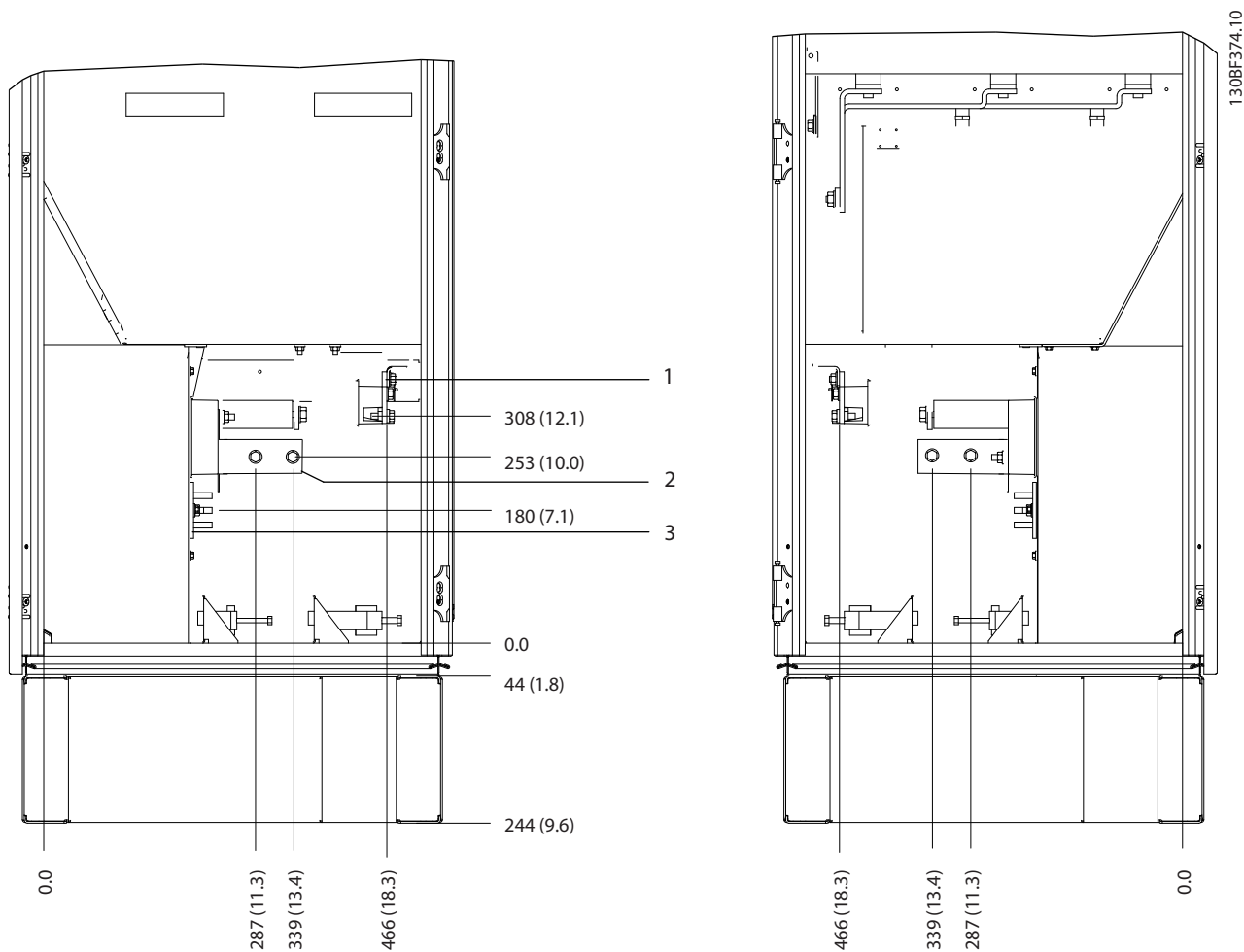
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.77 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F10-F13, Seitenansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.78 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F10-F11, Frontansicht

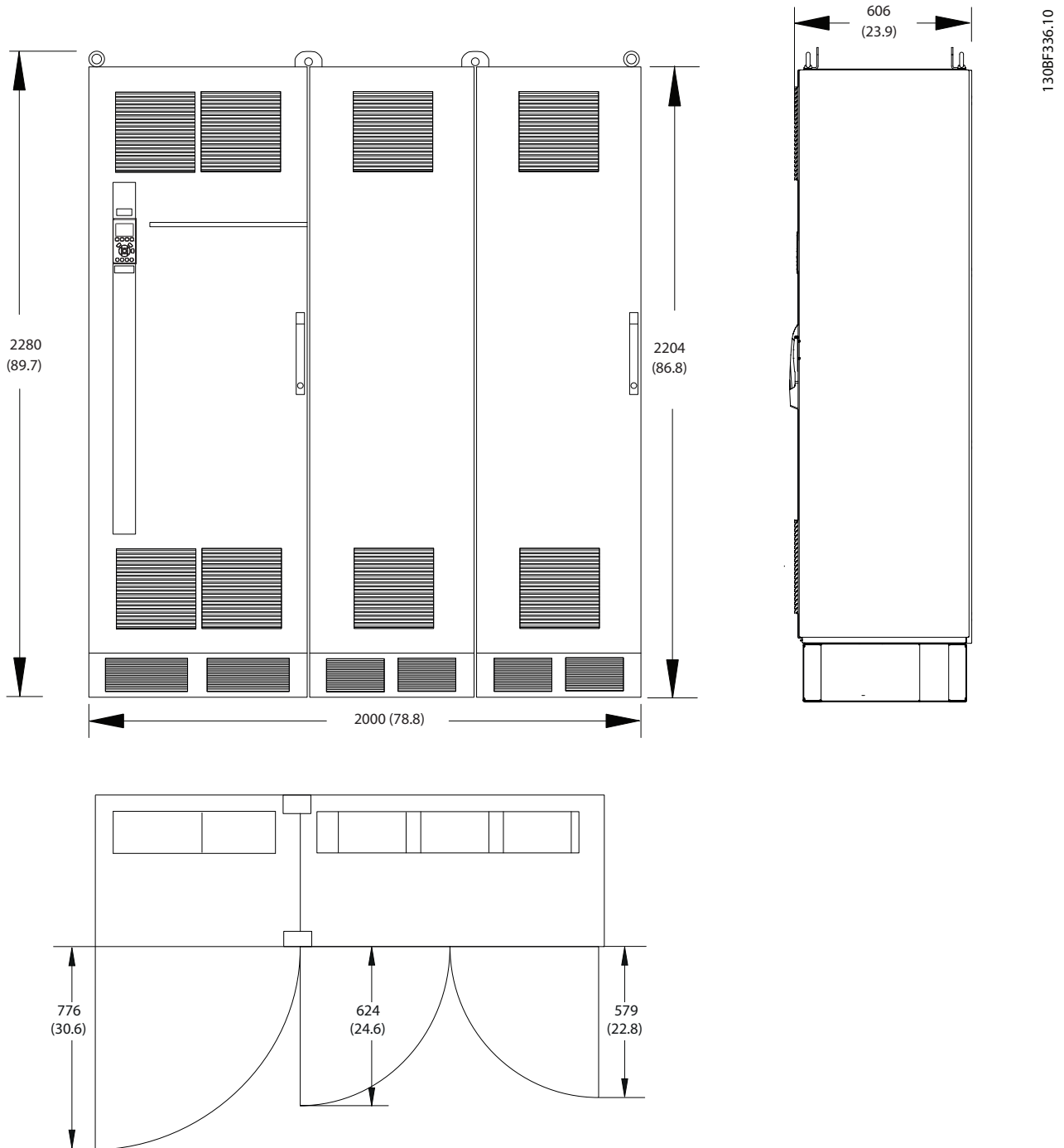


1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.79 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F10-F11, Seitenansicht

8.11 F12 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.11.1 Außenabmessungen F12



8

Abbildung 8.80 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F12

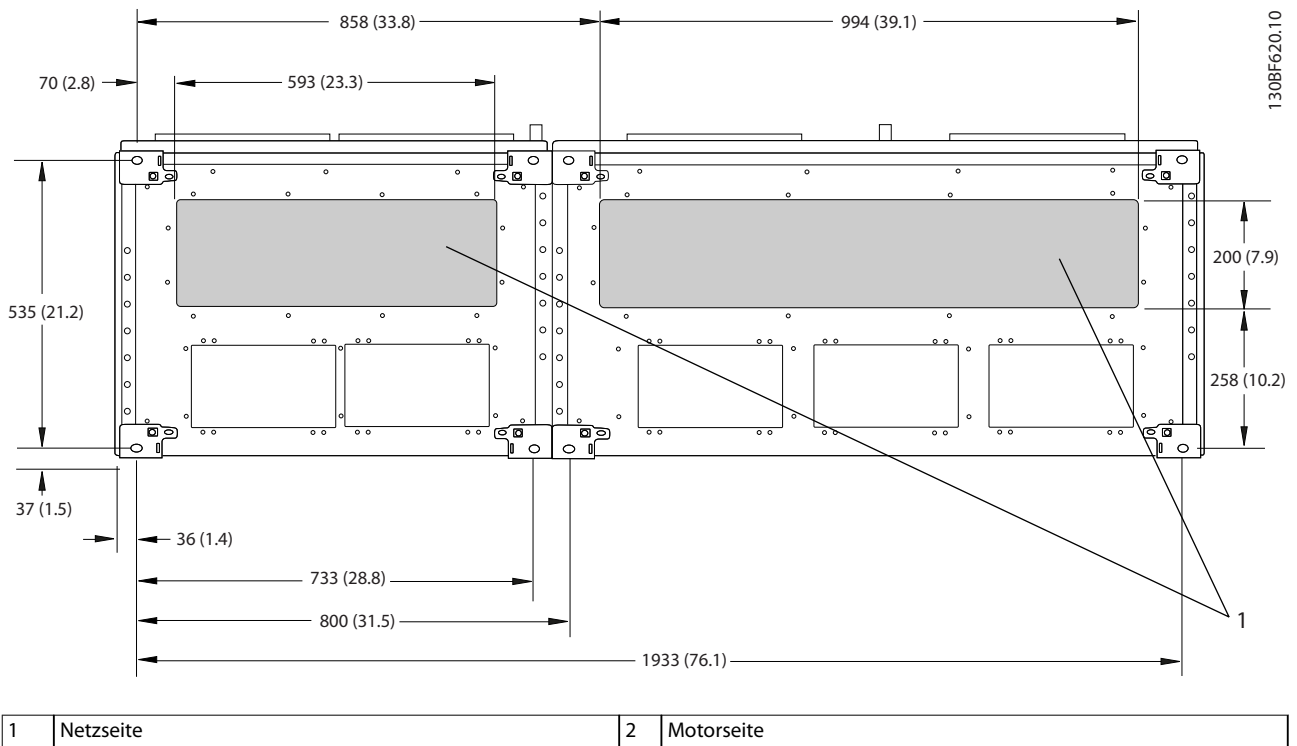
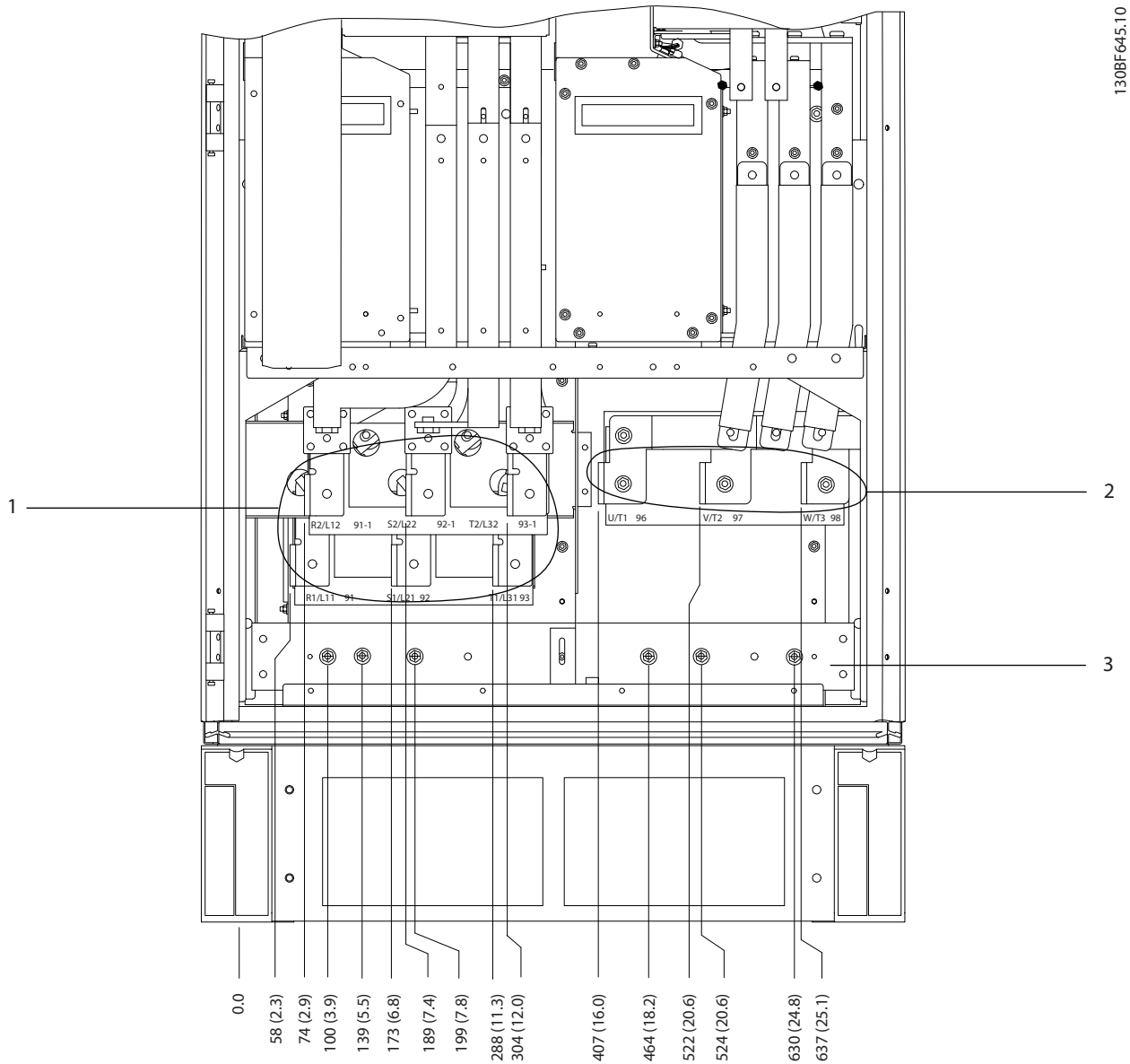


Abbildung 8.81 Abmessungen der Bodenplatte F12

8.11.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F12

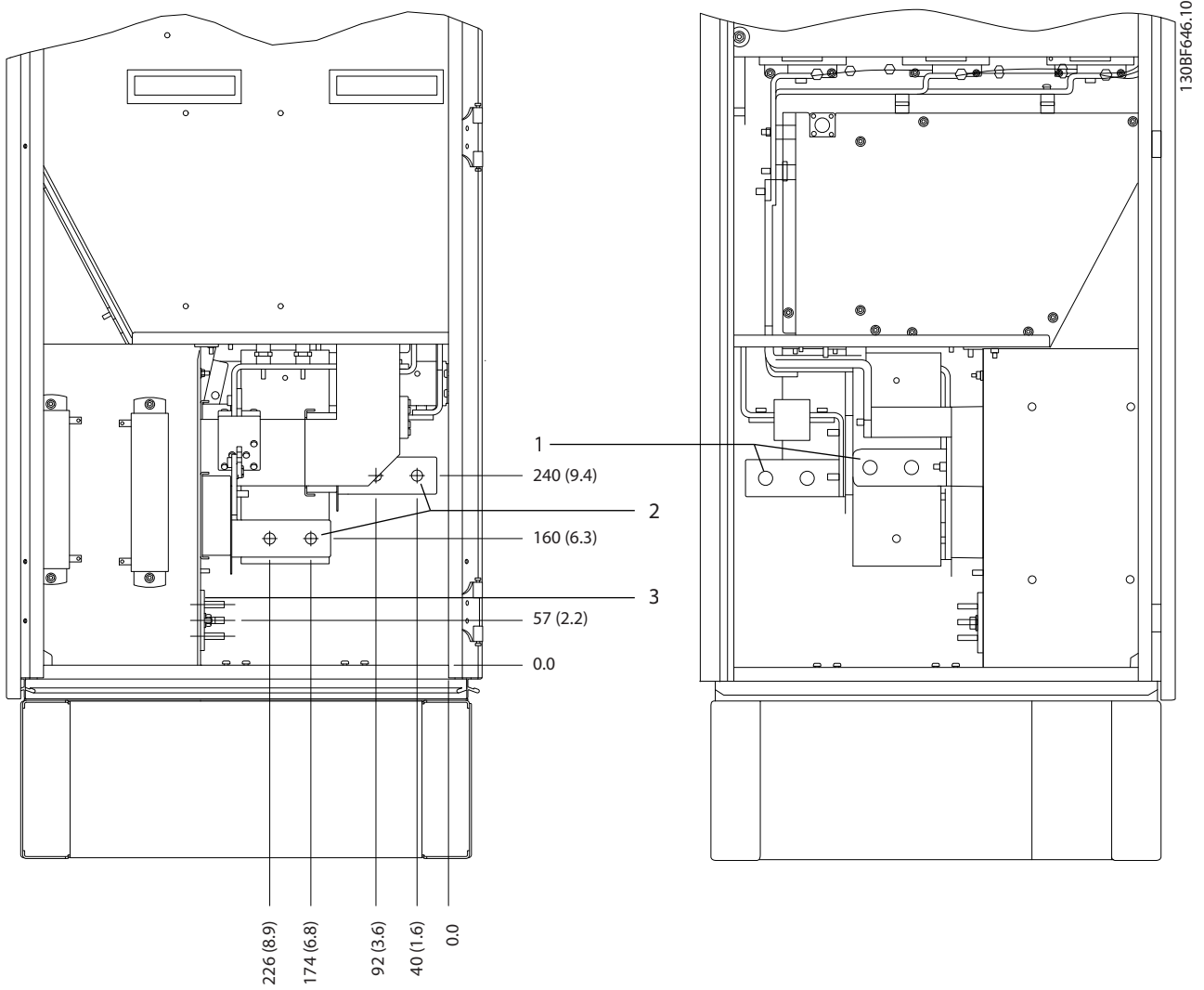
Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.



8

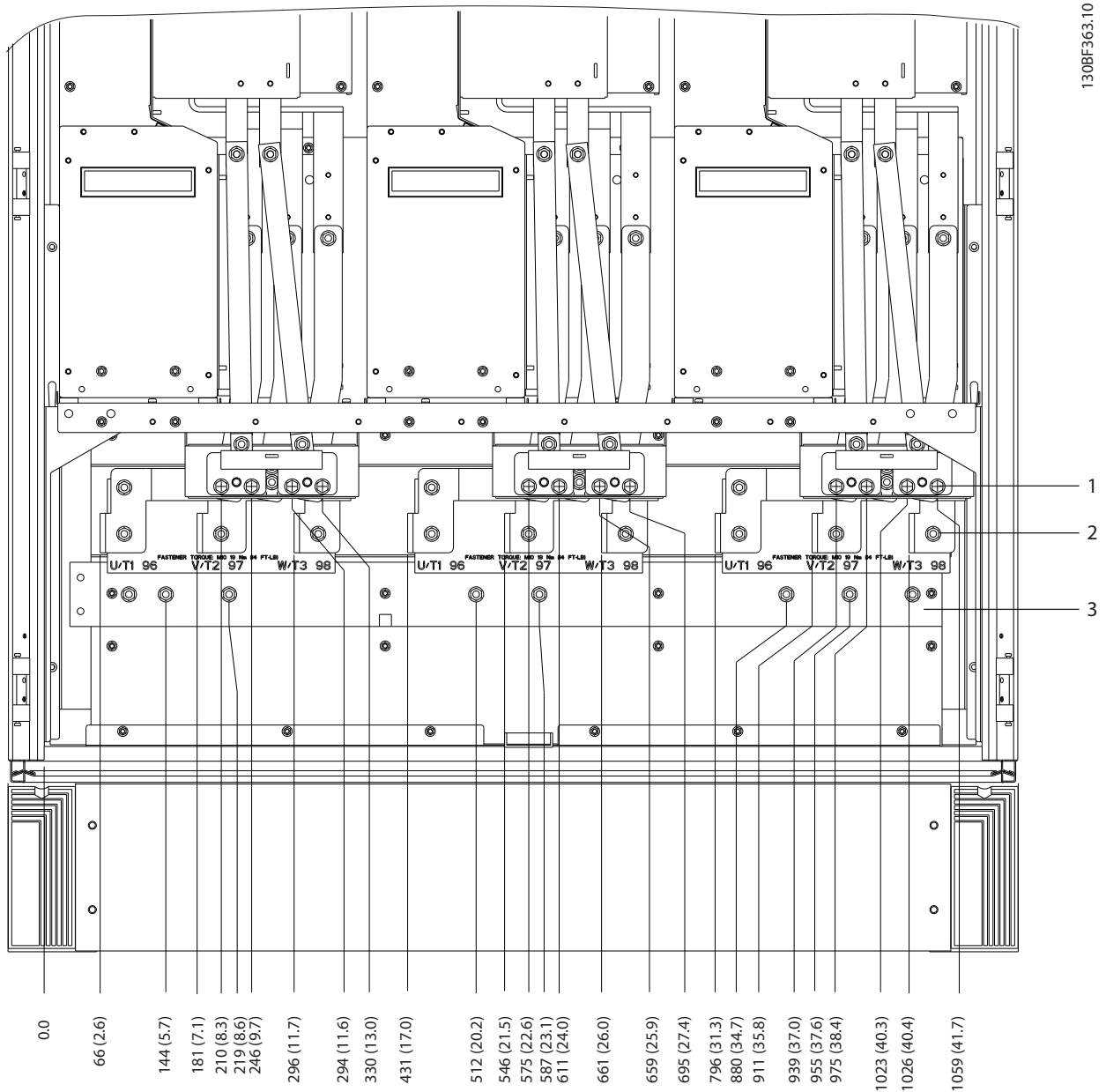
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.82 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrank bei Baugrößen F10-F13, Frontansicht



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

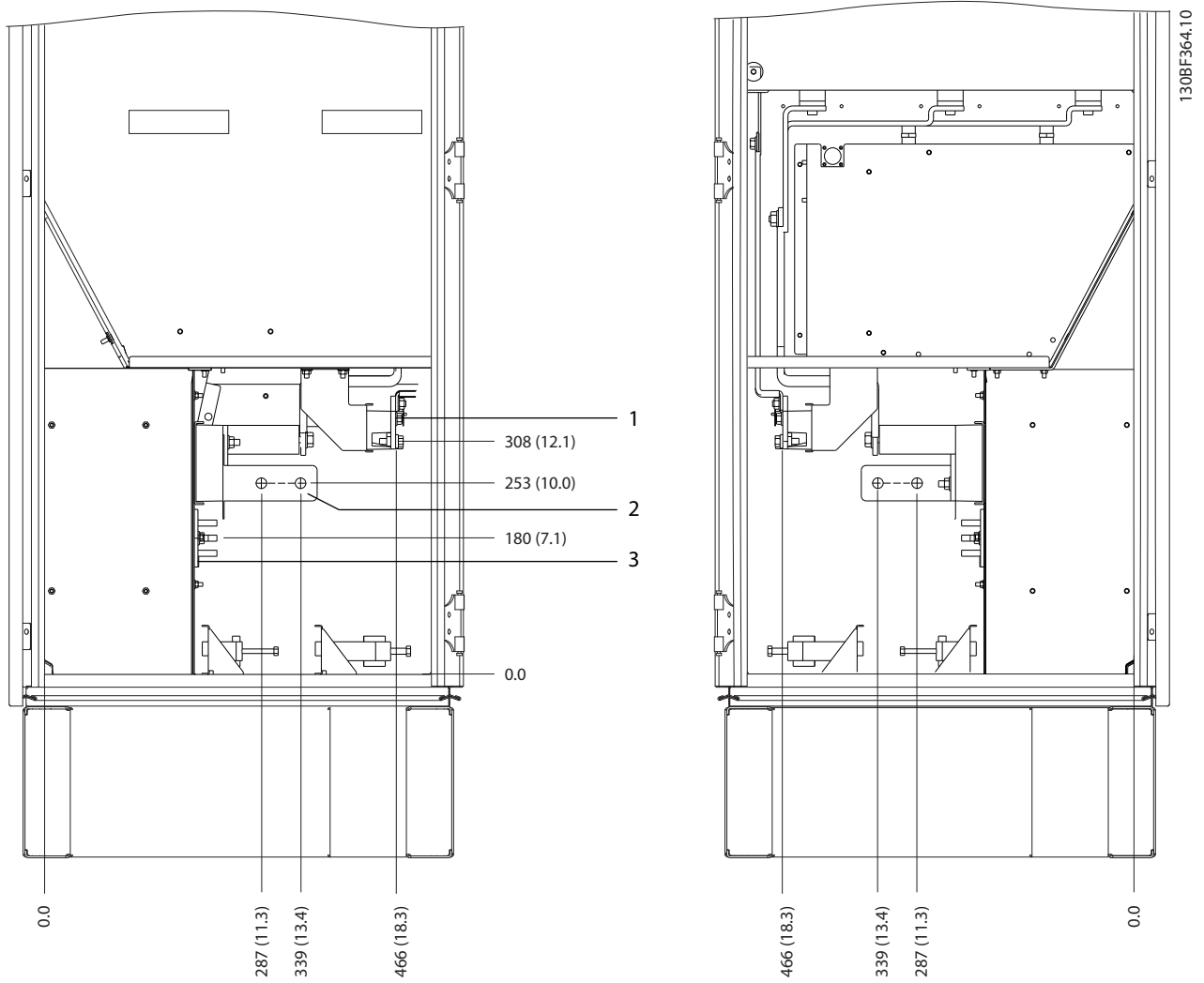
Abbildung 8.83 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F10-F13, Seitenansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.84 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F12-F13, Frontansicht

8

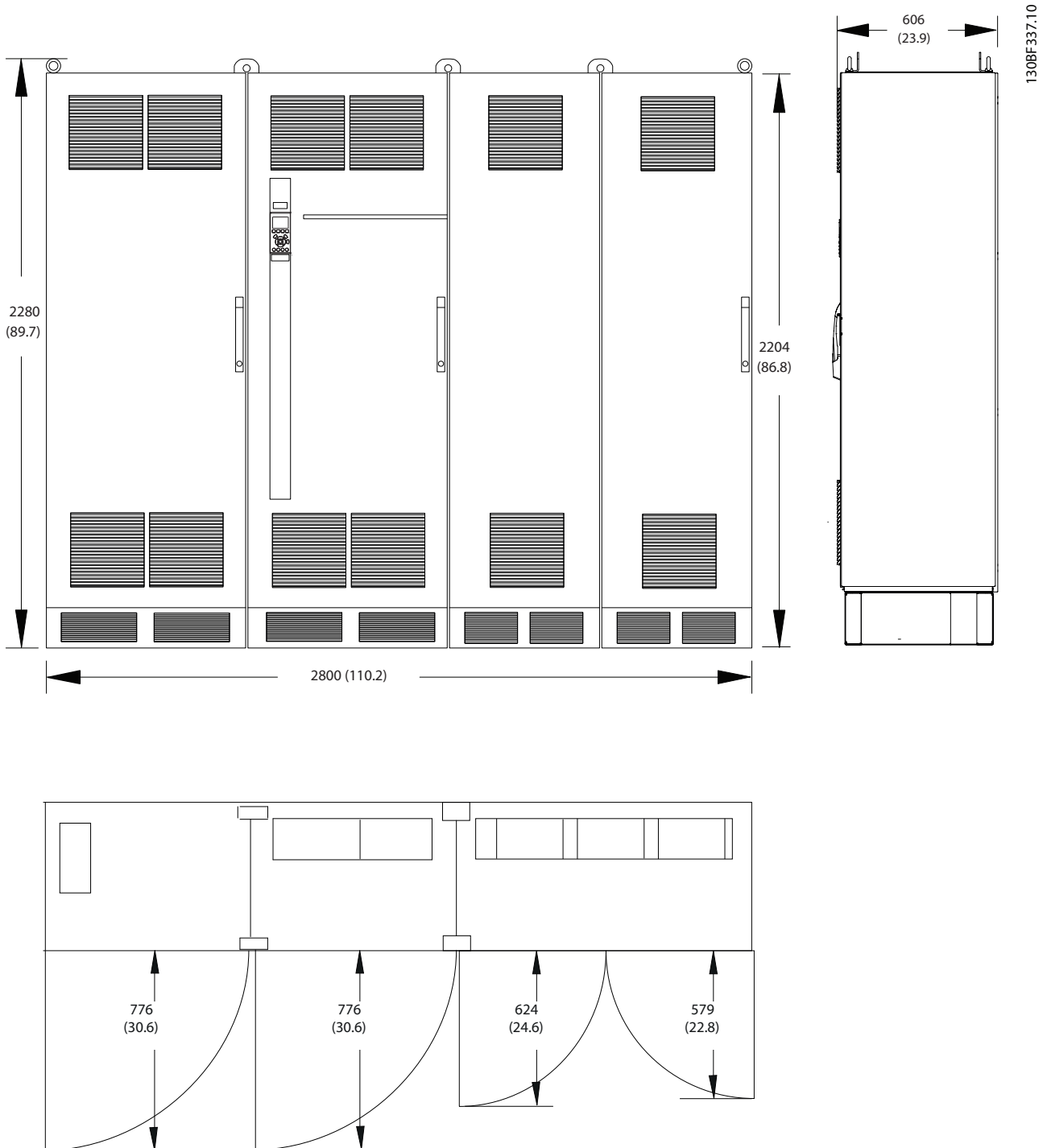


1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.85 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F12-F13, Seitenansicht

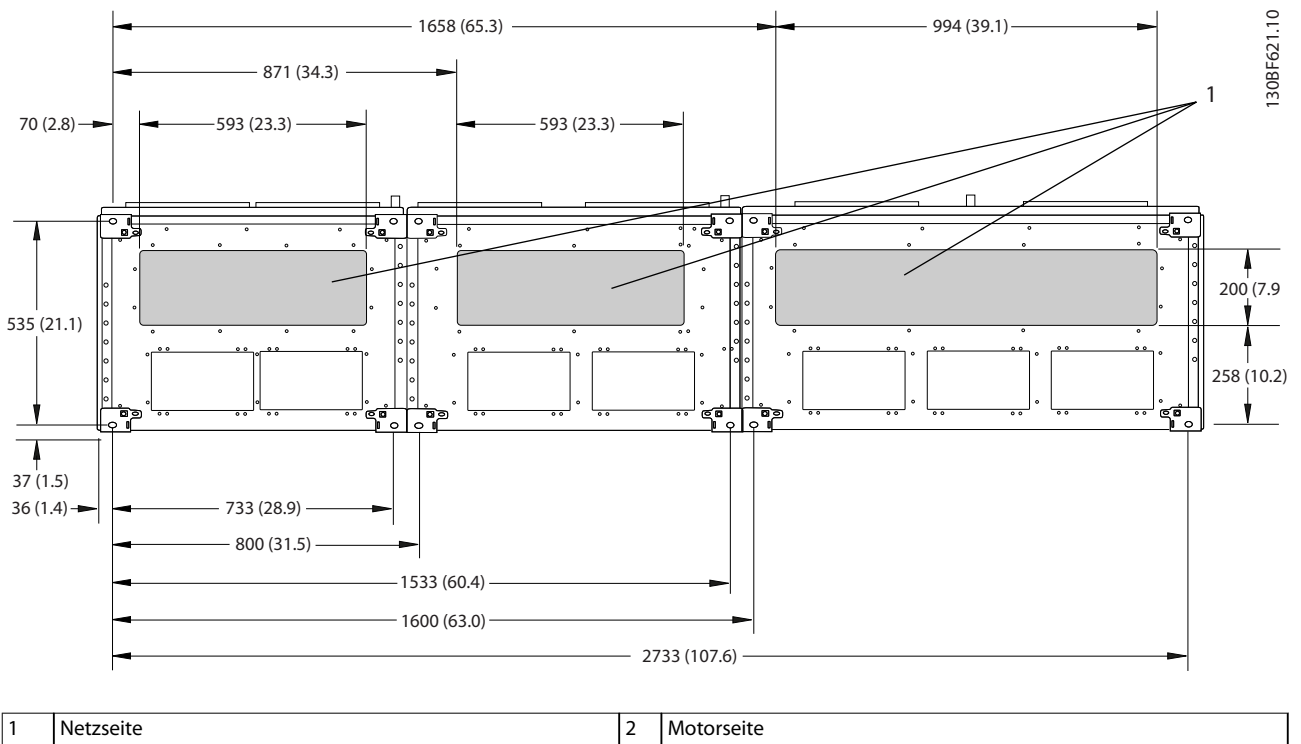
8.12 F13 – Außen- und Klemmenabmessungen

8.12.1 Außenabmessungen F13



8

Abbildung 8.86 Abmessungen von Front, Seite und Türabstand bei Baugröße F13

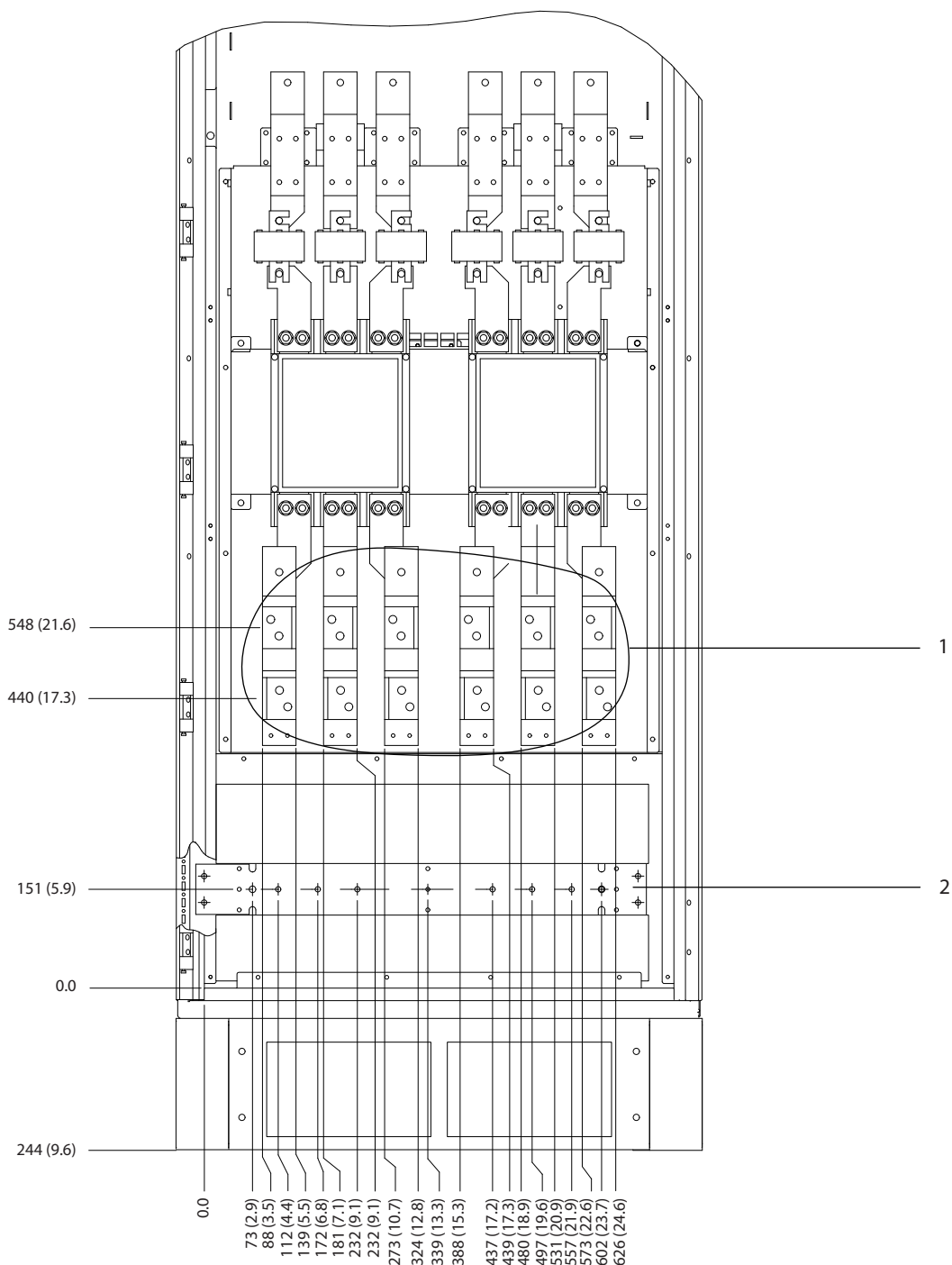


8

Abbildung 8.87 Abmessungen der Bodenplatte F13

8.12.2 Klemmenabmessungen bei Baugröße F13

Leistungskabel sind schwer und relativ steif. Wählen Sie zur Vereinfachung der Kabelinstallation die optimale Position des Frequenzumrichters. An jeder Klemme lassen sich bis zu 4 Kabel mit Kabelschuhen oder eine Standard-Lüsterklemme anschließen. Die Erde wird an einen geeigneten Anschlusspunkt im Frequenzumrichter angeschlossen.

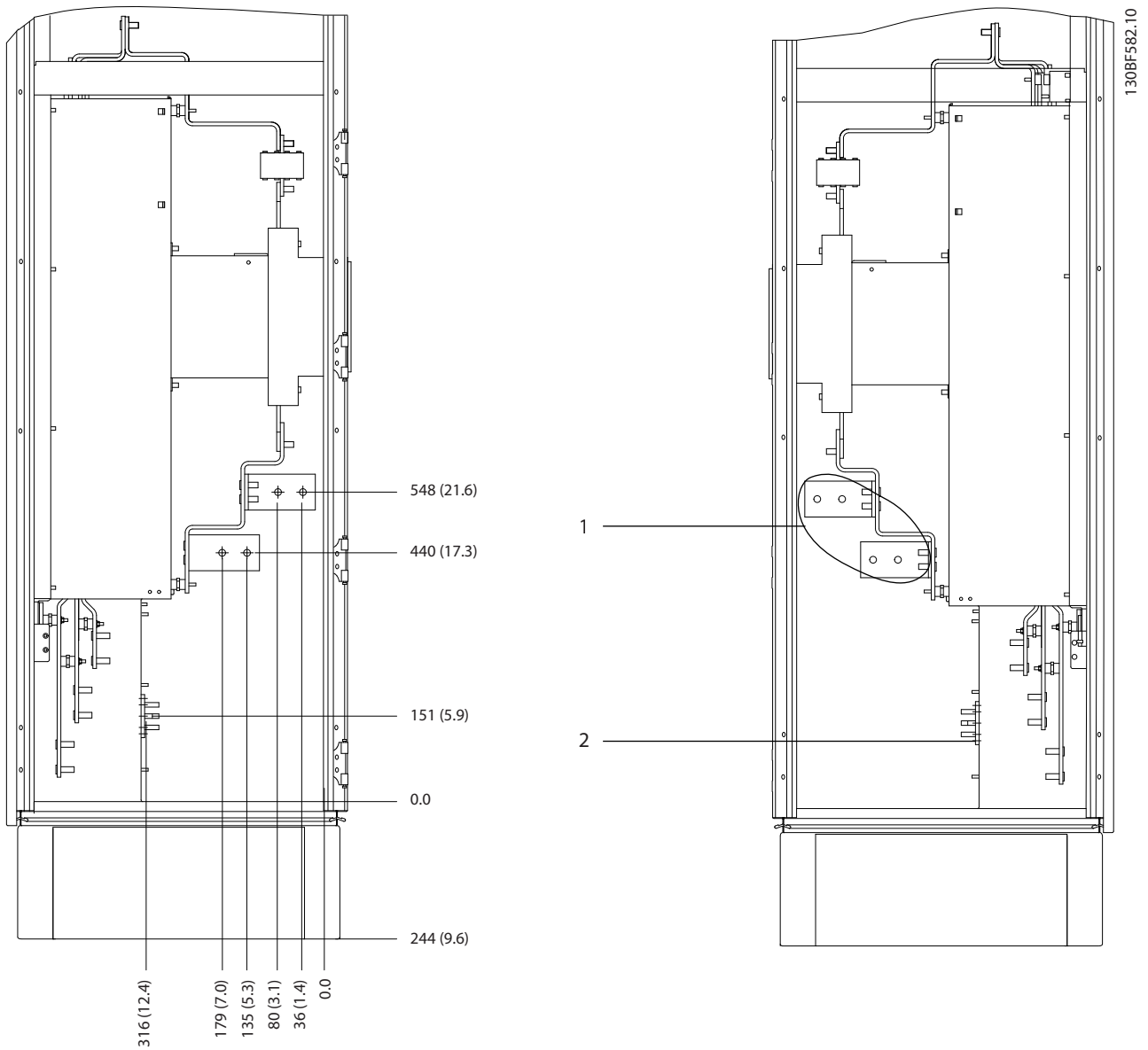


130BF581.10

1	Netzklappen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

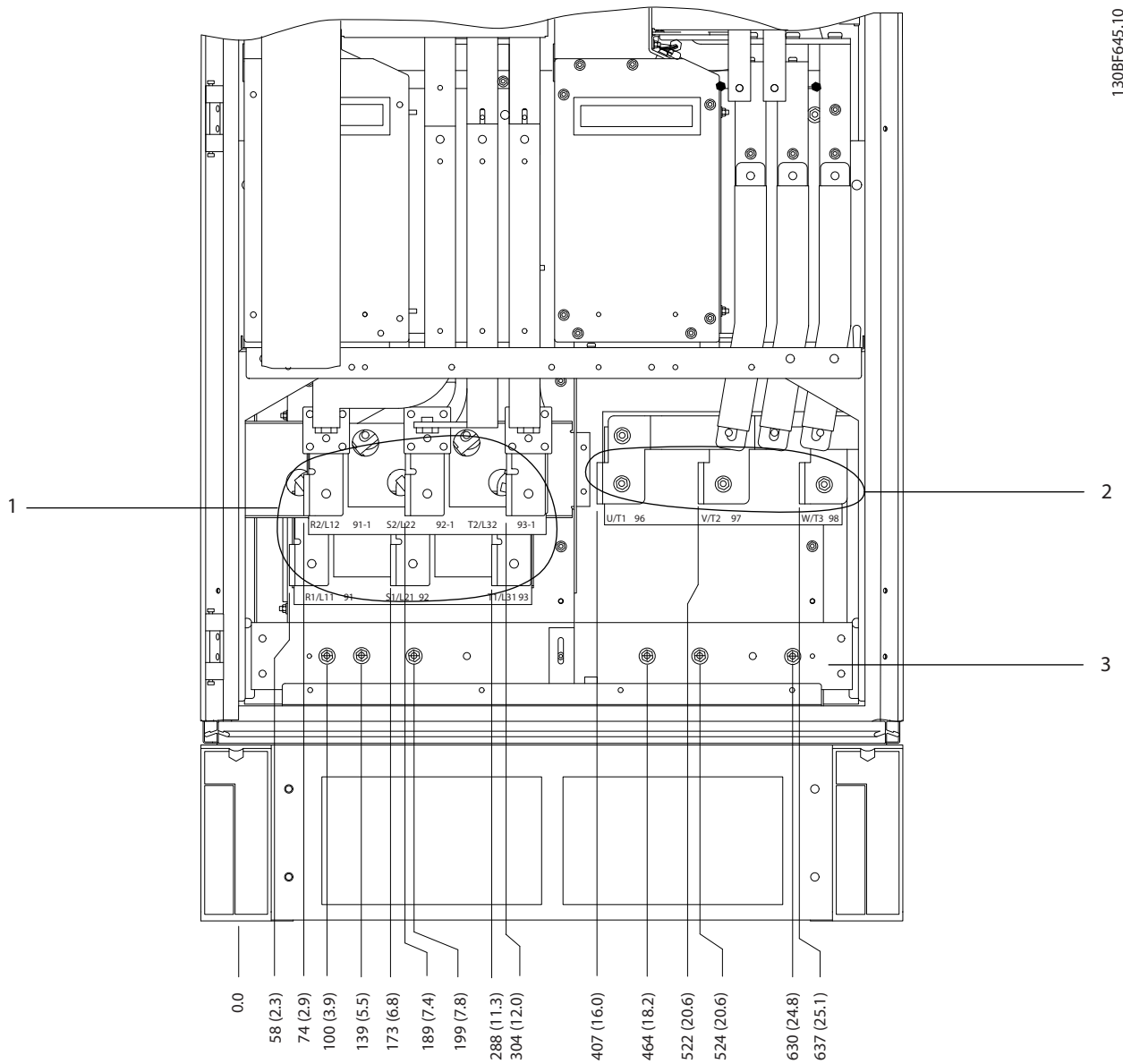
Abbildung 8.88 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F11/F13, Frontansicht

8



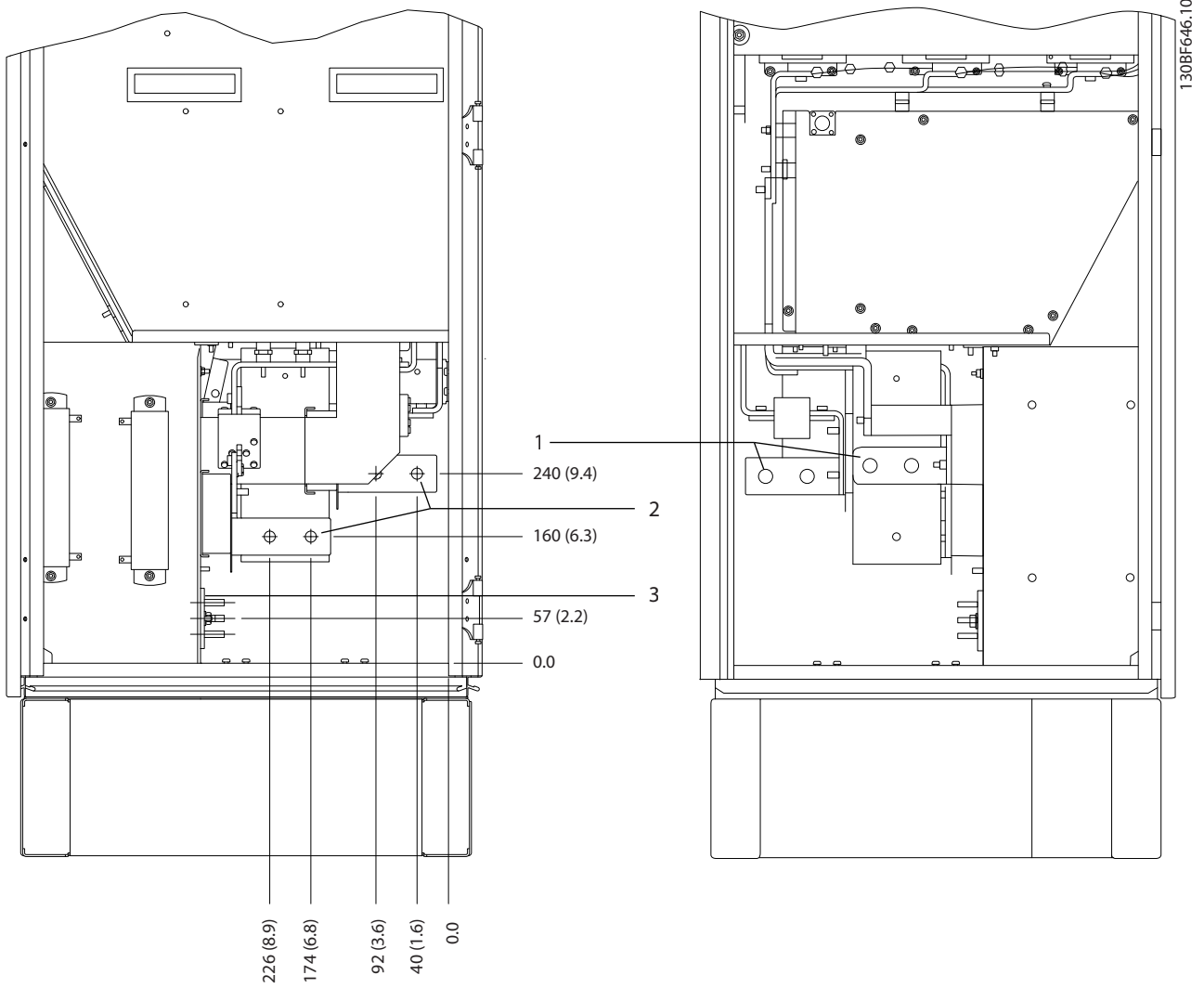
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.89 Klemmenabmessungen des Optionsschranks bei Baugrößen F11/F13, Seitenansicht



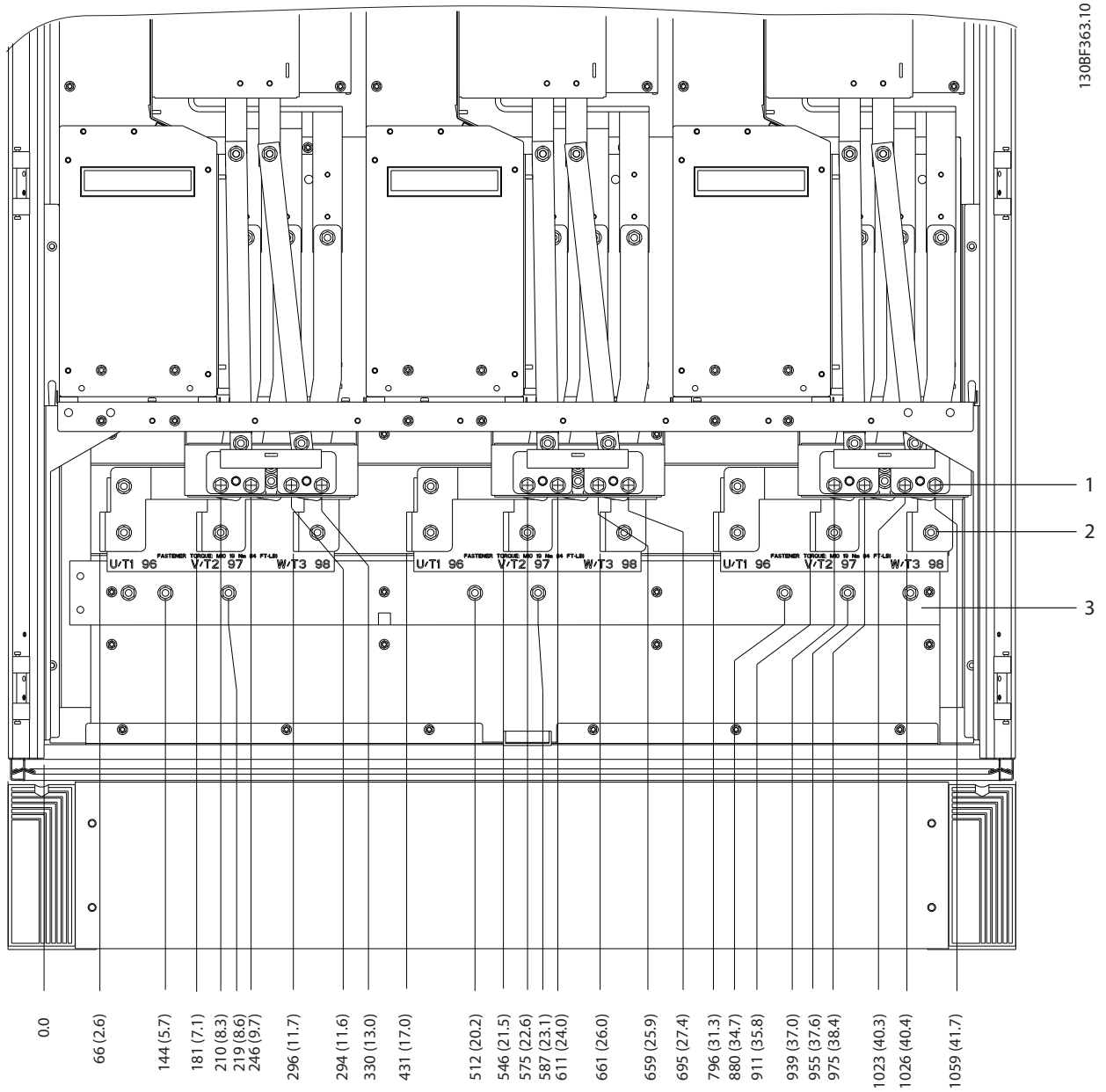
1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

Abbildung 8.90 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F10-F13, Frontansicht



1	Netzklemmen	2	Erdungsschiene
---	-------------	---	----------------

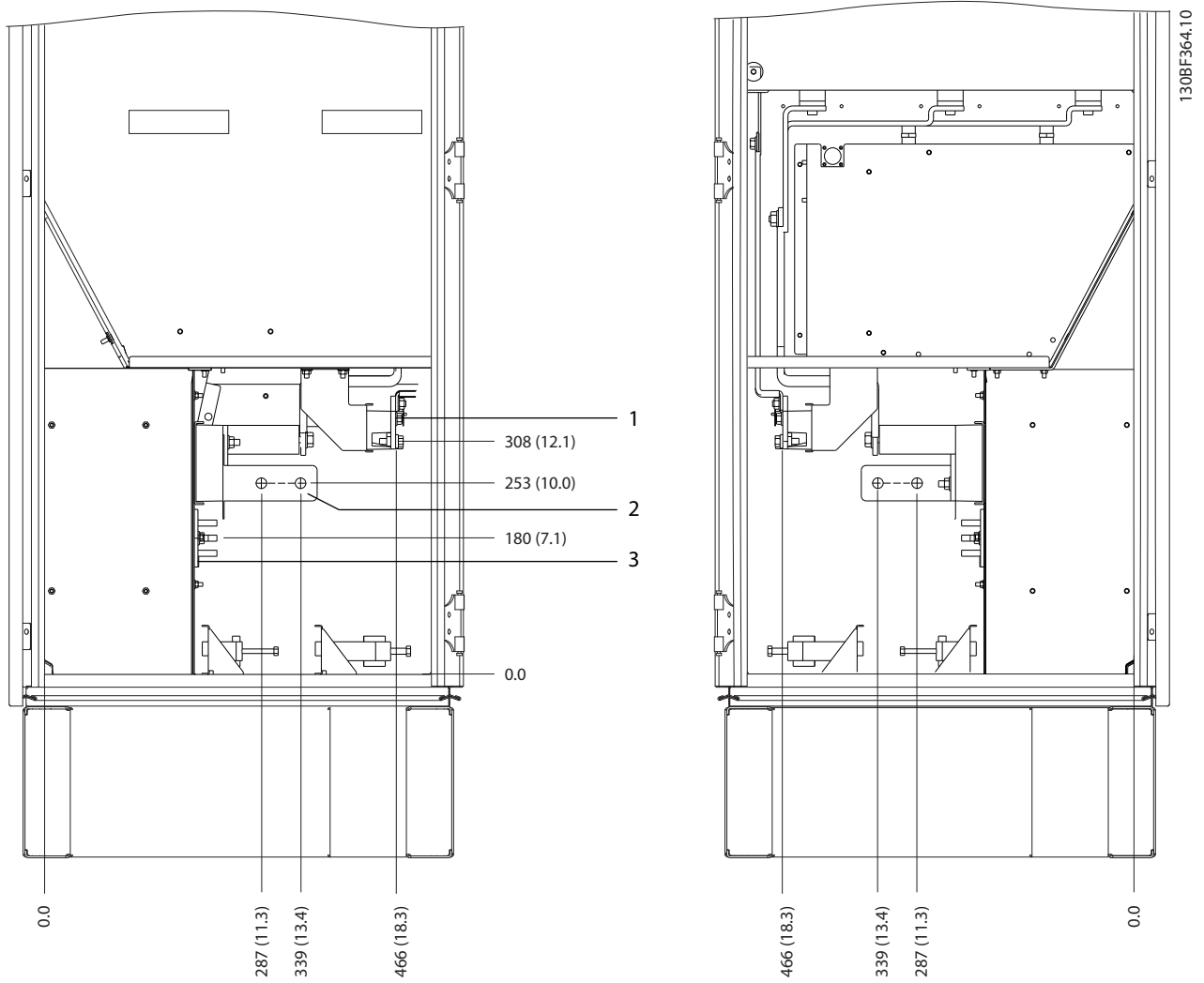
Abbildung 8.91 Klemmenabmessungen des Gleichrichterschrankes bei Baugrößen F10-F13, Seitenansicht



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.92 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F12-F13, Frontansicht

8



1	Bremsklemmen	3	Erdungsschiene
2	Motorklemmen	-	-

Abbildung 8.93 Klemmenabmessungen des Wechselrichterschrank bei Baugrößen F12-F13, Seitenansicht

9 Allgemeine Hinweise zur mechanischen Installation

9.1 Lagerung

Lagern Sie den Frequenzumrichter an einem trockenen Ort. Es wird empfohlen, das Gerät bis zur Installation verschlossen in der Verpackung zu belassen. Hinweise zur empfohlenen Umgebungstemperatur finden Sie in *Kapitel 7.5.1 Umgebungsbedingungen*.

Während der Lagerung ist ein regelmäßiges Formieren (Laden der Kondensatoren) nicht erforderlich, sofern ein Zeitraum von 12 Monate nicht überschritten wird.

9.2 Anheben der Einheit

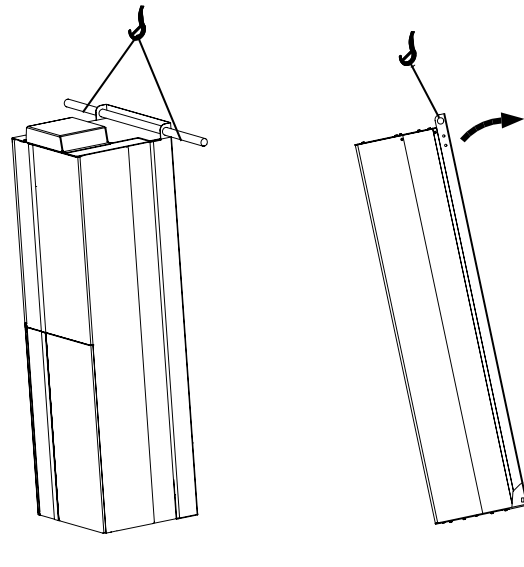
Heben Sie den Frequenzumrichter immer an den dafür vorgesehenen Hebeösen an. Um ein Verbiegen der Hebeösen zu vermeiden, verwenden Sie eine Traverse.

⚠️ WARNUNG

VERLETZUNGS- BZW. LEBENSGEFAHR

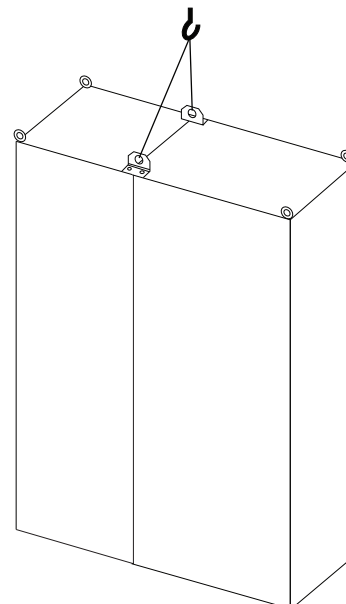
Beachten Sie die geltenden Sicherheitsvorschriften für das Heben schwerer Gewichte. Das Nichtbeachten der Empfehlungen und der lokalen Sicherheitsvorschriften kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen!

- Stellen Sie sicher, dass die Hebeanlage in einem ordnungsgemäßen Zustand ist.
- Siehe *Kapitel 4 Produktübersicht* für das Gewicht der verschiedenen Baugrößen.
- Maximaler Durchmesser der Stange: 20 mm (0,8 in).
- Winkel zwischen FU-Oberkante und Hubseil: mindestens 60°.



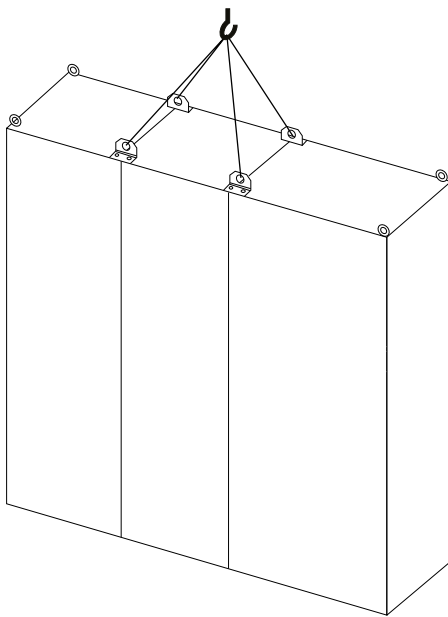
130BF990.10

Abbildung 9.1 Empfohlenes Hebeverfahren für Baugrößen E1-E2



130BF991.10

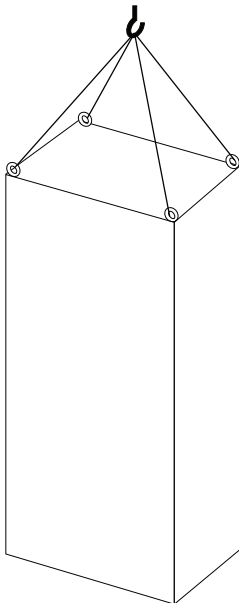
Abbildung 9.2 Empfohlenes Hebeverfahren für Baugrößen F1/F2/F9/F10



130BF992.10

Abbildung 9.3 Empfohlenes Hebeverfahren für Baugrößen F3/F4/F11/F12/F13

9



130BF993.10

Abbildung 9.4 Empfohlenes Hebeverfahren für Baugröße F8

9.3 Betriebsumgebung

Stellen Sie in Umgebungen mit Aerosol-Flüssigkeiten, Partikeln oder korrosionsfördernden Gasen sicher, dass die Schutzart der Geräte der Installationsumgebung entspricht. Spezifikationen zu den Umgebungsbedingungen finden Sie in Kapitel 7.5 Umgebungsbedingungen.

HINWEIS

KONDENSATION

Feuchtigkeit kann an den elektronischen Komponenten kondensieren und Kurzschlüsse verursachen. Vermeiden Sie eine Installation in Bereichen, in denen Frost auftritt. Installieren Sie eine optionale Schaltschrankheizung, wenn der Frequenzumrichter kühler als die Umgebungsluft ist. Im Standby-Betrieb wird die Kondensation reduziert, solange der Leistungsverlust die Schaltung frei von Feuchtigkeit hält.

HINWEIS

EXTREME UMGEBUNGSBEDINGUNGEN

Heiße oder kalte Temperaturen beeinträchtigen Leistung und Langlebigkeit von Geräten.

- Das Gerät darf nicht in Umgebungen mit einer Umgebungstemperatur von über 55 °C (131 °F) betrieben werden.
- Der Frequenzumrichter kann bei Temperaturen bis zu -10 °C (14 °F) betrieben werden. Ein ordnungsgemäßer Betrieb bei Nennlast ist jedoch erst bei Temperaturen ab 0 °C (32 °F) oder höher garantiert.
- Wenn die Grenzwerte für die Umgebungstemperatur überschritten werden, ist eine zusätzliche Klimatisierung des Schaltschranks oder des Installationsorts erforderlich

9.3.1 Gase

Aggressive Gase wie Schwefelwasserstoff, Chlor oder Ammoniak können die elektrischen und mechanischen Komponenten beschädigen. Das Gerät verwendet schutzbeschichtete Leiterplatten zur Reduzierung der Auswirkungen von aggressiven Gasen. Spezifikationen und Nennwerte der Schutzbeschichtungsklassen sind in Kapitel 7.5 Umgebungsbedingungen zu finden.

9.3.2 Staub

Beachten Sie bei der Installation des Frequenzumrichters in staubigen Umgebungen Folgendes:

Regelmäßige Wartung

Wenn sich Staub an elektronischen Bauteilen ansammelt, wirkt er als Isolierungsschicht. Diese Schicht reduziert die Kühlleistung der Komponenten, sodass sich die Komponenten erwärmen. Die heißere Umgebung führt zu einer Reduzierung der Lebensdauer der elektronischen Komponenten.

Halten Sie den Kühlkörper und die Lüfter frei von Staub. Weitere Wartungs- und Instandhaltungsinformationen finden Sie in der Bedienungsanleitung.

Kühllüfter

Lüfter liefern einen Luftstrom zur Kühlung des Frequenzumrichters. Wenn die Lüfter staubigen Umgebungen ausgesetzt sind, kann der Staub die Lüfterlager beschädigen und frühzeitigen Ausfall der Lüfter verursachen. Staub kann sich auch auf den Lüfterflügeln ansammeln und zu einer Unwucht führen, welche eine ordnungsgemäße Kühlung des Geräts durch den Lüfter verhindert.

9.3.3 Explosionsgefährdete Bereiche

⚠️ WARNUNG

EXPLOSIONSGEFÄHRDETE BEREICHE

Installieren Sie keine Frequenzumrichter in explosionsgefährdeten Bereichen. Installieren Sie das Gerät in einem Schaltschrank außerhalb dieses Bereichs. Eine Nichtbeachtung dieser Richtlinie kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen!

In explosionsgefährdeten Bereichen betriebene Anlagen müssen bestimmte Bedingungen erfüllen. Die EU-Richtlinie 94/9/EG (ATEX 95) beschreibt den Betrieb elektronischer Geräte in explosionsgefährdeten Bereichen.

- Die Zündschutzart d sieht vor, dass eine etwaige Funkenbildung ausschließlich in einem geschützten Bereich stattfindet.
- Die Zündschutzart e verbietet jegliche Funkenbildung.

Motoren mit der Zündschutzart d

Erfordert keine Zulassung. Spezielle Verdrahtung und Eindämmung sind erforderlich.

Motoren mit der Zündschutzart e

In Kombination mit einer ATEX-zugelassenen PTC-Überwachungsvorrichtung wie der VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 ist für die Installation keine separate Zulassung einer ausgewiesenen Zertifizierungsstelle erforderlich.

Motoren mit der Zündschutzart d/e

Der Motor ist von der Zündschutzart e, während die Motorverkabelung und die Anschlussumgebung in Übereinstimmung mit der Klassifizierung d ist. Verwenden Sie zur Dämpfung einer hohen Spitzenspannung einen Sinusfilter am Ausgang.

Verwenden Sie beim Einsatz in einem explosionsgefährdeten Bereich Folgendes:

- Motoren der Zündschutzart d oder e.
- PTC-Temperatursensor zur Überwachung der Motortemperatur.
- Kurze Motorkabel.
- Sinus-Ausgangfilter, wenn abgeschirmte Motorkabel nicht verwendet werden.

HINWEIS

ÜBERWACHUNG DES MOTORTHERMISTOR-SENSORS

Frequenzumrichter mit der Option VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 sind PTB-zertifiziert für explosionsgefährdete Bereiche.

9.4 Montagehinweis

Tabelle 9.1 listet die verfügbaren Montagekonfigurationen für jedes Gehäuse auf. Spezifische Installationsanweisungen für die Schaltschrank-, Wand- oder Sockelmontage finden Sie in der *Bedienungsanleitung*. Siehe auch *Kapitel 8 Außen- und Klemmenabmessungen*.

HINWEIS

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

Gehäuse	Schaltschrank-/ Wand- montage	Sockelmontage (Freistehend)
E1	–	X
E2	X	–
F1	–	X
F2	–	X
F3	–	X
F4	–	X
F8	–	X
F9	–	X
F10	–	X
F11	–	X
F12	–	X
F13	–	X

Tabelle 9.1 Montagehinweis

Erwägungen bei der Montage:¹⁾

- Stellen Sie das Gerät so nah wie möglich am Motor auf. Informationen zur Maximallänge für Motorkabel sind in *Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen* angegeben.
- Sorgen Sie durch Montage des Geräts auf einer festen Oberfläche dafür, dass das Gerät stabil steht.
- Achten Sie darauf, dass der Montageort stabil genug ist, um das Gewicht des Geräts zu tragen.
- Achten Sie darauf, dass rund um das Gerät ausreichend Platz für eine ordnungsgemäße Kühlung vorhanden ist. Siehe *Kapitel 9.5 Kühlung*.
- Achten Sie darauf, dass ausreichend Platz zum Öffnen der Tür ist.

- Achten Sie darauf, dass die Kabeleinführung von unten erfolgt.

1) Wenden Sie sich bei nicht-typischen Installationen an das Werk.

9.5 Kühlung

HINWEIS

Eine unsachgemäße Montage kann zu Überhitzung und einer reduzierten Leistung führen. Informationen zur ordnungsgemäßen Montage finden Sie unter Kapitel 9.4 Montagehinweis.

- Sehen Sie über und unter dem Frequenzumrichter zur Luftzirkulation einen ausreichenden Abstand vor. Abstandsanforderung: 225 mm.
- Achten Sie auf eine ausreichende Luftdurchflussrate. Siehe Tabelle 9.2.
- Berücksichtigen Sie eine Leistungsreduzierung aufgrund hoher Temperaturen zwischen 45 °C (113 °F) und 50 °C (122 °F) und einer Höhenlage von 1000 m über dem Meeresspiegel. Detaillierte Informationen zur Leistungsreduzierung finden Sie unter Kapitel 9.6 Leistungsreduzierung.

Der Frequenzumrichter nutzt ein Kühlkonzept über rückseitige Kühlkanäle, die Kühlluft abführen. Die Kühlluft führt ca. 90 % der Wärme über die Rückseite des Frequenzumrichters ab. Leiten Sie die vom rückseitigen Kühlkanal abgeführte warme Luft mit Hilfe einer der folgenden Lösungen aus dem Schaltschrank oder Raum ab:

- **Kanalkühlung**
Ein Einbausatz mit rückseitigem Kühlkanal steht zur Verfügung, mit dem Sie die Kühlluft aus dem Schaltschrank ableiten können, wenn ein Frequenzumrichter der Schutzart IP20 in einem Rittal-Schaltschrank eingebaut ist. Durch Verwendung dieses Einbausatzes verringern Sie die Wärmeentwicklung im Schaltschrank, sodass Sie kleinere Türkühllüfter verwenden können.
- **Rückwand-Kühlung**
Die Anbringung von oberen und unteren Abdeckungen am Frequenzumrichter ermöglicht es, die Kühlluft vom rückseitigen Kühlkanal aus dem Raum abzuleiten.

HINWEIS

Im Schaltschrank ist ein Türlüfter erforderlich, um die nicht im Lüftungskanal des Frequenzumrichters gehaltene Wärme und die durch weitere Komponenten im Schaltschrank erzeugte Wärme abzuführen. Sie müssen die insgesamt erforderliche Luftzirkulation so berechnen, dass Sie die passenden Lüfter auswählen können. Einige Schaltschrankhersteller bieten Software an, mit der die Berechnung der Luftzirkulation erfolgen kann.

Sorgen Sie für die notwendige Luftströmung über den Kühlkörper.

Gehäuse	Modelle		Türlüfter/Dachlüfter [m³/h (cfm)]	Kühlkörperlüfter [m³/h (cfm)]
	380–500 V	525–690 V		
E1	–	P450–P500	340 (200)	1105 (650)
E2			255 (150)	1105 (650)
E1	P355–P450	P560–P630	340 (200)	1445 (850)
E2			255 (150)	1445 (850)

Tabelle 9.2 E1–E2 Luftdurchsatz

Gehäuse	Schutzart	Türlüfter/Dachlüfter [m³/h (cfm)]	Kühlkörperlüfter [m³/h (cfm)]
F1–F4	IP21/Typ 1	700 (412)	985 (580)
	IP54/Typ 12	525 (309)	985 (580)
F8–F13	IP21/Typ 1	700 (412)	985 (580)
	IP54/Typ 12	525 (309)	985 (580)

Tabelle 9.3 Luftdurchsätze von F1–F4 und F8–F13

9.5.1 Externe Kanäle und Leistungsreduzierung

Wenn Sie mehr Lüftungskanäle extern zum Rittal-Schalt-schrank anbringen, müssen Sie den Druckabfall in den Kanälen mit *Abbildung 9.5 – Abbildung 9.7* berechnen.

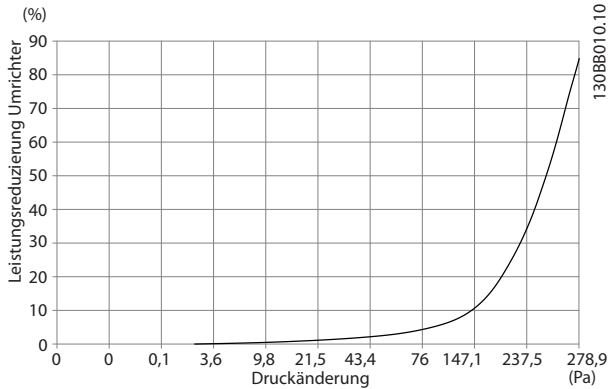


Abbildung 9.5 Leistungsreduzierung gegenüber Druckänderung für Baugröße E1-E2, 380-500 V, Modelle: P250, und Modelle mit 525-690 V: P355-P400. Luftzirkulation: 650 cfm (1105 m³/h)

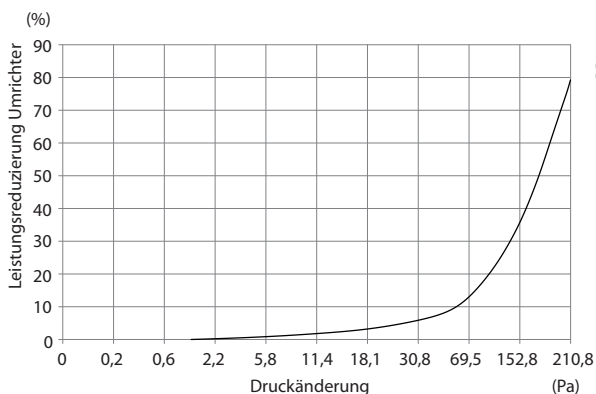


Abbildung 9.6 Leistungsreduzierung gegenüber Druckänderung für Baugröße E1-E2, 380-500 V, Modelle: P315-P400 und 525-690 V, Modelle: P500-P560. Luftzirkulation: 850 cfm (1445 m³/h)

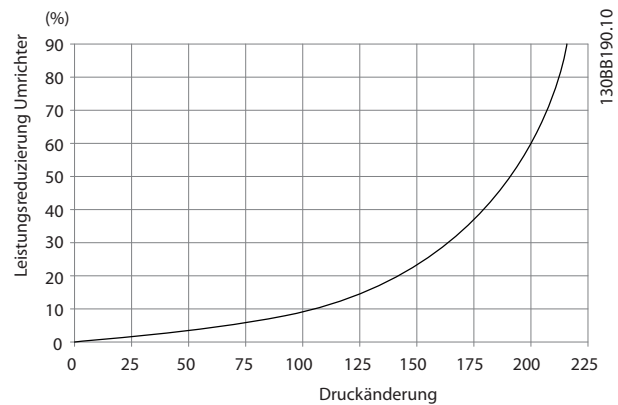


Abbildung 9.7 Leistungsreduzierung gegenüber Druckänderung für Baugröße F1-F4. Luftzirkulation: 580 cfm (985 m³/h)

9.6 Leistungsreduzierung

Die Leistungsreduzierung ist eine Methode zur Reduzierung des Ausgangsstroms, wodurch vermieden wird, dass der Frequenzumrichter im Schaltschrank bei zu hohen Temperaturen im Gehäuse abschaltet. Wenn bestimmte extreme Betriebsbedingungen erwartet werden, können Sie einen Frequenzumrichter mit höherer Leistung auswählen, damit nicht auf die Leistungsreduzierung zurückgegriffen werden muss. Dies wird als manuelle Leistungsreduzierung bezeichnet. Andernfalls reduziert der Frequenzumrichter den Ausgangsstrom, um eine übermäßige Wärmeentwicklung zu verhindern, die durch Extrembedingungen verursacht wird.

Manuelle Leistungsreduzierung

Wenn folgende Bedingungen vorherrschen, empfiehlt Danfoss die Auswahl eines Frequenzumrichters mit einer höheren Leistungsgröße (z. B. P710 anstelle von P630):

- Niedrige Drehzahl – bei Dauerbetrieb mit niedriger Drehzahl in Anwendungen mit konstantem Drehmoment.
- Niedriger Luftdruck – für Installationen in Höhenlagen über 1000 m (3281 ft).
- Hohe Umgebungstemperatur – Betrieb bei Umgebungstemperaturen von 10 °C (50 °F).
- Hohe Taktfrequenz.
- Lange Motorkabel
- Kabel mit großem Querschnitt

Automatische Leistungsreduzierung

Wenn folgenden Betriebsbedingungen vorherrschen, ändert der Frequenzumrichter automatisch die Schaltfrequenz oder den Schaltmuster (von PWM zu SFAVM), um übermäßige Wärme innerhalb des Gehäuses zu reduzieren:

- Hohe Temperatur an Steuerkarte oder Kühlkörper.
- Hohe Motorlast oder niedrige Motordrehzahl.
- Hohe Zwischenkreisspannung.

HINWEIS

Die automatische Leistungsreduzierung erfolgt anders, wenn Parameter 14-55 Ausgangsfilter auf [2] Fester Sinusfilter programmiert ist.

9.6.1 Leistungsreduzierung für Betrieb mit niedriger Drehzahl

Wenn ein Motor an den Frequenzumrichter angeschlossen ist, muss für eine ausreichende Motorkühlung gesorgt sein. Der Grad der Kühlung hängt von folgenden Faktoren ab:

- Belastung des Motors.
- Betriebsdrehzahlbereich.
- Länge der Betriebszeit.

Anwendungen mit konstantem Drehmoment

In Anwendungen mit konstantem Drehmoment kann im niedrigen Drehzahlbereich ein Problem auftreten. Bei Anwendungen mit konstantem Drehmoment kann es bei niedriger Drehzahl aufgrund einer geringeren Kühlleistung des Motorlüfters zu einer Überhitzung des Motors kommen.

Soll der Motor kontinuierlich mit einer Drehzahl laufen, die weniger als die Hälfte der Nenndrehzahl beträgt, so muss dem Motor zusätzliche Kühlluft zugeführt werden. Falls keine zusätzliche Kühlluft zugeführt werden kann, können Sie stattdessen einen für Anwendungen mit geringer Drehzahl/konstantem Drehmoment ausgelegten Motor verwenden.

Anwendungen mit variablem (quadratischem) Drehmoment

Eine zusätzliche Kühlung oder Leistungsreduzierung des Motors ist in Anwendungen mit variablem Drehmoment nicht erforderlich, bei denen das Drehmoment in quadratischer und die Leistung in kubischer Beziehung zur Drehzahl steht. Zentrifugalpumpen und -lüfter sind gängige Anwendungen mit variablem Drehmoment.

9.6.2 Leistungsreduzierung aufgrund von niedrigem Luftdruck

Bei niedrigerem Luftdruck nimmt die Kühlfähigkeit der Luft ab. Bei oder unterhalb einer Höhe von 1000 m (3281 ft) ist keine Leistungsreduzierung erforderlich. Oberhalb von 1000 m (3281 ft) muss die Umgebungstemperatur (T_{AMB}) oder der max. Ausgangsstrom (I_{MAX}) reduziert werden. Siehe *Abbildung 9.8*.

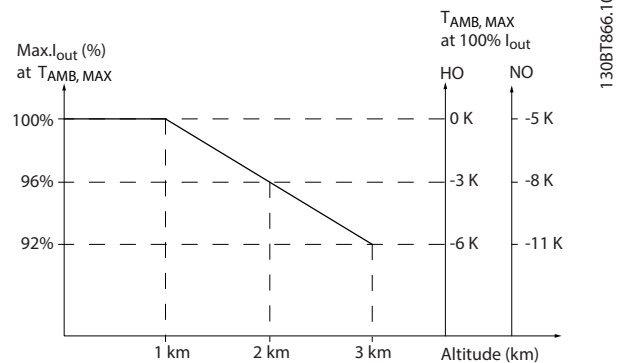


Abbildung 9.8 Höhenabhängige Ausgangsstromreduzierung bei $T_{AMB, MAX}$

Abbildung 9.8 zeigt, dass bei 41,7 °C (107 °F) 100 % des Ausgangsnennstroms verfügbar sind. Bei 45 °C (113 °F) ($T_{AMB, MAX} - 3$ K) sind 91 % des Ausgangsnennstroms verfügbar.

9.6.3 Leistungsreduzierung wegen erhöhter Umgebungstemperatur

Diagramme werden einzeln für 60° AVM und SFAVM aufgeführt. 60° AVM schaltet nur 2/3 der Zeit, während SFAVM während des gesamten Zeitraums schaltet. Die maximal zulässige Taktfrequenz liegt bei 16 kHz für 60° AVM und 10 kHz für SFAVM. Die diskreten Schaltfrequenzen werden in *Tabelle 9.4* und *Tabelle 9.5* dargestellt.

Modell	Schaltmodus	Hohe Überlast (HO), 150 %	Normale Überlast (NO), 110 %
P315 bis P1M2 380–500 V	60° AVM	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for 60° AVM in high overload (HO) mode. The y-axis ranges from 60 to 110, and the x-axis from 0 to 7. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 2 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 65% at 6 kHz.</p>	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for 60° AVM in normal overload (NO) mode. The y-axis ranges from 50 to 110, and the x-axis from 0 to 7. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 2 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 60% at 6 kHz.</p>
	SFAVM	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for SFAVM in high overload (HO) mode. The y-axis ranges from 60 to 110, and the x-axis from 0 to 5. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 2 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 65% at 4 kHz.</p>	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for SFAVM in normal overload (NO) mode. The y-axis ranges from 50 to 110, and the x-axis from 0 to 5. Three curves are shown for 40°C (104°F), 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 2 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 60% at 4 kHz.</p>



Tabelle 9.4 Tabellen zur Leistungsreduzierung bei Umgebungstemperatur für E1–E2-, F1–F4- und F8–F13-Gehäuse, 380–500 V

Modell	Schaltmodus	Hohe Überlast (HO), 150 %	Normale Überlast (NO), 110 %
P355 bis P1M2 525–690 V	60° AVM	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for 60° AVM in high overload (HO) mode. The y-axis ranges from 60 to 110, and the x-axis from 0.0 to 5.5. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 1.5 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 65% at 5.5 kHz.</p>	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for 60° AVM in normal overload (NO) mode. The y-axis ranges from 50 to 110, and the x-axis from 0.0 to 5.5. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 1.5 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 60% at 5.5 kHz.</p>
	SFAVM	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for SFAVM in high overload (HO) mode. The y-axis ranges from 60 to 110, and the x-axis from 0.0 to 4.0. Three curves are shown for 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 1.5 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 65% at 4.0 kHz.</p>	<p>Graph showing output current (I_{out} [%]) vs switching frequency (f_{sw} [kHz]) for SFAVM in normal overload (NO) mode. The y-axis ranges from 50 to 110, and the x-axis from 0.0 to 4.0. Three curves are shown for 40°C (104°F), 45°C (113°F), 50°C (122°F), and 55°C (131°F). The curves are constant at 100% until 1.5 kHz, then decrease linearly. The 55°C curve reaches approximately 60% at 4.0 kHz.</p>

Tabelle 9.5 Tabellen zur Leistungsreduzierung bei Umgebungstemperatur für E1–E2-, F1–F4- und F8–F13-Gehäuse, 525–690 V

10 Allgemeine Hinweise zur elektrischen Installation

10.1 Sicherheitshinweise

Siehe *Kapitel 2 Sicherheit* für allgemeine Sicherheitshinweise.

⚠️ WARNUNG

INDUZIERTER SPANNUNG

Induzierte Spannung von Ausgangsmotorkabeln von verschiedenen Frequenzumrichtern, die nebeneinander verlegt sind, können Gerätekondensatoren auch dann aufladen, wenn die Geräte abgeschaltet und verriegelt sind. Die Nichtbeachtung der Empfehlung zum separaten Verlegen von Motorkabeln oder zur Verwendung von abgeschirmten Kabeln kann zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen!

- Verlegen Sie Motorkabel separat oder verwenden Sie abgeschirmte Kabel.
- Verriegeln Sie alle Frequenzumrichter gleichzeitig.

⚠️ WARNUNG

STROMSCHLAGGEFAHR

Der Frequenzumrichter kann einen Gleichstrom im Schutzleiter verursachen, wodurch es zum Tod oder zu schweren Verletzungen kommen kann!

- Wenn ein Fehlerstromschutzschalter als Schutz vor Stromschlag eingesetzt wird, ist netzseitig nur ein Fehlerstromschutzschalter vom Typ B zulässig.

Eine Nichtbeachtung dieser Empfehlung kann dazu führen, dass der Fehlerstromschutzschalter nicht den gewünschten Schutz bietet.

Überspannungsschutz

- Für Anwendungen mit mehreren Motoren benötigen Sie zusätzliche Schutzvorrichtungen

wie einen Kurzschlusschutz oder einen thermischen Motorschutz zwischen Frequenzumrichter und den Motoren.

- Der Kurzschluss- und Überspannungsschutz wird durch Sicherungen am Eingang gewährleistet. Wenn die Sicherungen nicht Bestandteil der Lieferung ab Werk sind, muss sie der Installateur als Teil der Installation bereitstellen. Die maximalen Nennwerte der Sicherungen finden Sie in *Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter*.

Kabeltyp und Nennwerte

- In Bezug auf Querschnitte und Umgebungstemperaturen müssen alle Leitungen lokale und nationale Vorschriften erfüllen.
- Empfehlung für das Netzanschlusskabel: Mindestens für 75 °C (167 °F) bemessenes Kupferkabel.

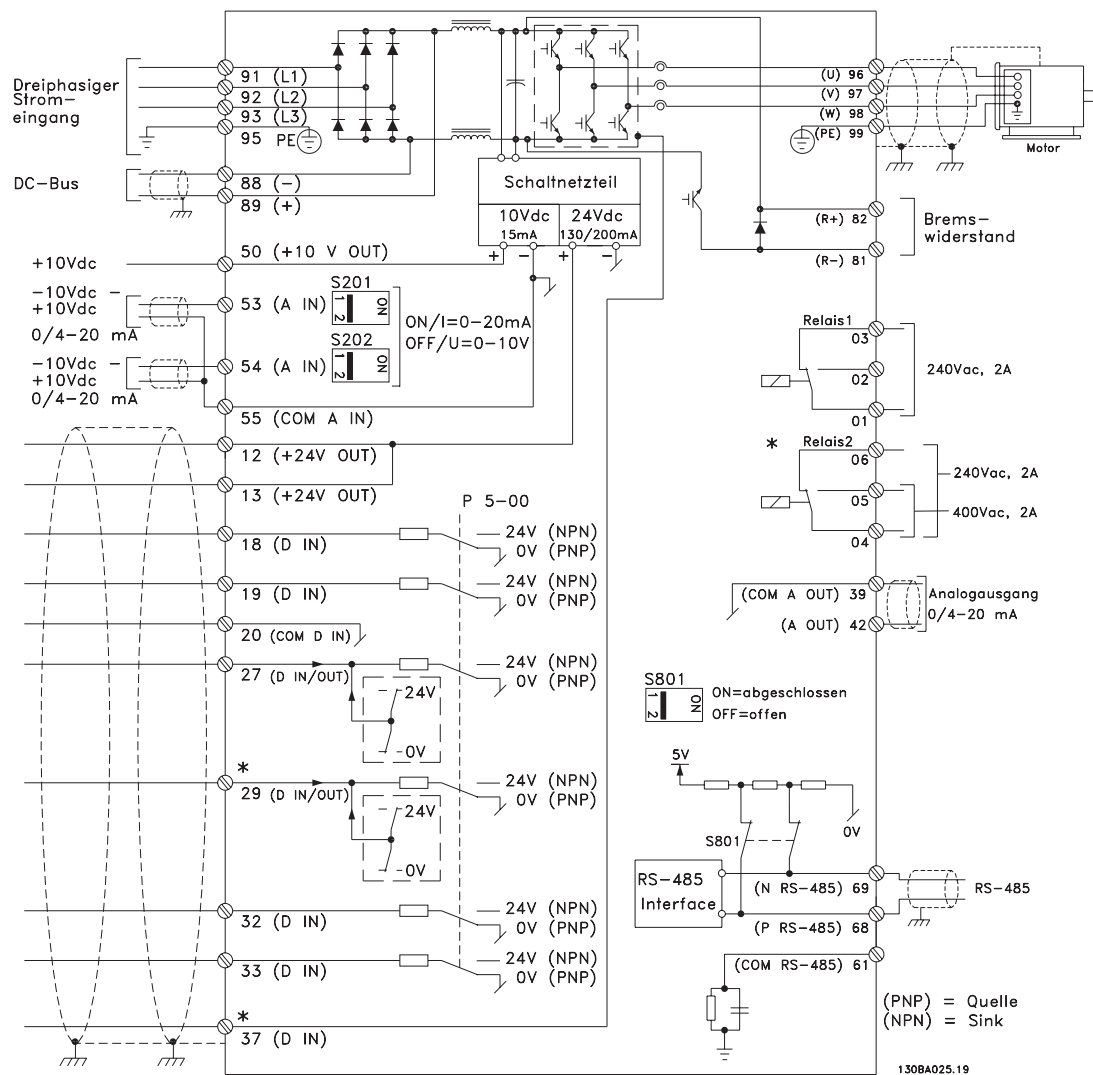
Siehe *Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen* zu empfohlenen Kabelquerschnitten und -typen.

⚠️ VORSICHT

GEFAHR VON SACHSCHÄDEN

Ein Motorüberlastschutz ist in der Werkseinstellung nicht enthalten. Um diese Funktion hinzuzufügen, setzen Sie *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz* auf *[ETR Abschalt.]* oder *[ETR Warnung]*. Für den nordamerikanischen Markt bietet die ETR-Funktion einen Motorüberlastschutz der Klasse 20 gemäß NEC. Wird *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz* nicht auf *[ETR Abschalt.]* oder *[ETR Warnung]* gesetzt, so ist kein Motorüberlastschutz aktiviert und bei einer Motorüberhitzung kann es zu Sachschäden kommen.

10.2 Anschlussdiagramm



10

Abbildung 10.1 Anschlussdiagramm des Grundgeräts

A = Analog, D = Digital

1) Klemme 37 (optional) wird für die Funktion Safe Torque Off (STO) verwendet. Installationsanweisungen zu Safe Torque Off (STO) finden Sie in der Bedienungsanleitung zu Safe Torque Off.

10.3 Anschlüsse

10.3.1 Stromanschlüsse

HINWEIS

Befolgen Sie stets die nationalen und lokalen Vorschriften zum Leitungsquerschnitt und zur Umgebungstemperatur. Für UL-Anwendungen sind Kupferleiter mit Nenntemperatur von 75 °C (167 °F) zu verwenden. In Nicht-UL-Anwendungen können 75 °C (167 °F) und 90 °C (194 °F)-Kupferleiter verwendet werden.

Die Anordnung der Leistungskabelanschlüsse ist in *Abbildung 10.2* dargestellt. Zur korrekten Dimensionierung von Motorkabelquerschnitt und -länge siehe *Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen*.

Zum Schutz des Frequenzumrichters müssen entweder die empfohlenen Sicherungen verwendet werden, oder das Gerät muss über eingebaute Sicherungen verfügen. Die empfohlenen Sicherungen finden Sie unter *Kapitel 10.5 Sicherungen und Hauptschalter*. Achten Sie auf eine ordnungsgemäße Sicherung gemäß den lokalen Vorschriften.

10

Der Netzanschluss ist an den Netzschalter angeschlossen wenn dieser inbegriffen ist.

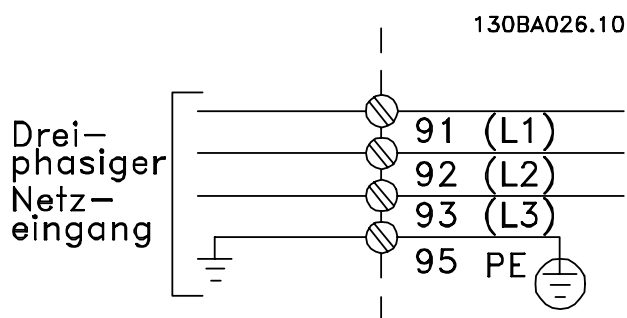


Abbildung 10.2 Netzanschluss, Baugrößen E1–E2 und F1–F4

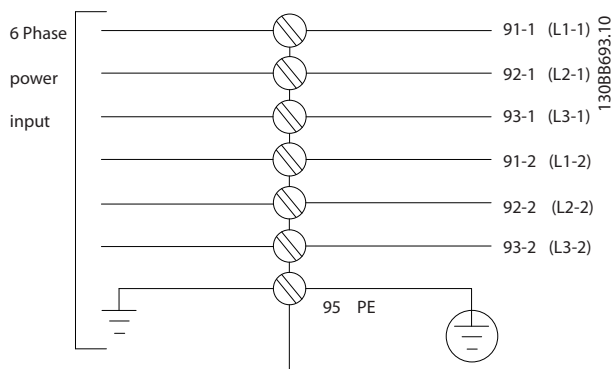
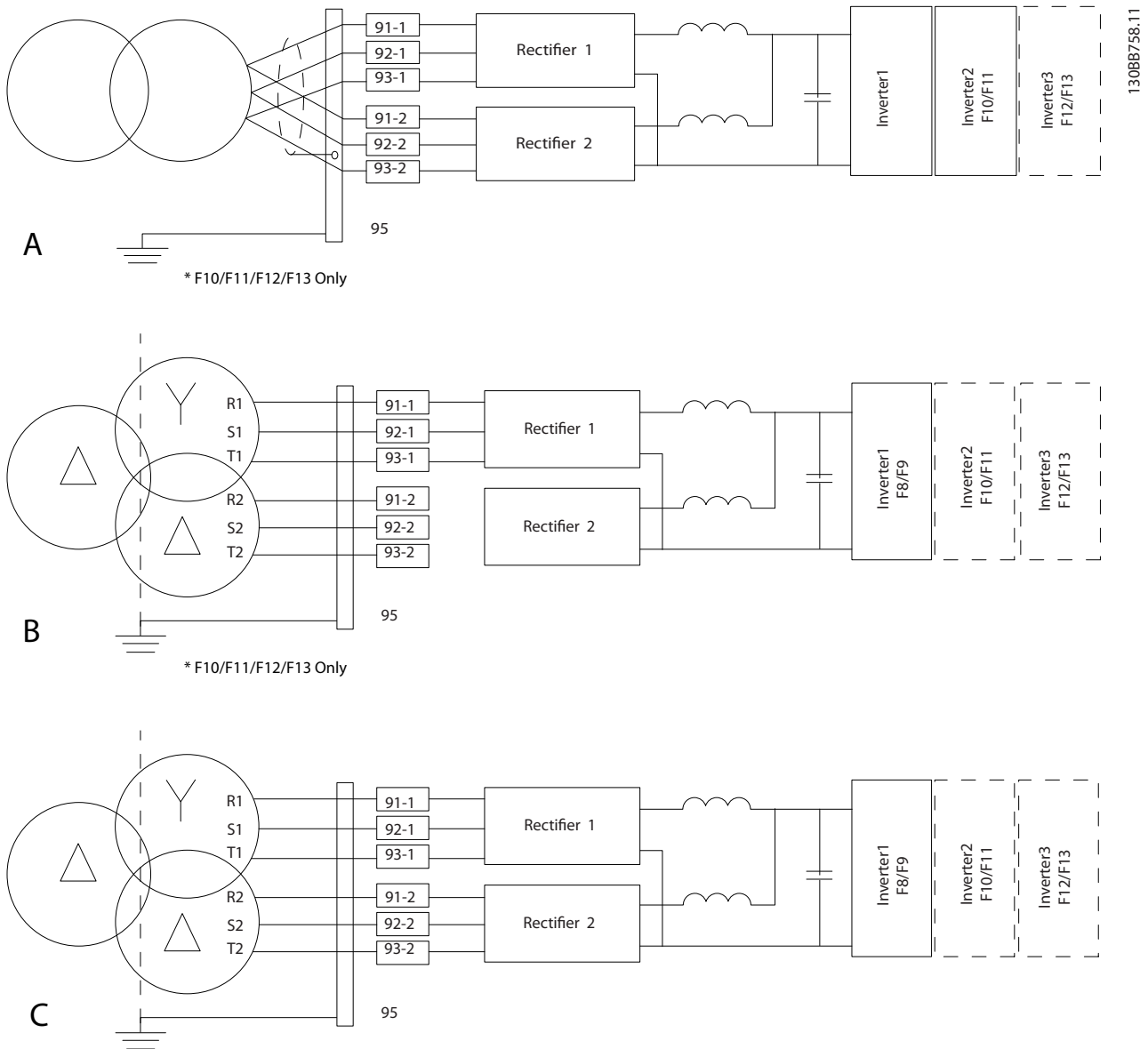


Abbildung 10.3 Netzanschluss, Baugrößen F8–F13



13088758:11

A	6-Puls-Schaltung ^{1), 2), 3)}
B	Modifizierte 6-Puls-Schaltung ^{2), 3), 4)}
C	12-Puls-Schaltung ^{3), 5)}

Abbildung 10.4 Netzanschlussoptionen für 12-Puls-Frequenzrichter

- 1) Dargestellt ist eine Parallelschaltung. Es kann ein einzelnes dreidriges Kabel mit ausreichender Kapazität verwendet werden. Es müssen Kurzschlusschienen installiert sein.
- 2) Bei 6-Puls-Schaltung geht die Oberschwingungsreduzierung durch den 12-Puls-Gleichrichter verloren.
- 3) Geeignet für den Anschluss an IT- und TN-Netze.
- 4) Im unwahrscheinlichen Fall eines Ausfalls eines der modularen 6-Puls-Gleichrichter lässt sich der Frequenzrichter bei reduzierter Last auch mit nur einem 6-Puls-Gleichrichter betreiben. Wenden Sie sich für detaillierte Informationen zum Wiederanschluss an Danfoss.
- 5) Hier wird keine Parallelschaltung der Netzkabel gezeigt. Bei Betrieb eines 12-Puls-Frequenzrichters als 6-Puls-Frequenzrichter ist auf die gleiche Anzahl und Länge der Netzkabel zu achten.

Abschirmung von Kabeln

HINWEIS

Das Motorkabel muss abgeschirmt sein. Bei Verwendung von ungeschirmten Motorkabeln werden bestimmte EMV-Anforderungen nicht eingehalten. Verwenden Sie ein abgeschirmtes Motorkabel, um die Vorgaben zur EMV-Emission zu erfüllen. Weitere Informationen, siehe Kapitel 10.16 EMV-gerechte Installation.

Vermeiden Sie verdrehte Abschirmungsenden (Pigtails), die hochfrequent nicht ausreichend wirksam sind. Wenn Sie den Kabelschirm unterbrechen müssen, müssen Sie die Abschirmung hinter der Unterbrechung mit der geringstmöglichen HF-Impedanz fortführen.

Schließen Sie den Motorkabelschirm am Abschirmblech des Frequenzumrichters und am Metallgehäuse des Motors an. Stellen Sie die Schirmverbindungen mit einer möglichst großen Kontaktfläche (Kabelschelle) her. Verwenden Sie hierzu das mitgelieferte Installationszubehör.

Kabellänge und -querschnitt

Die EMV-Prüfung des Frequenzumrichters wurde mit einer bestimmten Kabellänge durchgeführt. Das Motorkabel muss möglichst kurz sein, um das Geräuschniveau und Ableitströme auf ein Minimum zu beschränken.

Taktfrequenz

Wenn der Frequenzumrichter zusammen mit einem Sinusfilter verwendet wird, um die Störgeräusche des Motors zu reduzieren, muss die Taktfrequenz entsprechend den Anweisungen zu dem verwendeten Sinusfilter unter Parameter 14-01 Taktfrequenz eingestellt werden.

Klemmen				Anschlusstyp
96	97	98	99	
U	V	W	PE ¹⁾	Motorspannung 0-100 % der Netzspannung 3 Leiter vom Motor.
U1	V1	W1	PE ¹⁾	Dreieckschaltung.
W2	U2	V2		6 Leiter vom Motor.
U1	V1	W1	PE ¹⁾	Sternschaltung (U2, V2, W2) U2, V2 und W2 sind miteinander zu verbinden.

Tabelle 10.1 Motorkabelanschlüsse, Baugrößen E1-E2 und F1-F4

1) Schutzleiteranschluss

Klemmen				Anschlusstyp
96	97	98	99	
U	V	W	PE ¹⁾	Motorspannung 0-100 % der Netzspannung 3 Leiter vom Motor.
U1	V1	W1	PE ¹⁾	Dreieckschaltung.
W2	U2	V2		6 Leiter vom Motor.
U1	V1	W1	PE ¹⁾	Sternschaltung (U2, V2, W2) U2, V2 und W2 sind miteinander zu verbinden.

Tabelle 10.2 Motorkabelanschlüsse, Baugrößen F8-F13

1) Schutzleiteranschluss

HINWEIS

Bei Motoren ohne Phasentrennpapier oder einer geeigneten Isolation, welche für den Betrieb an einem Zwischenkreisumrichter benötigt wird, muss ein Sinusfilter am Ausgang des Frequenzumrichters vorgesehen werden.

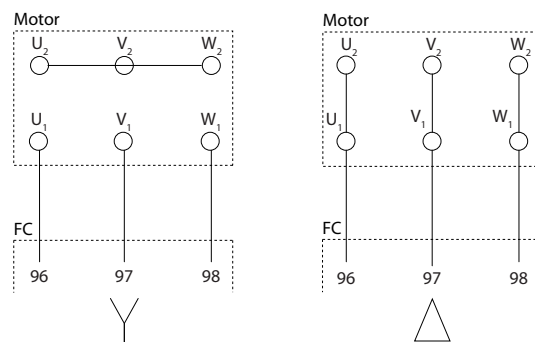


Abbildung 10.5 Motorkabelanschluss

175ZA114:11

10.3.2 DC-Zwischenkreisanschluss

Die DC-Bus-Zwischenkreisklemme dient zum Anschluss einer externen DC-Spannungsversorgung, wobei der Zwischenkreis aus einer externen Quelle versorgt wird.

Anschluss	Funktion
88, 89	DC-Bus

Tabelle 10.3 DC-Bus-Zwischenkreisklemmen

10.3.3 Zwischenkreiskopplungsanschluss

Bei der Zwischenkreiskopplung werden die DC-Zwischenkreise mehrerer Frequenzumrichter zusammengeschaltet. Eine Übersicht finden Sie unter *Kapitel 5.5 Zwischenkreiskopplung*.

Bei Zwischenkreiskopplungen sind zusätzliche Geräte und Sicherheitserwägungen erforderlich. Wenden Sie sich zur Bestellung an Danfoss.

Anschluss	Funktion
88, 89	Zwischenkreiskopplung

Tabelle 10.4 Zwischenkreiskopplungsklemmen

Das Verbindungskabel muss abgeschirmt sein; die Kabellänge zwischen Frequenzumrichter und der DC-Schiene ist auf maximal 25 m (82 ft) begrenzt.

10.3.4 Bremskabelanschluss

Das Verbindungskabel zum Bremswiderstand muss abgeschirmt sein; die Kabellänge zwischen Frequenzumrichter und der DC-Schiene ist auf maximal 25 m (82 ft) begrenzt.

- Schließen Sie die Abschirmung mit Kabelschellen an der leitfähigen Rückwand des Frequenzumrichters und am Metallgehäuse des Bremswiderstands an.
- Wählen Sie den Querschnitt des Anschlusskabels für die Bremse passend zum Bremsmoment.

Anschluss	Funktion
81, 82	Bremswiderstandsklemmen

Tabelle 10.5 Bremswiderstandsklemmen

Weitere Informationen finden Sie im Projektierungshandbuch *VLT® Brake Resistor MCE 101*.

HINWEIS

Bei einem Kurzschluss im Bremsmodul können Sie einen eventuellen Leistungsverlust im Bremswiderstand nur durch Unterbrechung der Netzversorgung zum Frequenzumrichter (Netzschalter, Schütz) verhindern.

10.3.5 Transformatoranschluss

Transformatoren, die zusammen mit 12-Puls-Frequenzumrichtern (F8–F13) verwendet werden, müssen den folgenden Spezifikationen entsprechen.

Die Belastung basiert auf einem K-4-klassifizierten 12-Puls-Transformator mit einer Spannung von 0,5 % und Impedanzausgleich zwischen Sekundärwicklungen. Leitungen vom Transformator zu den Eingangsklemmen des Frequenzumrichters müssen die gleiche Länge (bei einem Spielraum von 10 %) aufweisen.

Anschluss	Dy11 d0 oder Dyn 11d0
Phasenverschiebung zwischen Sekundärwicklungen	30°
Spannungsdifferenz zwischen Sekundärwicklungen	<0,5 %
Kurzschluss-Impedanz von Sekundärwicklungen	>5%
Unterschied der Kurzschluss-Impedanz zwischen Sekundärwicklungen	< 5 % der Kurzschluss-Impedanz
Andere	Keine Erdung von Sekundärwicklungen gestattet. Statische Abschirmung empfohlen

10.3.6 Anschluss der externen Lüfterversorgung

Bei einer DC-Versorgung des Frequenzumrichters oder falls der Kühllüfter unabhängig von der Netzversorgung betrieben werden muss, kann über die Leistungskarte eine externe Stromversorgung eingesetzt werden.

Der Steckanschluss auf der Leistungskarte dient zum Anschluss der Netzspannung für die Kühllüfter. Die Lüfter sind werkseitig für die Versorgung über eine gemeinsame Wechselstromleitung angeschlossen. Verwenden Sie Brücken zwischen den Klemmen 100-102 und 101-103. Falls eine externe Versorgung benötigt wird, werden die Brücken entfernt und die Versorgung an Klemmen 100 und 101 angeschlossen. Zur Absicherung sollte ein 5-A-Sicherung verwendet werden. Bei UL-Anwendungen sollte dies eine Littelfuse KLK-5 oder eine vergleichbare Sicherung sein.

Anschluss	Funktion
100, 101	Zusatzversorgung S, T
102, 103	Interne Versorgung S, T

Tabelle 10.6 Externe Versorgung

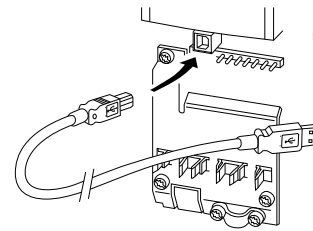


Abbildung 10.6 USB-Anschluss

10.4 Steuerkabel und -klemmen

Steuerleitungen müssen abgeschirmt und die Abschirmung muss beidseitig über eine Kabelschelle mit dem Metallgehäuse der Einheit verbunden sein.

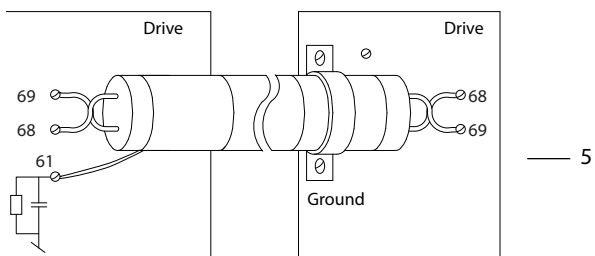
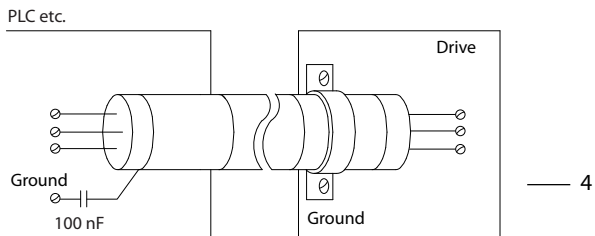
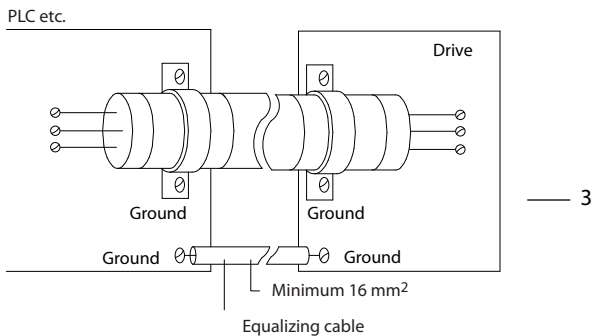
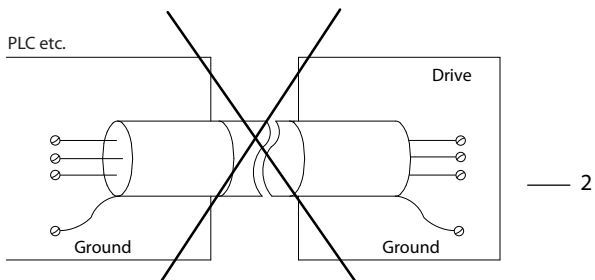
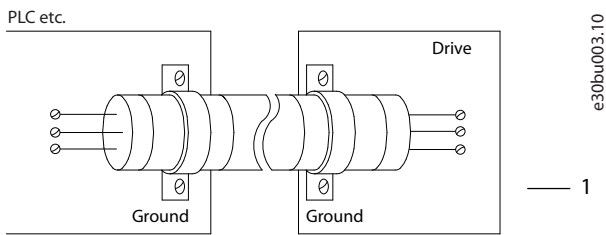
Informationen zum richtigen Erden von Steuerleitungen finden Sie unter *Abbildung 10.7*.

10.3.7 Anschluss für Personal Computer

Installieren Sie zur Regelung des Frequenzumrichters über einen PC die MCT 10-Konfigurationssoftware. Der PC kann über ein Standard-USB-Kabel (Host/Gerät) oder über die RS485-Schnittstelle angeschlossen werden, wie im *Programmierhandbuch* im Abschnitt *Busanschluss* beschrieben.

USB ist eine universelle serielle Schnittstelle, die 4 abgeschirmte Signalleitungen mit geerdetem Stecker 4 zur Abschirmung des USB-Anschlusses am PC verwendet. Alle Standard-PCs werden ohne galvanische Trennung an der USB-Schnittstelle hergestellt.

Befolgen Sie zur Vermeidung von Schäden am USB-Hostcontroller durch den Schirm des USB-Kabels die in der *Bedienungsanleitung* beschriebenen Erdungsempfehlungen. Wenn der PC per USB-Kabel an den Frequenzumrichter angeschlossen wird, empfiehlt Danfoss die Verwendung eines USB-Reparaturschalters mit galvanischer Trennung, um den PC USB-Hostcontroller vor Erdungspotentialdifferenzen zu schützen. Es wird auch empfohlen, kein PC-Leistungskabel mit geerdetem Stecker zu verwenden, wenn der PC per USB-Kabel an den Frequenzumrichter angeschlossen ist. Diese Empfehlungen verringern die Erdungspotentialdifferenz, beseitigen aber aufgrund der Erdung und Abschirmung, die an der USB-Schnittstelle des PCs angeschlossen sind, nicht alle Potentialdifferenzen.



1	Steuerleitungen und Kabel für die serielle Kommunikation müssen beidseitig mit Kabelschellen montiert werden, um bestmöglichen elektrischen Kontakt zu gewährleisten.
2	Vermeiden Sie verdrehte Abschirmlitzen. Diese erhöhen die Abschirmungsimpedanz bei hohen Frequenzen.

3	Besteht zwischen dem Frequenzumrichter und der SPS ein unterschiedliches Erdpotenzial, können Ausgleichsströme auftreten, die das gesamte System stören. Verlegen Sie ein Potenzialausgleichskabel neben der Steuerleitung. Mindestleitungsquerschnitt: 16 mm ² (6 AWG).
4	Bei Verwendung sehr langer Steuerkabel können 50/60-Hz-Brummschleifen auftreten. Schließen Sie ein Schirmende über einen 100-nF-Kondensator (mit möglichst kurzen Leitungen) an die Masse an.
5	Bei Verwendung von Kabeln für die serielle Kommunikation können Sie niederfrequente Störströme zwischen zwei Frequenzumrichtern eliminieren, indem Sie ein Ende der Abschirmung mit Klemme 61 verbinden. Diese Klemme ist intern über ein RC-Glied mit Erde verbunden. Verwenden Sie verdrehte Leiter (Twisted Pair), um die zwischen den Leitern eingestrahlten Störungen zu reduzieren.

Abbildung 10.7 Erdungsbeispiele

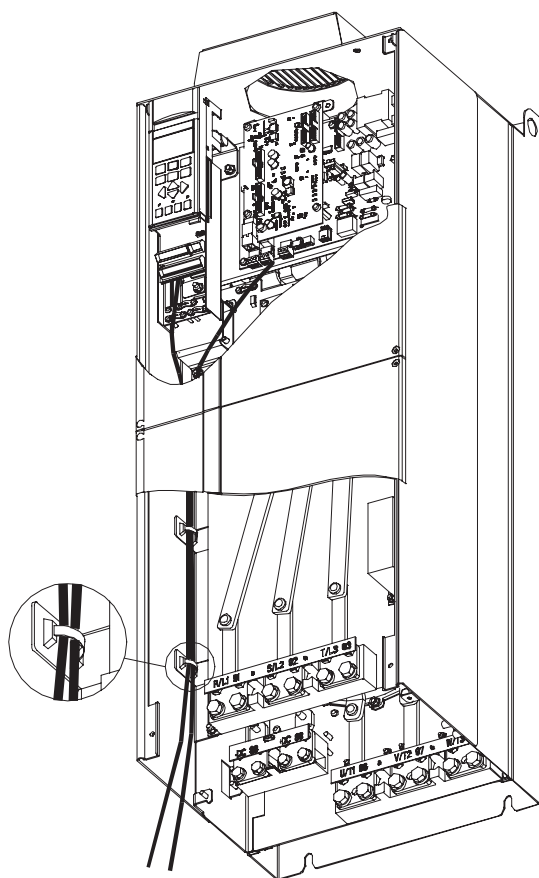
10.4.1 Führung von Steuerleitungen

Befestigen und führen Sie alle Steuerleitungen wie in *Abbildung 10.8* und *Abbildung 10.9* abgebildet. Achten Sie auf den ordnungsgemäßen Anschluss der Abschirmungen, um optimale Störsicherheit zu gewährleisten.

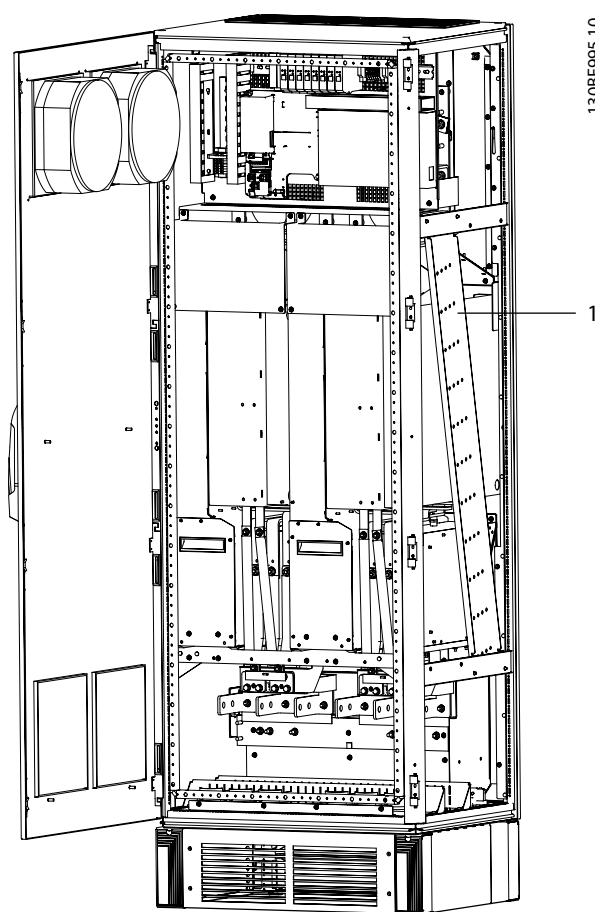
- Trennen Sie die Steuerleitung von Hochleistungskabeln.
- Ist der Frequenzumrichter an einen Thermistor angeschlossen, müssen die Thermistorsteuerleitungen abgeschirmt und verstärkt/doppelt isoliert sein. Wir empfehlen eine 24-V-DC-Versorgungsspannung.

Feldbus-Verbindung

Anschlüsse werden zu den entsprechenden Optionen auf der Steuerkarte hergestellt. Genauere Informationen finden Sie in der entsprechenden Feldbus-Anleitung. Führen Sie das Kabel in die Einheit ein und bündeln Sie dieses dabei mit anderen Steuerleitungen. Siehe *Abbildung 10.8* und *Abbildung 10.9*.



130BF994.10



130BF995.10

10

Abbildung 10.8 Steuerkartenverkabelungsweg bei Baugröße E1 und E2

1	Kabelträger zur Verlegung der Steuerleitungen bei den Baugrößen F1–F13
---	--

Abbildung 10.9 Steuerkartenverkabelungsweg für F1/F3. Die Steuerkartenverkabelung für F2/F4 und F8–F13 wird genauso geführt.

Bei Frequenzumrichtern der Baugröße E kann die Feldbus-Verbindung über die Oberseite des Geräts hergestellt werden, wie dies in den folgenden Abbildungen gezeigt wird. In der Einheit IP21/54 (NEMA 1/NEMA 12) muss eine Abdeckungsplatte entfernt werden. Die Bausatznummer für die oberseitige Feldbus-Verbindung ist 176F1742.

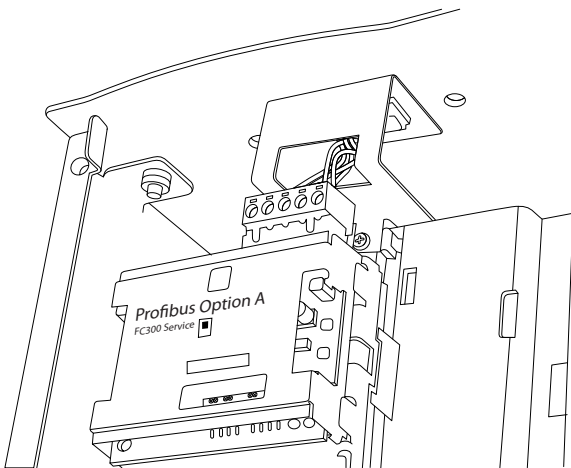
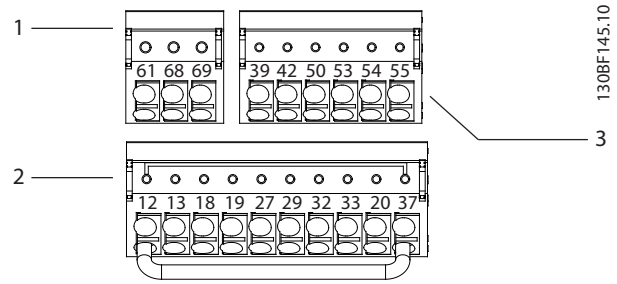


Abbildung 10.10 Oberer Eingang der Feldbuskabel

130BA867.10



130BF145.10

1	Klemmen für die serielle Kommunikation
2	Digitaleingangs-/ausgangsklemmen
3	Analogeingangs-/ausgangsklemmen

Abbildung 10.12 Klemmennummern der Steckklemmen

10.4.2 Steuerklemmen

Abbildung 10.11 zeigt die steckbaren Anschlüsse des Frequenzumrichters. Die Klemmenfunktionen und Werkseinstellungen sind in Tabelle 10.7 – Tabelle 10.9 zusammengefasst.

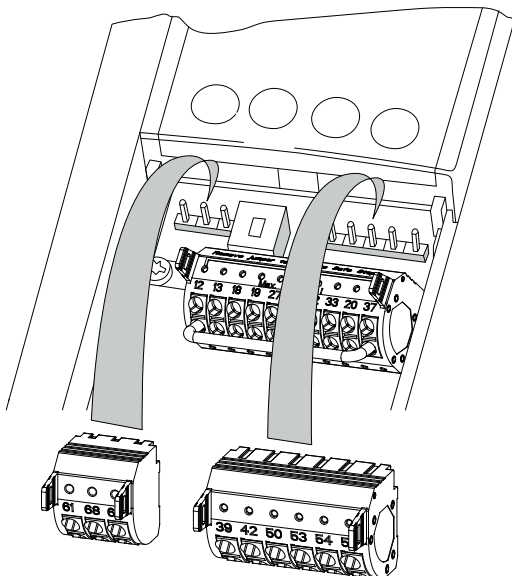


Abbildung 10.11 Anordnung der Steuerklemmen

130BF144.10

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
61	–	–	Integrierter RC-Filter zum Anschluss des Kabelschirms bei EMV-Problemen.
68 (+)	Parametergruppe 8-3* Ser. FC-Schnittst.	–	RS485-Schnittstelle. Ein Schalter (BUS TER.) auf der Steuerkarte dient zum Zuschalten des Busabschlusswiderstands.
69 (-)	Parametergruppe 8-3* Ser. FC-Schnittst.	–	

Tabelle 10.7 Klemmenbeschreibungen – Serielle Kommunikation

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
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	Parameter 5-10 Klemme 18 Digitaleingang	[8] Start	Digitaleingänge.
19	Parameter 5-11 Klemme 19 Digitaleingang	[10] Reversierung	
32	Parameter 5-14 Klemme 32 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	
33	Parameter 5-15 Klemme 33 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion	

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
27	Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang	[2] Motorfreilauf f invers	Für Digitaleingang und -ausgang. In Werkseinstellung als Eingang definiert.
29	Parameter 5-13 Klemme 29 Digitaleingang	[14] Festdrehzahl JOG	
20	–	–	Bezugspotenzial für Digitaleingänge und 0-V-Potenzial für 24-V-Spannungsversorgung.
37	–	STO	Wenn die Funktion Safe Torque Off (STO) nicht verwendet wird, benötigen Sie Drahtbrücken zwischen Klemme 12 (oder 13) und Klemme 37. Diese Einstellungen erlauben, den Frequenzumrichter mit den vorgegebenen Parameterwerten der Werkseinstellung zu betreiben.

Tabelle 10.8 Klemmenbeschreibung Digitalein-/ausgänge

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
39	–	–	Bezugspotential für Analogausgang.
42	Parameter 6-50 Klemme 42 Analogausgang	[0] Ohne Funktion	Programmierbarer Analogausgang. 0-20 mA oder 4-20 mA bei maximal 500 Ω.
50	–	+10 V DC	10 V DC Versorgungsspannung am Analogausgang für Potenziometer oder Thermistor. Maximal 15 mA.
53	Parametergruppe 6-1* Analogeingang 1	Sollwert	Analogeingang. Für Spannung oder Strom. Schalter A53 und A54 dienen zur Auswahl von Strom [mA] oder Spannung [V].
54	Parametergruppe 6-2* Analogeingang 2	Istwert	

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
55	–	–	Bezugspotenzial für Analogeingang

Tabelle 10.9 Klemmenbeschreibung Analogein-/ausgänge

Relaisklemmen

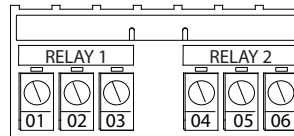


Abbildung 10.13 Klemmen Relais 1 und Relais 2

- Relais 1 und Relais 2. Die Position hängt von der Frequenzumrichterkonfiguration ab. Siehe Bedienungsanleitung.
- Weitere Klemmen befinden sich an eingebauten optionalen Erweiterungsmodulen. Näheres finden Sie in der Anleitung der Geräteoptionen.

Anschluss	Parameter	Werkseinstellung	Beschreibung
01, 02, 03	Parameter 5-40 Relaisfunktion	[0] Ohne Funktion	Wechselkontakt-Relaisausgang. Für Wechsel- oder Gleichspannung sowie ohmsche oder induktive Lasten.
04, 05, 06	Parameter 5-40 Relaisfunktion	[0] Ohne Funktion	

Tabelle 10.10 Relaisklemme Beschreibungen

10.4.3 Eingangspolarität der Steuerleitungen

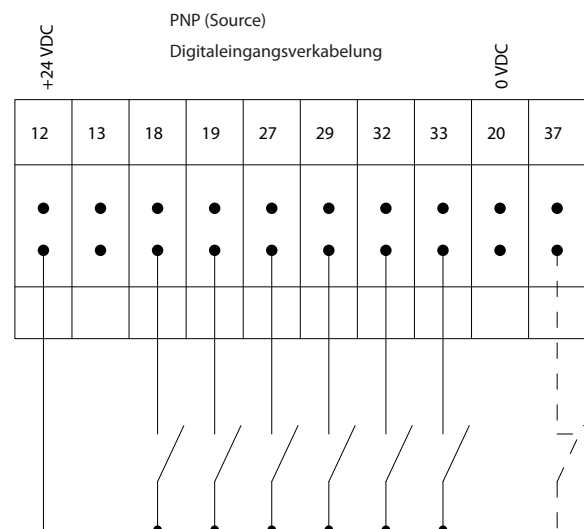
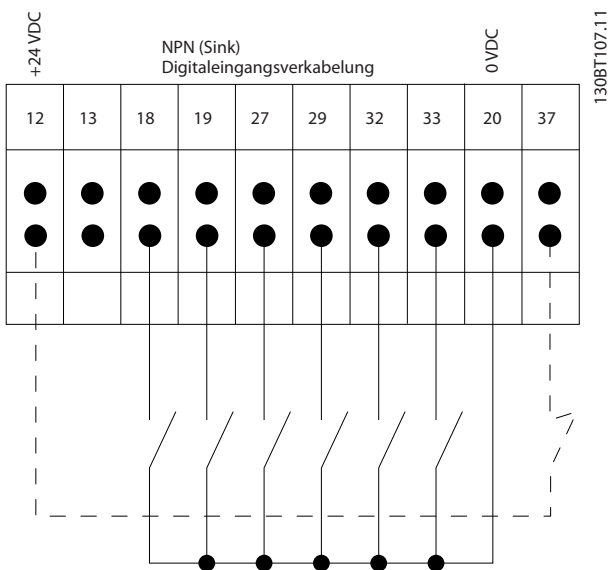


Abbildung 10.14 Eingangspolarität der Steuerklemmen (PNP Quelle)

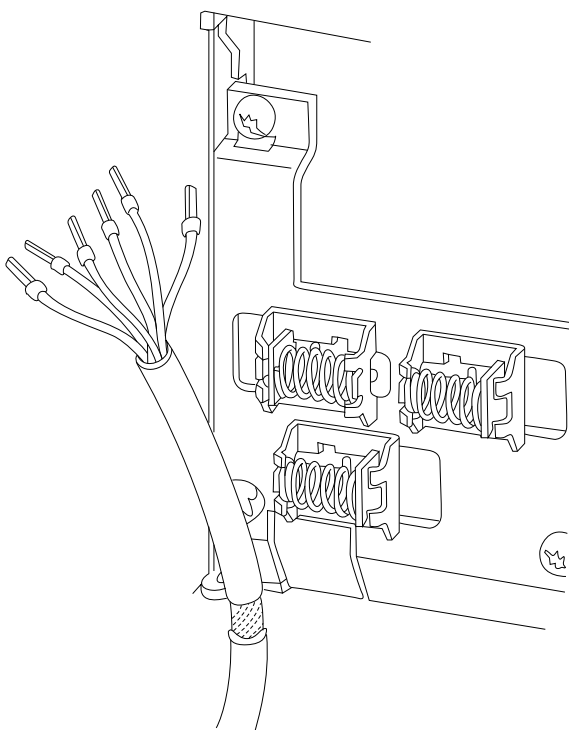


130BT107.11

Abbildung 10.15 Eingangspolarität der Steuerklemmen (NPN Verbraucher)

HINWEIS

Verwenden Sie abgeschirmte Kabel, um den Grenzwerten für EMV-Emissionen einzuhalten. Weitere Informationen finden Sie unter Kapitel 10.16 EMV-gerechte Installation.

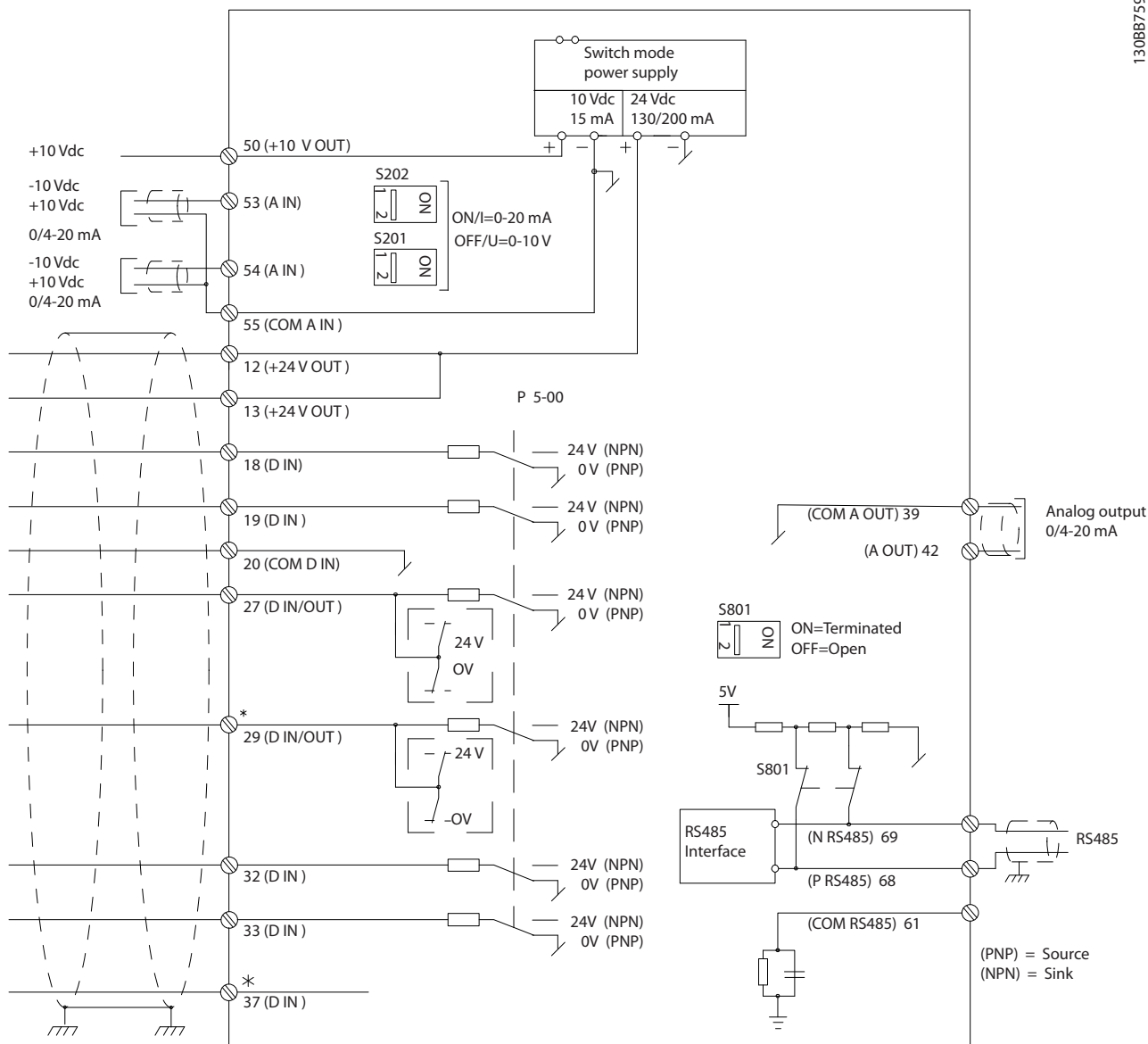


130BA681.10

Abbildung 10.16 Schirmabschluss und Zugentlastung für Steuerleitung

10.4.4 12-Puls-Steuerklemmen

13088759.11



10

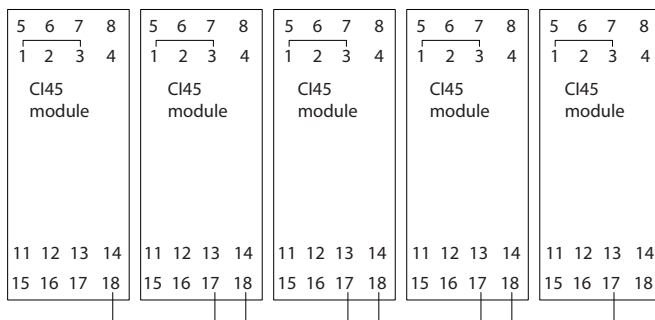
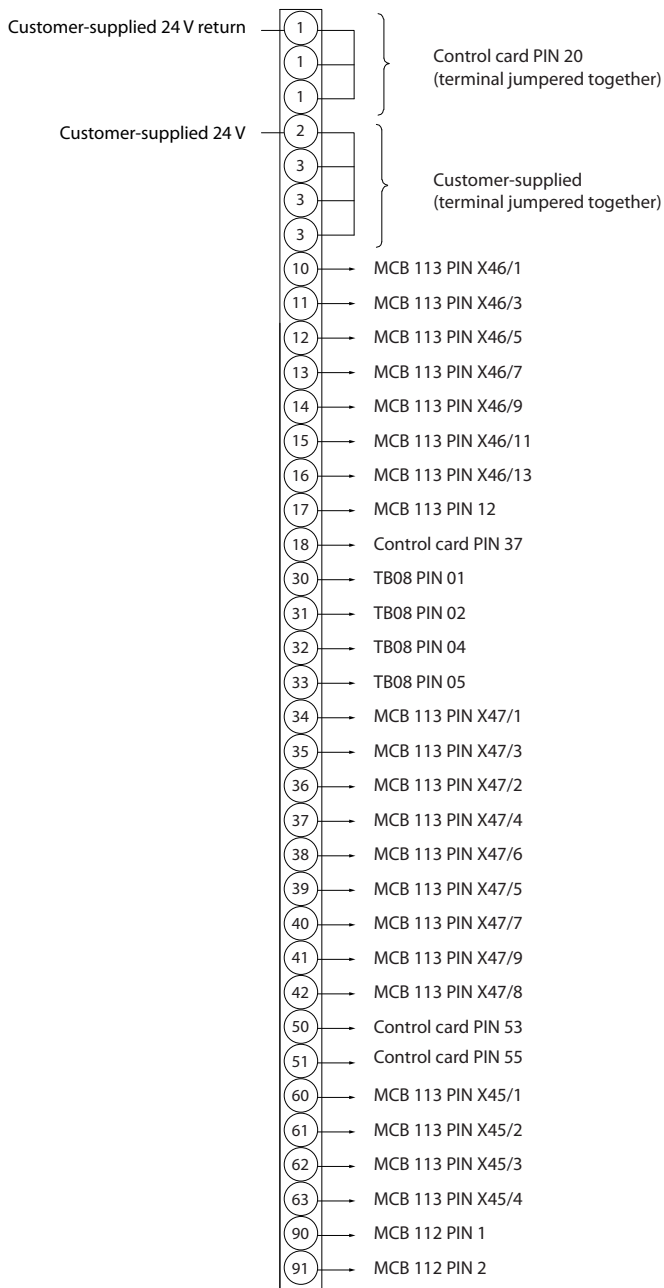


Abbildung 10.17 12-Puls-Steuerklemmen

10.4.5 NAMUR-Steuerklemmen



1308G054.10

Abbildung 10.18 NAMUR-Steuerklemmen

10.5 Sicherungen und Hauptschalter

Durch die Verwendung von Sicherungen stellen Sie sicher, dass mögliche Schäden am Frequenzumrichter auf Schäden innerhalb des Geräts beschränkt werden. Verwenden Sie die empfohlenen Sicherungen als Ersatz, um die Konformität mit EN 50178 sicherzustellen. Die versorgungsseitige Verwendung von Sicherungen ist in Übereinstimmung mit IEC 60364 für CE oder NEC 2009 für UL zwingend erforderlich.

Schutz des Abzweigkreises

Zum Schutz der Anlage vor elektrischen Gefahren und Bränden müssen alle Abzweigkreise in einer Installation, wie sie etwa in Schaltanlagen und Maschinen vorliegen, in Übereinstimmung mit nationalen/internationalen Vorschriften mit einem Kurzschluss- und Überstromschutz versehen sein.

Sicherungen oder Trennschalter müssen zwingend der Norm IEC 60364 entsprechen.

Gehäuse	FC300-Modell	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung
E	P315	aR-900	aR-900
	P355	aR-900	aR-900
	P400	aR-900	aR-900
F	P450	aR-1600	aR-1600
	P500	aR-2000	aR-2000
	P560	aR-2500	aR-2500
	P630	aR-2500	aR-2500
	P710	aR-2500	aR-2500
	P800	aR-2500	aR-2500

Tabelle 10.11 Empfohlene Sicherungen für CE-Konformität, 380–500 V

10

Gehäuse	FC300-Modell	Empfohlene Sicherungsgröße	Empfohlene Maximalgröße Sicherung
E	P355	aR-700	aR-700
	P400	aR-900	aR-900
	P500		
	P560		
F	P630	aR-1600	aR-1600
	P710	aR-2000	aR-2000
	P800	aR-2500	aR-2500
	P900		
	P1M0		

Tabelle 10.12 Empfohlene Sicherungen für CE-Konformität, 525–690 V

10.5.1 Leistung/Halbleiter Sicherungsoptionen

Modell	Empfohlene Sicherung für externe Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Option für interne Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Siba externe Teilennr.	Ersatz extern Ferraz Shawmut Teilenummer
P315	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P355	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P400	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900

Tabelle 10.13 380–480/500 V, Gerätebaugröße E, Netzsicherungsoptionen für UL-Konformität

Modell	Empfohlene Sicherung für externen Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Option für interne Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Siba Ersatzteilnr.
P450	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P500	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P560	170M7082	2000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P630	170M7082	2000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P710	170M7083	2500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500
P800	170M7083	2500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500

Tabelle 10.14 380–480/500 V, Baugröße E, Netzsicherungsoptionen für UL-Konformität

Modell	Interner Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Siba Ersatzteilnr.
P450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P800	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabelle 10.15 380-480/500 V, Baugröße F, DC-Zwischenkreissicherungen für Wechselrichtermodul

HINWEIS

Zur Einhaltung der UL-Konformität müssen Sie bei Frequenzumrichtern, die ohne die Option „Nur mit Schütz“ geliefert werden, Bussmann-Sicherungen der Serie 170M verwenden. *Tabelle 10.33* gibt die Werte für den Nennkurzschlussstrom und UL-Sicherungskriterien an, wenn der Frequenzumrichter mit der Option „Nur mit Schütz“ geliefert wird.

10

Modell	Empfohlene Sicherung für externe Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Option für interne Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Siba externe Teilennr.	Ersatz extern Ferraz Shawmut Teilenummer
P355	170M4017	700 A, 700 V	170M4017	20 610 32.700	6.9URD31D08A0700
P400	170M4017	700 A, 700 V	170M4017	20 610 32.700	6.9URD31D08A0700
P500	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900
P560	170M6013	900 A, 700 V	170M6013	22 610 32.900	6.9URD33D08A0900

Tabelle 10.16 525–690 V, Baugröße E, Netzsicherungsoptionen für UL-Konformität

Modell	Empfohlene Sicherung für externen Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Option für interne Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Siba Ersatzteilnr.
P630	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P710	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P800	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P900	170M7081	1600 A, 700 V	170M7082	20 695 32.1600
P1000	170M7082	2000 A, 700 V	170M7082	20 695 32.2000
P1200	170M7083	2500 A, 700 V	170M7083	20 695 32.2500

Tabelle 10.17 525–690 V, Baugröße E, Netzsicherungsoptionen für UL-Konformität

Modell	Interner Frequenzumrichter Bussmann Teilenummer	Nennwert	Siba Ersatzteilnr.
P630	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P900	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1000	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1200	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000

Tabelle 10.18 525–690 V, Baugröße F, DC-Zwischenkreissicherungen für Wechselrichtermodul

Die dargestellten 170M-Sicherungen von Bussmann verwenden den optischen –/80-Kennmelder. Sie können die Kennmeldersicherungen –TN/80 Typ T, –/110 oder TN/110 Typ T derselben Größe und Stromstärke ersetzen. Zur Erfüllung der UL-Anforderungen dürfen Sie jede UL-gelistete Sicherung mit mindestens 500 V und dazugehörigem Nennstrom verwenden.

10.5.2 Ergänzende Sicherungen

Ergänzende Sicherungen

Gehäuse	Bussmann Teilenummer	Nennwert
E und F	KTK-4	4 A, 600 V

Tabelle 10.19 Schaltnetzteilsicherung

Größe/Typ	Bussmann Teilenummer	Littelfuse	Nennwert
P355–P400, 525–690 V	KTK-4	–	4 A, 600 V
P315–P800, 380–500 V	–	KLK-15	15 A, 600 V
P500–P1M2, 525–690 V	–	KLK-15	15 A, 600 V

Tabelle 10.20 Lüftersicherungen

Sicherung	Größe/Typ	Bussmann Teilenummer	Nennwert	Alternative Sicherungen
2,5–4,0 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-6 SP oder SPI	6 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 6 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-10 SP oder SPI	10 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 10 A
4,0–6,3 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-10 SP oder SPI	10 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 10 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-15 SP oder SPI	15 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 15 A
6,3–10 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-15 SP oder SPI	15 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 15 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-20 SP oder SPI	20 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 20 A
10–16 A	P450–P800, 380–500 V	LPJ-25 SP oder SPI	25 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 25 A
	P630–P1M2, 525–690 V	LPJ-20 SP oder SPI	20 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 20 A

Tabelle 10.21 Sicherungen für manuelle Motorsteller

Gehäuse	Bussmann Teilenummer	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LPJ-30 SP oder SPI	30 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 30 A

Tabelle 10.22 Abgesicherte 30-A-Klemmsicherung

Gehäuse	Bussmann Teilenummer	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LPJ-6 SP oder SPI	6 A, 600 V	Alle gelisteten Doppellelemente, Klasse J, Zeitverzögerung, 6 A

Tabelle 10.23 Steuertransformatorsicherung

Gehäuse	Bussmann Teilenummer	Nennwert
F	GMC-800 mA	800 mA, 250 V

Tabelle 10.24 NAMUR-Sicherung

Gehäuse	Bussmann Teilenummer	Nennwert	Alternative Sicherungen
F	LP-CC-6	6 A, 600 V	Alle gelisteten Sicherungen Klasse CC, 6 A

Tabelle 10.25 Sicherheitsrelais-Spulensicherung mit Pilz-Relais

10.5.3 Netzsicherungen, F8–F13

Die folgenden Sicherungen unten sind für einen Kurzschlussstrom von max. 100.000 A_{eff} (symmetrisch) bei 240 V, 480 V, 500 V oder 600 V, abhängig von der Nennspannung des Frequenzumrichters, geeignet. Mit der korrekten Sicherung liegt der Nennkurzschlussstrom (SCCR) des Frequenzumrichters bei 100.000 A_{eff}.

Modell	Baugröße	Nennwert		Bussmann P/N	Ersatzteil Bussmann P/N	Geschätzte Verlustleistung der Sicherung [W]	
		[V] (UL)	[A]			400 V	460 V
P250	F8–F9	700	700	170M4017	176F8591	25	19
P315	F8–F9	700	700	170M4017	176F8591	30	22
P355	F8–F9	700	700	170M4017	176F8591	38	29
P400	F8–F9	700	700	170M4017	176F8591	3500	2800
P450	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	3940	4925
P500	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	2625	2100
P560	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	3940	4925
P630	F10–F11	700	1500	170M6018	176F8592	45	34
P710	F12–F13	700	1500	170M6018	176F9181	60	45
P800	F12–F13	700	1500	170M6018	176F9181	83	63

Tabelle 10.26 Netzsicherungen, 380–500 V

Modell	Baugröße	Nennwert		Bussmann P/N	Ersatzteil Bussmann P/N	Geschätzte Verlustleistung der Sicherung [W]	
		[V] (UL)	[A]			600 V	690 V
P355	F8–F9	700	630	170M4016	176F8335	13	10
P400	F8–F9	700	630	170M4016	176F8335	17	13
P500	F8–F9	700	630	170M4016	176F8335	22	16
P560	F8–F9	700	630	170M4016	176F8335	24	18
P630	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	26	20
P710	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	35	27
P800	F10–F11	700	900	170M6013	176F8592	44	33
P900	F12–F13	700	1500	170M6018	176F9181	26	20
P1M0	F12–F13	700	1500	170M6018	176F9181	37	28
P1M2	F12–F13	700	1500	170M6018	176F9181	47	36

Tabelle 10.27 Netzsicherungen, 525–690 V

Modell	Bussmann Teilenummer ¹⁾	Nennwert	SIBA
P450	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P500	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P560	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P630	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P800	170M6467	1400 A, 700 V	20 681 32.1400

Tabelle 10.28 DC-Zwischenkreissicherungen für Wechselrichtermodul, 380–500 V

Modell	Bussmann Teilenummer ¹⁾	Nennwert	SIBA
P630	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P710	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P800	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P900	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1M0	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000
P1M2	170M8611	1100 A, 1000 V	20 781 32.1000

Tabelle 10.29 DC-Zwischenkreissicherungen für Wechselrichtermodul, 525–690 V

1) Die dargestellten 170M-Sicherungen von Bussmann verwenden den optischen –/80-Kennmelder. Sie können die Kennmeldersicherungen –TN/80 Typ T, –/110 oder TN/110 Typ T derselben Größe und Stromstärke ersetzen. Zur Erfüllung der UL-Anforderungen dürfen Sie jede UL-gelistete Sicherung mit mindestens 500 V und dazugehörigem Nennstrom verwenden.

Gehäuse	Modelle	Typ	Werkseitige Leistungsschaltereinstellungen	
			Abschaltwert [A]	Zeit [s]
F3	380–500 V, Modell: P450 525–690 V, Modell: P630–P710	Merlin Gerin NPJF36120U31AABSCYP	1200	0.5
F3	380–500 V, Modell: P500–P630 525–690 V, Modell: P800	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP	2000	0.5
F4	380–500 V, Modell: P710 525–690 V, Modell: P900–P1M2	Merlin Gerin NRJF36200U31AABSCYP	2000	0.5
F4	380–500 V, Modell: P800	Merlin Gerin NRJF36250U31AABSCYP	2500	0.5

Tabelle 10.30 Hauptschalter, F3–F4

10.6 Trennschalter und Schütze

10.6.1 Netztrennschalter – E1–E2 und F3–F4

Baugröße	Modell	Typ
380–500 V		
E1–E2	P315–P400	ABB OETL-NF800A
F3	P450	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P500–P630	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
F4	P710–P800	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
525–690 V		
E1–E2	P355–P560	ABB OETL-NF600A
F3	P630–P710	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F3	P800	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP
F4	P900–P1M2	Merlin Gerin NRKF36000S20AAYP

Tabelle 10.31 Netztrennschalter, Baugrößen E1–E2 und F3–F4

10.6.2 Netztrennschalter, F9/F11/F13

Baugröße	Modell	Typ
380–500 V		
F9	P250	ABB OETL-NF600A
F9	P315	ABB OETL-NF600A
F9	P355	ABB OETL-NF600A
F9	P400	ABB OETL-NF600A
F11	P450	ABB OETL-NF800A
F11	P500	ABB OETL-NF800A
F11	P560	ABB OETL-NF800A
F11	P630	ABB OT800U21
F13	P710	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F13	P800	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
525–690 V		
F9	P355	ABB OT400U12-121
F9	P400	ABB OT400U12-121
F9	P500	ABB OT400U12-121
F9	P560	ABB OT400U12-121
F11	P630	ABB OETL-NF600A
F11	P710	ABB OETL-NF600A
F11	P800	ABB OT800U21
F13	P900	ABB OT800U21
F13	P1M0	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP
F13	P1M2	Merlin Gerin NPJF36000S12AAYP

Tabelle 10.32 Netztrennschalter, Baugrößen F9/F11/F13

10.6.3 Netzschütze, F3–F4

Baugröße	Modell und Spannung	Schütz
F3	P450–P500, 380–500 V P630–P800, 525–690 V	Eaton XTCE650N22A
F3	P560, 380–500 V	Eaton XTCE820N22A
F3	P630, 380–500 V	Eaton XTCEC14P22B
F4	P900, 525–690 V	Eaton XTCE820N22A
F4	P710–P800, 380–500 V P1M2, 525–690 V	Eaton XTCEC14P22B

Tabelle 10.33 Netzschütze, Baugrößen F3–F4

HINWEIS

Netzschütze erfordern eine kundenseitige 230-V-Versorgung.

10.7 Motor

Sie können alle Arten dreiphasiger Standard-Asynchronmotoren mit einem Frequenzumrichter verwenden.

Anschluss	Funktion
96	U/T1
97	V/T2
98	W/T3
99	Masse

Tabelle 10.34 Motorkabelklemmen bieten Rechtslauf (Werkseinstellung)

Sie können die Drehrichtung durch Vertauschen von zwei Phasen im Motorkabel oder durch Ändern der Einstellung von *Parameter 4-10 Motor Drehrichtung* ändern.

Eine Motordrehrichtungsprüfung können Sie über *Parameter 1-28 Motor Rotation Check* und in den in *Abbildung 10.19* gezeigten Schritten durchführen.

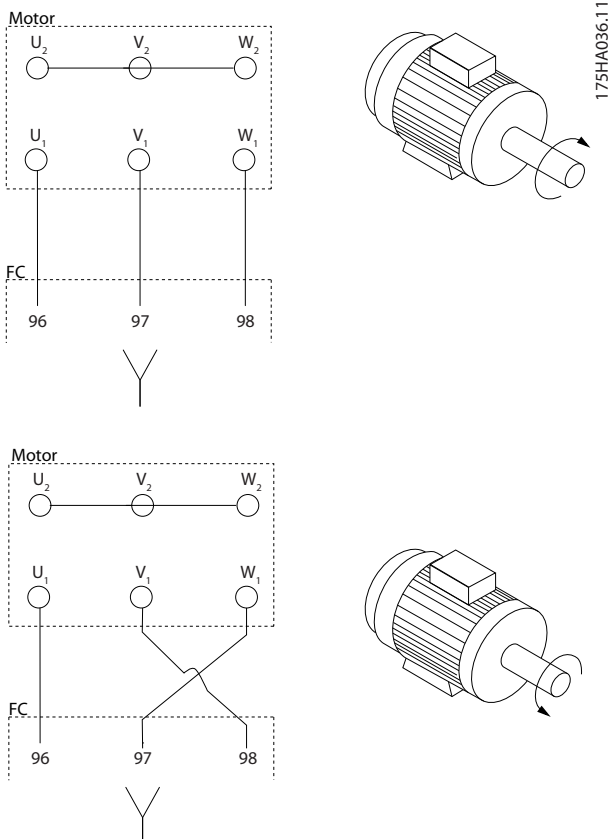


Abbildung 10.19 Änderung der Motordrehung

Anforderungen für die Baugrößen F1/F3

Jedes Wechselrichtermodul muss über dieselbe Anzahl von Motorphasenkabel verfügen, und diese müssen in Vielfachen von 2 vorliegen (z. B. 2, 4, 6 oder 8). 1 Kabel ist nicht zulässig. Die Kabel zwischen den Klemmen des Wechselrichtermoduls und dem ersten gemeinsamen Punkt einer Phase müssen die gleiche Länge haben (mit einer Toleranz von 10 %). Als gemeinsamen Punkt empfiehlt Danfoss dabei die Motorklemmen. Wenn beispielsweise Wechselrichtermodul A ein 100 m langes Kabel verwendet, könnten die nachfolgenden Wechselrichtermodule Kabellängen zwischen 90 und 110 m nutzen.

Anforderungen für die Baugrößen F2/F4

Jedes Wechselrichtermodul muss über dieselbe Anzahl von Motorphasenkabeln verfügen, und diese müssen in Vielfachen von 3 vorliegen (z. B. 3, 6, 9 oder 12). 1 oder 2 Kabel sind nicht zulässig. Die Kabel zwischen den Klemmen des Wechselrichtermoduls und dem ersten gemeinsamen Punkt einer Phase müssen die gleiche Länge haben (mit

einer Toleranz von 10 %). Als gemeinsamen Punkt empfiehlt Danfoss dabei die Motorklemmen. Wenn beispielsweise Wechselrichtermodul A ein 100 m langes Kabel verwendet, könnten die nachfolgenden Wechselrichtermodule Kabellängen zwischen 90 und 110 m nutzen.

10.7.1 Thermischer Motorschutz

Das elektronische Thermorelais im Frequenzumrichter hat die UL-Zulassung für einzelnen Motorüberlastschutz, wenn *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz* auf *ETR-Abschaltung* und *Parameter 1-24 Motornennstrom* auf den Motornennstrom (siehe Motor-Typenschild) eingestellt ist. Zum thermischen Motorschutz können Sie auch die VLT® PTC Thermistor Card MCB 112 verwenden. Diese Karte hat eine ATEX-Zertifizierung, um Motoren in explosionsgefährdeten Bereichen, Zone 1/21 und Zone 2/22, zu schützen. Wenn *Parameter 1-90 Thermischer Motorschutz* auf *[20] ATEX ETR* eingestellt ist, wird ETR mit der Verwendung von MCB 112 kombiniert. So kann in explosionsgefährdeten Bereichen ein Ex-e-Motor gesteuert werden. Informationen zur Konfiguration des Frequenzumrichters für einen sicheren Betrieb von Ex-e-Motoren finden Sie im *Programmierhandbuch*.

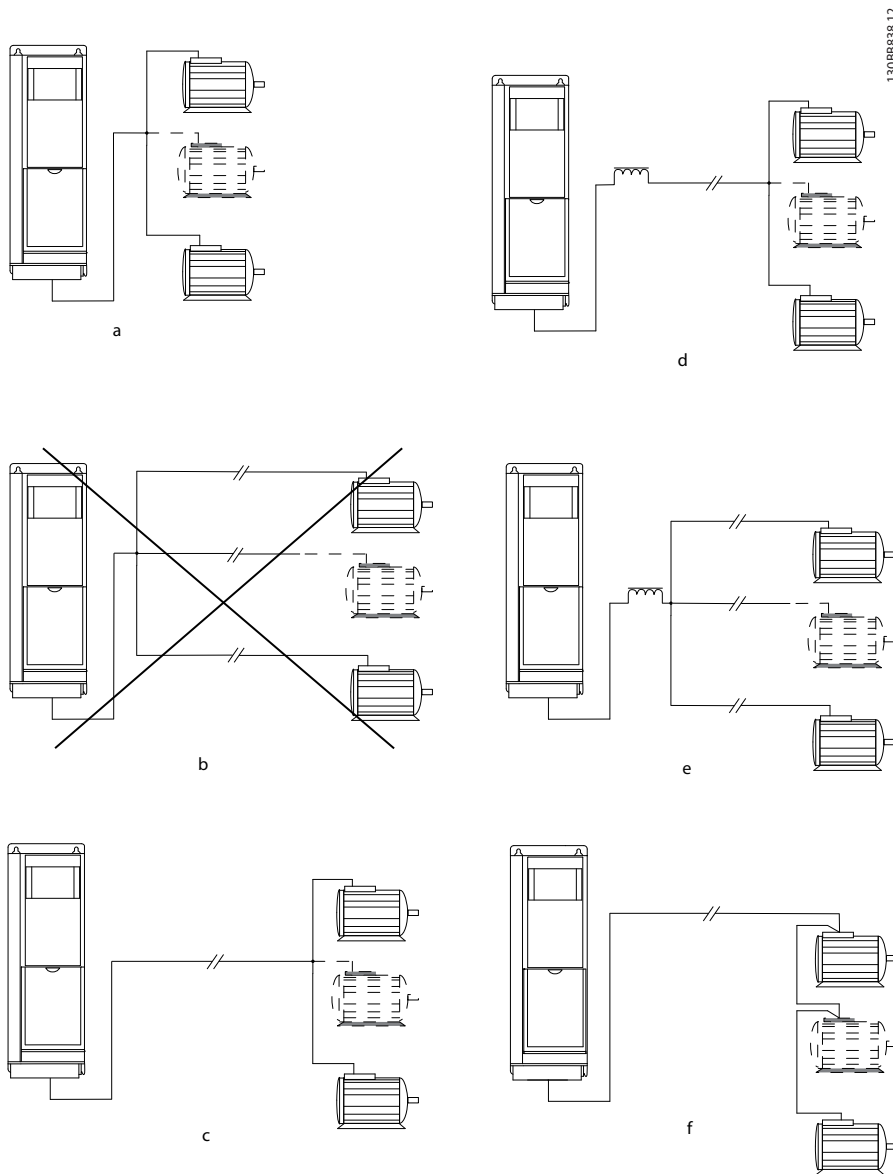
10.7.2 Parallelschaltung von Motoren

Der Frequenzumrichter kann mehrere parallel geschaltete Motoren steuern/regeln. Eine Auswahl an Möglichkeiten Motoren parallel zu schalten finden Sie unter *Abbildung 10.20*.

Bei parallelem Motoranschluss müssen die folgenden Punkte beachtet werden:

- Führen Sie Anwendungen mit parallelen Motoren im U/f-Modus (Volt pro Hertz).
- VVC⁺-Modus kann in einigen Anwendungen verwendet werden.
- Der gesamte Stromverbrauch der Motoren darf den maximalen Ausgangsnennstrom I_{NV} des Frequenzumrichters nicht übersteigen.
- Wenn sich die Motorgrößen stark unterscheiden, können beim Hochfahren und bei niedrigen Drehzahlen Probleme auftreten, da der relativ hohe Ohm-Widerstand der kleinen Motoren im Stator in solchen Situationen eine höhere Spannung erfordert.
- Das elektronische Thermorelais (ETR) des Frequenzumrichters kann nicht als Motorüberlastschutz verwendet werden. Sehen sie einen weiteren Motorüberschutzvor, einschließlich Thermistoren in jeder Motorwicklung odereinzeln thermische Relais

- Bei parallel geschalteten Motoren können Sie *Parameter 1-02 Drehgeber Anschluss* nicht verwenden, und *Parameter 1-01 Steuerprinzip* muss auf [0] U/f eingestellt sein.



10

A	Installationen mit gemeinsamem Anschluss wie in A und B gezeigt werden nur bei kurzen Kabeln empfohlen.
B	Beachten Sie die in Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen angegebene Maximallänge für Motorleitungen.
C	Die in Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen angegebene Gesamtlänge des Motorkabels ist gültig, solange die Parallelkabel kurz gehalten werden und 10 m (32 ft) nicht überschreiten.
D	Berücksichtigen Sie den Spannungsabfall an den Motorleitungen.
E	Berücksichtigen Sie den Spannungsabfall an den Motorleitungen.
F	Die in Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen angegebene Gesamtlänge des Motorkabels ist gültig, solange die Parallelkabel kurz gehalten werden und 10 m (32 ft) nicht überschreiten.

Abbildung 10.20 Unterschiedliche Parallelschaltungen von Motoren

10.7.3 Motorisolation

Verwenden Sie im Falle von Motorleitungen, deren Länge geringer oder gleich der in *Kapitel 7.6 Kabelspezifikationen* angegebenen Maximallänge ist, die in *Tabelle 10.35* abgebildeten Nennwerte für Motorisolation. Bei einem geringeren Isolationswert eines Motors empfiehlt Danfoss die Verwendung eines dU/dt- oder Sinusfilters.

Netzennspannung	Motorisolation
$U_N \leq 420 \text{ V}$	Standard $U_{LL} = 1300 \text{ V}$
$420 \text{ V} < U_N \leq 500 \text{ V}$	Verstärkte $U_{LL} = 1600 \text{ V}$
$500 \text{ V} < U_N \leq 600 \text{ V}$	Verstärkte $U_{LL} = 1800 \text{ V}$
$600 \text{ V} < U_N \leq 690 \text{ V}$	Verstärkte $U_{LL} = 2000 \text{ V}$

Tabelle 10.35 Nennwerte für Motorisolation

10.7.4 Motorlagerströme

Bei allen Motoren, die bei Frequenzumrichtern installiert sind, müssen B-seitig (gegenantriebsseitig) isolierte Lager eingebaut werden, um Lagerströme zu beseitigen. Um A-seitige (antriebsseitige) Lager- und Wellenströme auf ein Minimum zu beschränken, muss richtige Erdung von Frequenzumrichter, Motor, angetriebener Maschine und Motor zur angetriebenen Maschine gewährleistet sein.

Vorbeugende Standardmaßnahmen:

- Verwenden Sie ein isoliertes Lager.
- Gehen Sie ordnungsgemäß nach den Installationsverfahren vor.
 - Stellen Sie sicher, dass Motor und Antriebslast korrekt ausgerichtet sind.
 - Befolgen Sie die EMV-Installationsrichtlinie.
 - Verstärken Sie den Schutzleiter (PE), sodass die hochfrequent wirksame Impedanz im PE niedriger als bei den Versorgungsleitungen ist.
 - Sorgen Sie für eine gute Hochfrequenzverbindung zwischen Motor und Frequenzumrichter. Verwenden Sie ein abgeschirmtes Kabel mit einem 360°-Anschluss im Motor und im Frequenzumrichter.
 - Stellen Sie sicher, dass die Impedanz vom Frequenzumrichter zur Gebäudeerdung niedriger als die Erdungsimpedanz der Maschine ist. Dieses Verfahren kann bei Pumpen schwierig sein.
 - Stellen Sie eine direkte Erdverbindung zwischen Motor und Last her.

- Senken Sie die IGBT-Taktfrequenz.
- Ändern Sie die Wechselrichtersignalform, 60° AVM oder SFAVM.
- Installieren Sie ein Wellenerdungssystem oder verwenden Sie eine Trennkupplung.
- Tragen Sie leitfähiges Schmierfett auf.
- Verwenden Sie, sofern möglich, minimale Drehzahleinstellungen.
- Versuchen Sie sicherzustellen, dass die Netzspannung zur Erde symmetrisch ist. Dieses Verfahren kann bei IT-, TT-, TN-CS-Netzen oder Systemen mit geerdetem Zweig schwierig sein.
- Verwenden Sie ein dU/dt- oder Sinusfilter.

10.8 Bremsung

10.8.1 Auswahl des Bremswiderstands

Wenn erhöhte Anforderungen zur Reduzierung der Drehzahl bewältigt werden sollen, ist ein Bremswiderstand erforderlich. Der Bremswiderstand absorbiert die Energie anstelle des Frequenzumrichters. Weitere Informationen finden Sie im *Projektierungshandbuch VLT® Brake Resistor MCE 101*.

Ist der Betrag der kinetischen Energie, die in jedem Bremszeitraum zum Widerstand übertragen wird, unbekannt, können Sie die durchschnittliche Leistung auf Basis der Zykluszeit und Bremszeit berechnen (Arbeitszyklus für Aussetzbetrieb). Der periodische Arbeitszyklus des Bremswiderstands zeigt die Einschaltdauer des Widerstands. *Abbildung 10.21* zeigt einen typischen Bremszyklus.

Motorlieferanten verwenden oft *S5* beider Angabe der erlaubten Last, die ein Ausdruck des Periodischen Aussetzbetriebs ist. Sie können den Arbeitszyklus für Aussetzbetrieb des Widerstands wie folgt berechnen:

$$\text{Arbeitszyklus} = t_b/T$$

T = Zykluszeit in Sekunden

t_b ist die Bremszeit in Sekunden (als Teil der gesamten Zykluszeit)

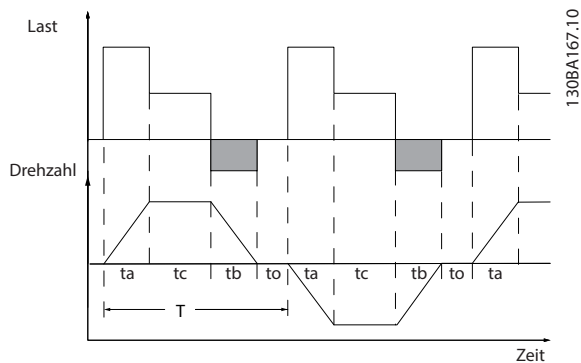


Abbildung 10.21 Typischer Bremszyklus

380–500 V Modell	Zykluszeit [s]	Bremsarbeitszyklus bei 100 % Drehmoment	Bremsarbeitszyklus bei Übermoment (150/160 %)
P315–P800	600	40%	10%
525–690 Modell	Zykluszeit [s]	Bremsarbeitszyklus bei 100 % Drehmoment	Bremsarbeitszyklus bei Übermoment (150/160 %)
P500–P560	600	40%	10%
P630–P1M2	600	40%	10%

Tabelle 10.36 Bremsung bei hohem Überlastmoment

Danfoss bietet Bremswiderstände mit Arbeitszyklen von 5 %, 10 % und 40 % an. Bei Anwendung eines Arbeitszyklus von 10 % können die Bremswiderstände die Bremsleistung über 10 % der Zykluszeit aufnehmen. Die übrigen 90 % der Zykluszeit werden zum Abführen überschüssiger Wärme genutzt.

HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass der Bremswiderstand für die erforderliche Bremszeit ausgelegt ist.

Die maximal zulässige Last am Bremswiderstand wird als Spitzenleistung bei einem gegebenen Arbeitszyklus für Aussetzbetrieb ausgedrückt. Der Bremswiderstand wird wie gezeigt berechnet:

$$R_{br} [\Omega] = \frac{U_{dc}^2}{P_{H\ddot{o}chstwert}}$$

wenn

$$P_{Spitze} = P_{Motor} \times M_{br} [\%] \times \eta_{Motor} \times \eta_{VLT} [W]$$

Wie gezeigt, hängt der Bremswiderstand von der Zwischenkreisspannung (U_{dc}) ab.

Größe	Bremse aktiv	Warnung vor Abschaltung	Abschaltung (Alarm)
380–500 V ¹⁾	810 V	828 V	855 V
525–690 V	1084 V	1109 V	1130 V

Tabelle 10.37 FC302 Grenzwerte

1) Abhängig von der Leistungsgröße

HINWEIS

Prüfen Sie, ob Ihr Bremswiderstand für eine Spannung von 410 V, 820 V, 850 V, 975 V oder 1130 V zugelassen ist. Danfoss-Bremswiderstände sind für den Einsatz in allen Danfoss-Frequenzumrichtern zugelassen.

Danfoss empfiehlt den Bremswiderstand R_{rec} . Diese Berechnung gewährleistet, dass der Frequenzumrichter mit dem maximal verfügbaren Bremsmoment ($M_{br(\%)}$) von 150 % bremsst. Die entsprechende Formel lässt sich wie folgt schreiben:

$$R_{rec} [\Omega] = \frac{U_{dc}^2 \times 100}{P_{motor} \times M_{br(\%)} \times \eta_{VLT} \times \eta_{motor}}$$

η_{motor} beträgt in der Regel 0,90

η_{VLT} beträgt in der Regel 0,98

Für Spannungen von 200 V, 480 V, 500 V und 600 V wird R_{rec} bei einer Bremsleistung von 160 % wie folgt ausgedrückt:

$$200V : R_{rec} = \frac{107780}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$500V : R_{rec} = \frac{464923}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$600V : R_{rec} = \frac{630137}{P_{motor}} [\Omega]$$

$$690V : R_{rec} = \frac{832664}{P_{motor}} [\Omega]$$

HINWEIS

Der ohmsche Widerstand des gewählten Bremswiderstands darf nicht unter dem von Danfoss empfohlenen Wert liegen, da sonst der Frequenzumrichter beschädigt wird.

HINWEIS

Bei einem Kurzschluss im Bremstransistor des Frequenzumrichters kann ein eventueller Leistungsverlust im Bremswiderstand nur durch Unterbrechung der Netzversorgung zum Frequenzumrichter (Netzschalter, Schütz) verhindert werden. Ein ununterbrochener Leistungsverlust im Bremswiderstand kann Überhitzen, Beschädigungen oder einen Brand verursachen.

⚠️ WARNUNG

BRANDGEFAHR

Die Bremswiderstände erwärmen sich während und nach dem Bremsen. Werden die Bremswiderstände nicht in einer sicheren Umgebung platziert, besteht ggf. die Gefahr von schweren Verletzungen und von Sachschäden.

- Um einer Brandgefahr zu entgehen, müssen Sie den Bremswiderstand in einer sicheren Umgebung platzieren.
- Berühren Sie den Bremswiderstand während des Bremsens oder danach nicht, um schwere Verbrennungen zu vermeiden.

10.8.2 Steuerung mit Bremsfunktion

Ein Relais/ein Digitalausgang kann den Schutz des Bremswiderstands vor einer Überlastung übernehmen und erzeugt im Bedarfsfall einen Fehler im Frequenzumrichter. Im Falle einer Überlastung oder Überhitzung des Brems-IGBT schaltet das Relais-/Digitalsignal von der Bremse zum Frequenzumrichter das Brems-IGBT aus. Dieses Relais/Digital signal schützt nicht vor einem Kurzschluss im Bremsen-IGBT oder einem Erdschluss im Bremsmodul oder in der Verdrahtung. Wenn ein Kurzschluss in der Bremse IGBT auftritt, empfiehlt Danfoss eine Vorrichtung zur Trennung der Bremse.

Außerdem ermöglicht die Bremse ein Auslesen der aktuellen Leistung und der mittleren Leistung der letzten 120 s. Die Bremse kann ebenfalls die Bremsleistung überwachen und sicherstellen, dass sie die in *Parameter 2-12 Brake Power Limit (kW)* gewählte Grenze nicht überschreitet. In *Parameter 2-13 Brake Power Monitoring* wählen Sie aus, welche Funktion ausgeführt wird, wenn die an den Bremswiderstand übertragene Leistung den in *Parameter 2-12 Brake Power Limit (kW)* eingestellten Grenzwert überschreitet.

HINWEIS

Überwachen der Bremsleistung ist keine Sicherheitsfunktion; Ein an einen externen Schütz angeschlossener Thermoschalter ist hierfür erforderlich. Der Bremswiderstandskreis ist nicht gegen Erdableitstrom geschützt.

Sie können *Überspannungssteuerung (OVC)* als eine alternative Bremsfunktion in *Parameter 2-17 Over-voltage Control* wählen. Diese Funktion ist für alle Geräte wählbar. Sie stellt sicher, dass bei Anstieg der Zwischenkreisspannung auch die Ausgangsfrequenz angehoben wird, um ein Ansteigen der DC-Zwischenkreisspannung zu verhindern; auf diese Weise kann eine Abschaltung vermieden werden.

HINWEIS

Sie können OVC nicht aktivieren, wenn Sie einen PM-Motor betreiben, während *Parameter 1-10 Motor Construction* auf [1] PM, Vollpol SPM eingestellt ist.

10.9 Fehlerstromschutzschalter und Isolationswiderstandsüberwachung (IRM)

Je nach Anforderung der örtlichen Sicherheitsvorschriften kann als zusätzliche Schutzmaßnahme eine Mehrfach-Schutzerdung oder Einsatz eines FI-Schutzschalters (Fehlerstromschutzschalter) vorgeschrieben sein. Bei einem Erdschluss kann im Fehlerstrom ein Gleichstromanteil enthalten sein. Fehlerstromschutzschalter sind gemäß den örtlichen Vorschriften anzuwenden. Die Relais müssen für die Absicherung von Geräten mit dreiphasigem Brückengleichrichter und für einen kurzzeitigen Impulsstrom im Einschaltmoment zugelassen sein. Nähere Angaben finden Sie unter *Kapitel 10.10 Ableitstrom*.

10.10 Ableitstrom

Befolgen Sie im Hinblick auf die Schutzerdung von Geräten mit einem Ableitstrom gegen Erde von mehr als 3,5 mA alle nationalen und lokalen Vorschriften. Die Frequenzumrichtertechnologie nutzt hohe Schaltfrequenzen bei hoher Leistung. Dieses hochfrequente Schalten erzeugt einen Ableitstrom zum Erdanschluss.

Der Erdableitstrom setzt sich aus verschiedenen Faktoren zusammen und hängt von verschiedenen Systemkonfigurationen ab, u. a. folgenden:

- Filterung von Funkfrequenzstörungen
- Motorkabellänge
- Motorleitungsabschirmung.
- Frequenzumrichterleistung.

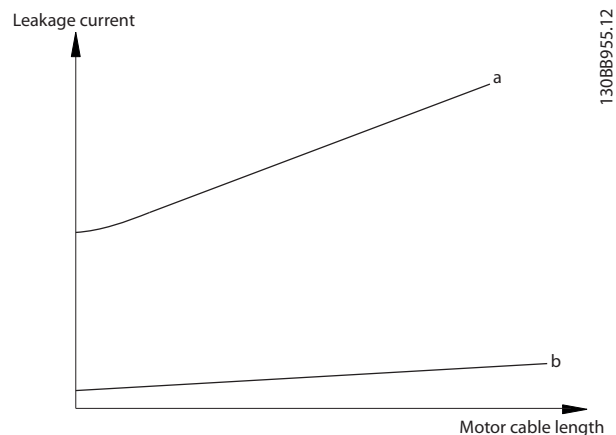


Abbildung 10.22 Einfluss von Motorkabellänge und Leistungsgröße auf den Ableitstrom. Leistungsgröße a > Leistungsgröße b.

Der Ableitstrom hängt ebenfalls von der Netzverzerrung ab.

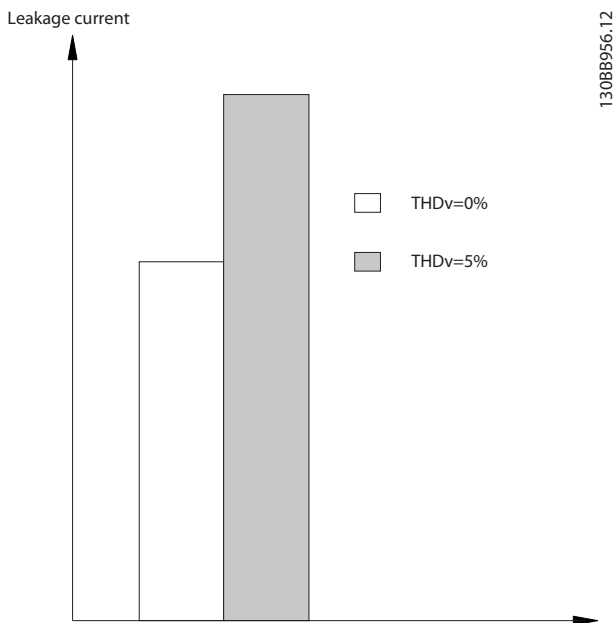


Abbildung 10.23 Die Netzverzerrung beeinflusst den Ableitstrom

10

Zur Übereinstimmung mit EN/IEC 61800-5-1 (Produktnorm für Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl) müssen besondere Anforderungen erfüllt werden, wenn der Erdableitstrom 3,5 mA übersteigt.

Verstärken Sie die Erdung durch Berücksichtigung der folgenden Anforderungen zur Schutzerdung:

- Erdungskabel (Klemme 95) mit einem Querschnitt von mindestens 10 mm² (8 AWG).
- Zwei getrennt verlegte Erdungskabel, die die vorgeschriebenen Maße einhalten

Weitere Informationen finden Sie in EN/IEC 61800-5-1 und EN 50178.

Fehlerstromschutzschalter

Wenn Fehlerstromschutzschalter (RCDs), auch als Erdschlusstrennschalter bezeichnet, zum Einsatz kommen, sind die folgenden Anforderungen einzuhalten:

- Verwenden Sie nur allstromsensitive Fehlerstromschutzschalter (Typ B).
- Verwenden Sie Fehlerstromschutzschalter mit Einschaltverzögerung, um Fehler durch transiente Erdströme zu vermeiden.
- Bemessen Sie Fehlerstromschutzschalter in Bezug auf Systemkonfiguration und Umgebungsbedingungen.

Der Ableitstrom enthält mehrere Frequenzen, die ihren Ursprung in der Netzfrequenz und in der Taktfrequenz

haben. Der Typ der verwendeten Fehlerstromschutzrichtung beeinflusst, ob die Taktfrequenz erkannt wird.

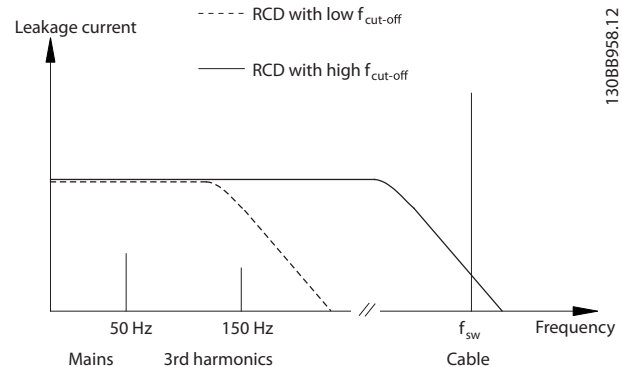


Abbildung 10.24 Hauptbeitragsfaktoren zum Ableitstrom

Die Menge des von der Fehlerstromschutzrichtung erkannten Ableitstroms hängt von der Trennfrequenz des Fehlerstromschutzschalters ab.

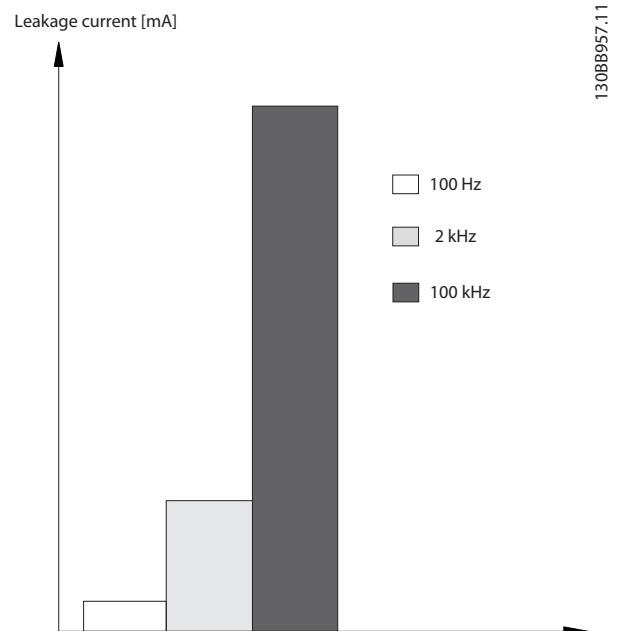


Abbildung 10.25 Einfluss der Trennfrequenz des Fehlerstromschutzschalters auf den Ableitstrom

10.11 IT-Netz

Ungedertete Netzversorgung

Wird der Frequenzumrichter von einer isolierten Netzstromquelle (IT-Netz, potenzialfreie Dreieckschaltung oder geerdete Dreieckschaltung) oder TT/TNS-Netz mit geerdetem Zweig versorgt, wird empfohlen, den EMV-Schalter über *Parameter 14-50 EMV-Filter* am Frequenzumrichter und *Parameter 14-50 EMV-Filter* am Filter auf AUS zu setzen. Weitere Informationen entnehmen Sie Norm IEC 364-3. In dieser Betriebsart sind die Filterkondensatoren zwischen Chassis und Zwischenkreis abgeschaltet,

um Schäden am Zwischenkreis zu vermeiden und die Erdungskapazität gemäß IEC 61800-3 zu verringern. Wenn optimale EMV-Leistung erforderlich ist, oder Motoren parallel angeschlossen sind, oder die Motorleitung länger als 25 m (82 ft) ist, empfiehlt Danfoss die Einstellung von *Parameter 14-50 EMV-Filter* auf [EIN]. Lesen Sie hierzu auch *Anwendungshinweis VLT® am IT-Netz*. Es ist wichtig, Isolationsmonitore zu verwenden, die zusammen mit der Leistungselektronik (IEC 61557-8) einsetzbar sind.

Danfoss empfiehlt nicht die Verwendung eines Ausgangsschützes für 525–690 V Frequenzumrichter, die im IT Netz betrieben werden.

10.12 Wirkungsgrad

Wirkungsgrad des Frequenzumrichters (η_{VLT})

Die Last am Frequenzumrichter hat kaum Auswirkung auf seinen Wirkungsgrad. In der Regel ist der Wirkungsgrad bei der Motornennfrequenz $f_{M,N}$, derselbe, ob der Motor nun 100 % des Wellennendrehmoments oder, im Fall von Teillasten, nur 75 % liefert.

Der Wirkungsgrad des Frequenzumrichters ändert sich selbst dann nicht, wenn Sie eine andere U/f-Kennlinie wählen. Dennoch haben die U/f-Kennlinien Einfluss auf den Wirkungsgrad des Motors.

Der Wirkungsgrad nimmt leicht ab, wenn die Taktfrequenz auf einen Wert von über 5 kHz eingestellt ist. Der Wirkungsgrad nimmt leicht ab, wenn die Netzspannung 480 V beträgt oder das Motorkabel länger als 30 m (98 ft) ist.

Berechnung des Frequenzumrichter-Wirkungsgrads

Berechnen Sie den Wirkungsgrad des Frequenzumrichters bei unterschiedlichen Drehzahlen und Lasten auf Grundlage von *Abbildung 10.26*. Der Faktor in dieser Abbildung muss mit dem spezifischen Wirkungsgradfaktor, der in den Spezifikationstabellen *Kapitel 7.1 Elektrische Daten, 380-500 V* und *Kapitel 7.2 Elektrische Daten, 525-690 V* zu finden ist, multipliziert werden.

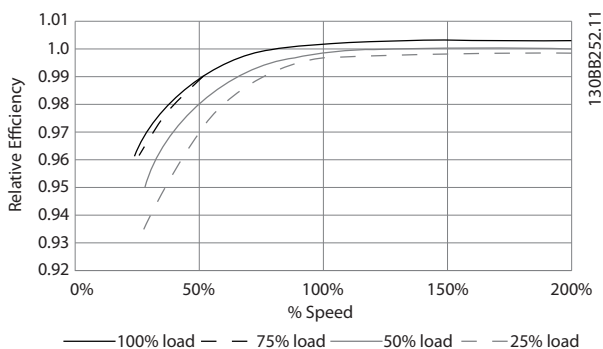


Abbildung 10.26 Typische Wirkungsgradkurven

Beispiel: Nehmen wir als Beispiel einen Frequenzumrichter mit 160 kW und 380–480/500 V AC bei 25 % Last bei 50 % Drehzahl. *Abbildung 10.26* gibt 0,97 an – der Nennwirkungsgrad für einen Frequenzumrichter mit 160 kW ist also

0,98. Der tatsächliche Wirkungsgrad ist gleich: $0,97 \times 0,98 = 0,95$.

Motorwirkungsgrad (η_{MOTOR})

Der Wirkungsgrad eines an den Frequenzumrichter angeschlossenen Motors hängt von der Magnetisierungsstufe ab. In der Regel ist der Wirkungsgrad genauso gut wie bei Netzbetrieb. Der Motorwirkungsgrad ist außerdem vom Motortyp abhängig.

Im Nenndrehmomentbereich von 75 bis 100 % ist der Motorwirkungsgrad praktisch konstant, sowohl wenn dieser vom Frequenzumrichter geregelt wird und wenn er direkt im Netz betrieben wird.

Bei kleinen Motoren haben die U/f-Kennlinien nur einen minimalen Einfluss auf den Wirkungsgrad. Allerdings ergeben sich beachtliche Vorteile bei Motoren mit mindestens 11 kW (15 HP).

Die Taktfrequenz hat in der Regel keinen Einfluss auf den Wirkungsgrad von kleinen Motoren. Bei Motoren mit mindestens 11 kW (15 HP) wird der Wirkungsgrad erhöht (1–2 %), da die Form der Sinuskurve des Motorstroms bei hoher Taktfrequenz fast perfekt ist.

Wirkungsgrad des Systems (η_{SYSTEM})

Zur Berechnung des Systemwirkungsgrads wird der Wirkungsgrad des Frequenzumrichters (η_{DRIVE}) mit dem Motorwirkungsgrad (η_{MOTOR}) multipliziert:

$$\eta_{SYSTEM} = \eta_{VLT} \times \eta_{MOTOR}$$

10.13 Störgeräusche

Störgeräusche von Frequenzumrichtern haben drei Ursachen:

- Zwischenkreisspulen.
- Interne Lüfter.
- EMV-Filterdrossel.

Tabelle 10.38 listet die typischen, im Abstand von 1 m (9 ft) zum Frequenzumrichter gemessenen Störgeräuschwerte auf:

Baugröße	dBA bei voller Lüfterdrehzahl
E1–E2 ¹⁾	74
E1–E2 ²⁾	83
F1–F4 und F8–F13	80

Tabelle 10.38 Störgeräusche

1) Nur P355–P400, 525–690 V.

2) Alle anderen Modelle der Baugröße E.

Testergebnisse wurden nach ISO 3744 für hörbare Geräuschpegel in einer kontrollierten Umgebung ermittelt. Das Geräusch-Tonspektrum wurde für die Aufzeichnung von technischen Daten zur Hardware-Performance nach ISO 1996-2 Anhang D qualifiziert.

10.14 dU/dt-Bedingungen

HINWEIS

Um vorzeitige Alterung von Motoren zu vermeiden, die nicht für den Betrieb mit einem Frequenzumrichter ausgelegt sind, weil sie etwa nicht über Phasentrennpapier oder eine geeignete Isolation verfügen, empfiehlt Danfoss dringend, den Ausgang des Frequenzumrichters mit einem Filter für dU/dt oder einem Sinusfilter auszurüsten. Nähere Informationen über dU/dt- und Sinusfilter siehe das *Projektierungshandbuch für Ausgangsfilter*.

Wenn ein Transistor in der Wechselrichterbrücke schaltet, steigt die Spannung im Motor im Verhältnis dU/dt, abhängig von:

- Motorkabel (Typ, Querschnitt, Länge mit/ohne Abschirmung).
- Induktivität.

Die Selbstinduktivität verursacht ein Übersteuern U_{PEAK} in der Motorspannung, bevor sie sich auf einem von der Spannung im Zwischenkreis bestimmten Pegel stabilisiert. Die Anstiegszeit und Spitzenspannung U_{PEAK} beeinflussen die Lebensdauer des Motors. Besonders Motoren ohne Phasentrennungspapier werden von zu hohen Spitzenspan-

nungen geschädigt. Die Motorkabellänge hat Auswirkungen auf Anstiegszeit und Spitzenspannung. Wenn etwa das Motorkabel kurz ist (wenige Meter), sind Anstiegszeit und Spitzenspannung niedriger. Bei einem langen Motorkabel (100 m (328 ft)) steigen Anstiegszeit und Spitzenspannung.

Das Schalten der IGBT-Transistoren verursacht die Spitzenspannung an den Motorklemmen. Der Frequenzumrichter erfüllt die Anforderungen von IEC 60034-25 im Hinblick auf Motoren, die für die Regelung durch Frequenzumrichter ausgelegt sind. Der Frequenzumrichter erfüllt ebenfalls IEC 60034-17 im Hinblick auf Normmotoren, die von Frequenzumrichtern geregelt werden.

High-Power-Bereich

Die Leistungsgrößen in *Tabelle 10.39* und *Tabelle 10.40* bei geeigneten Netzspannungen erfüllen die Bestimmungen von IEC 60034-17 bezüglich normaler, über Frequenzumrichter gesteuerter Motoren, von IEC 60034-25 bezüglich Motoren, die für eine Steuerung durch Frequenzumrichter entwickelt wurden, und von NEMA MG 1-1998 Teil 31.4.4.2 für Wechselrichter-gespeiste Motoren. Die Leistungsgrößen in *Tabelle 10.39* und *Tabelle 10.40* sind nicht konform mit NEMA MG 1-1998 Teil 30.2.2.8 für Universalmotoren.

10

380–500 V

Modell	Kabellänge [m (ft)]	Netz- spannung [V]	Anstieg- zeit [µs]	Spitzen- spannung [V]	dU/dt [V/µs]
P250–P800 (380–500 V)	30 (98.5)	500	0.71	1165	1389
	30 (98.5)	500 ¹⁾	0.80	906	904
	30 (98.5)	400	0.61	942	1233
	30 (98.5)	400 ¹⁾	0.82	760	743

Tabelle 10.39 dU/dt Baugröße E1–E2 und F1–F13, 380–500 V

1) Mit Danfoss du/dt-Filter.

525–690 V

Modell	Kabellänge [m (ft)]	Netz- spannung [V]	Anstieg- zeit [µs]	Spitzen- spannung [V]	dU/dt [V/µs]
P355–P1M2 (525–690 V)	30 (98.5)	690	0.57	1611	2261
	30 (98.5)	575	0.25	–	2510
	30 (98.5)	690 ¹⁾	1.13	1629	1150

Tabelle 10.40 dU/dt Baugröße E1–E2 und F1–F13, 525–690 V

1) Mit Danfoss dU/dt-Filter.

10.15 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

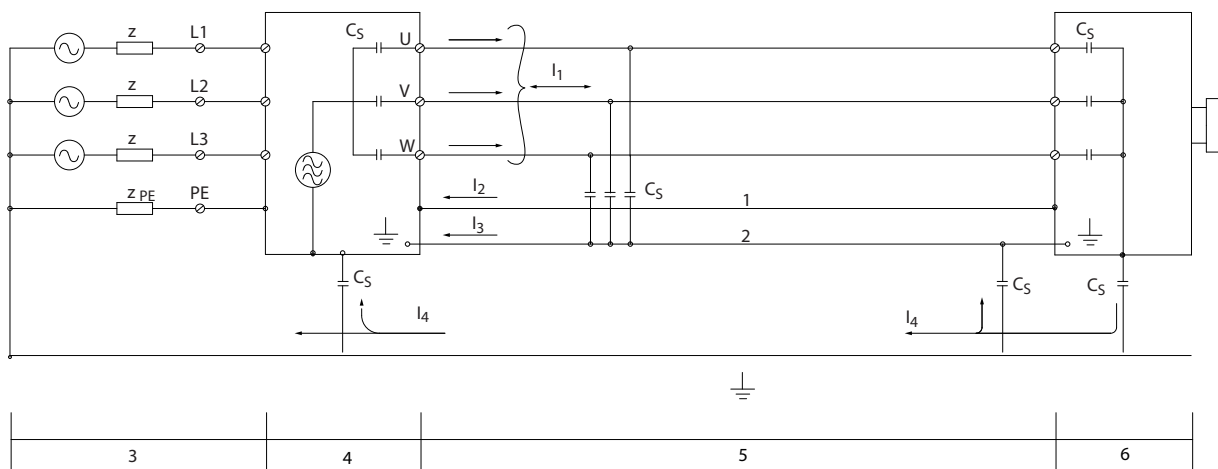
Elektrische Geräte erzeugen Störungen und sind zugleich den Störungen von anderen Quellen ausgesetzt. Die elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) dieser Effekte ist von den Leistungs- und Oberschwingungseigenschaften der Geräte abhängig.

Die unkontrollierte Wechselwirkung zwischen elektrischen Geräten in einer Anlage kann die Kompatibilität und den zuverlässigen Betrieb beeinträchtigen. Störungen können sich folgendermaßen äußern:

- Elektrostatische Entladung
- Schnelle Spannungsänderungen
- Hochfrequente Störspannungen bzw. Störfelder

Schalttransienten im Frequenzbereich von 150 kHz bis 30 MHz treten in der Regel leitungsgebunden auf. Störaussendung vom Antriebssystem im Bereich von 30 MHz bis 1 GHz werden durch den Wechselrichter, das Motorkabel und den Motor erzeugt.

Durch kapazitive Ströme des Motorkabels, in Verbindung mit hohem dU/dt der Motorspannung, werden Ableitströme erzeugt. Siehe *Abbildung 10.27*. Abgeschirmte Motorkabel haben eine höhere Kapazität zwischen den Phasenleitern und dem Schirm sowie zwischen Schirm und Erde. Diese erhöhte Kabelkapazität ändert zusammen mit anderen Parasitärkapazitäten und der Motorinduktivität die elektromagnetischen Emissionen des Geräts. Die Änderung der elektromagnetischen Emissionen tritt vorwiegend bei Emissionen unter 5 MHz auf. Der Ableitstrom (I_1) fließt zum Großteil über die Abschirmung (I_3) direkt zurück zum Gerät. Es verbleibt dann nur ein kleines elektromagnetisches Feld (I_4) vom abgeschirmten Motorkabel. Die Abschirmung verringert zwar die abgestrahlte Störung, erhöht jedoch die Niederfrequenzstörungen am Netz.



175ZA062.12

1	Massekabel	C_s	Mögliche Pfade für Parasitärkapazitäten im Abzweig (variiert in verschiedenen Installationen)
2	Abschirmung	I_1	Gleichtakt-Ableitstrom
3	Netzversorgung	I_2	Abgeschirmtes Motorkabel
4	Frequenzumrichter	I_3	Schutzerdung (vierter Leiter in Motorkabeln)
5	Abgeschirmtes Motorkabel	I_4	Unbeabsichtigter Gleichtaktstrom
6	Motor	-	-

Abbildung 10.27 Elektrisches Modell mit möglichen Ableitströmen

10.15.1 EMV-Prüfergebnisse

Folgende Ergebnisse wurden unter Verwendung eines Frequenzumrichters (mit Optionen, falls erforderlich), einer abgeschirmten Steuerleitung, eines Steuerkastens mit Potenziometer sowie eines Motors und geschirmten Motorkabels erzielt.

EMV-Filtertyp		Leitungsgeführte Störaussendung			Abgestrahlte Störaussendung		
Normen und Anforderungen	EN 55011	Klasse B Wohnbereich , Geschäfts- und Gewerbereich h sowie Kleinbetriebe	Klasse A Gruppe 1 Industrie- bereich	Klasse A Gruppe 2 Industrie- bereich	Klasse B Wohnbereich, Geschäfts- und Gewerbereich sowie Kleinbe- triebe	Klasse A Gruppe 1 Industriebereich	Klasse A Gruppe 2 Industriebereich
	EN/IEC 61800-3	Kategorie C1 Erste Umgebung Wohnungen und Büro	Kategorie C2 Erste Umgebung Wohnunge n und Büro	Kategorie C3 Zweite Umgebung Industrie	Kategorie C1 Erste Umgebung Wohnungen und Büro	Kategorie C2 Erste Umgebung Wohnungen und Büro	Kategorie C3 Erste Umgebung Wohnungen und Büro
H2							
FC302	90–500 kW 380– 500 V	Nein	Nein	150 m (492 ft)	Nein	Nein	Yes
	90–710 kW 525– 690 V	Nein	Nein	150 m (492 ft)	Nein	Nein	Yes
H4							
FC302	90–500 kW 380– 500 V	Nein	150 m (492 ft)	150 m (492 ft)	Nein	Yes	Yes
	90–710 kW 525– 690 V	–	–	–	–	–	–

Tabelle 10.41 EMV-Prüfergebnisse (Störaussendung und Störfestigkeit)

10.15.2 Emissionsanforderungen

Gemäß der EMV-Produktnorm für drehzahlveränderbare Frequenzumrichter, EN/IEC 61800-3:2004, hängen die EMV-Anforderungen von der Umgebung ab, in der der Frequenzumrichter installiert ist. Die jeweiligen Umgebungen sind mit ihren Anforderungen an die Netzspannung in *Tabelle 10.42* definiert.

Die Frequenzumrichter erfüllen die in IEC/EN 61800-3 (2004)+AM1 (2011), Kategorie C3 beschriebenen EMV-Anforderungen für in der zweiten Umgebung installierten Geräte mit einer Stromaufnahme von mehr als 100 A pro Phase. Die Konformitätsprüfung wird mit einem 150 m (492 ft) langen abgeschirmten Motorkabel durchgeführt.

Kategorie (EN 61800-3)	Definition	Leitungsgeführte Störaussendung (EN 55011)
C1	In der ersten Umgebung (Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereich sowie Kleinbetriebe) installierte Frequenzumrichter mit einer Versorgungsspannung unter 1000 V	Klasse B
C2	In der ersten Umgebung (Wohn-, Geschäfts- und Gewerbebereich sowie Kleinbetriebe) installierte Frequenzumrichter mit einer Versorgungsspannung unter 1000 V, die nicht steckbar oder bewegbar sind und die von einer Fachperson installiert bzw. in Betrieb werden müssen.	Klasse A Gruppe 1
C3	In der zweiten Umgebung (Industriebereich) installierte Frequenzumrichter mit einer Versorgungsspannung unter 1000 V.	Klasse A Gruppe 2
C4	Zweite Umgebung mit folgenden Gegebenheiten: <ul style="list-style-type: none"> • Versorgungsspannung von mindestens 1000 V. • Nennstrom von mindestens 400 A. • Zur Verwendung in komplexen Systemen bestimmt. 	Keine Begrenzung. Es muss ein EMV-Plan erstellt werden.

Tabelle 10.42 Emissionsanforderungen

Wenn die Fachgrundnorm Störungsaussendung zugrunde gelegt wird, müssen die Frequenzumrichter die Grenzwerte in *Tabelle 10.43* einhalten.

Umgebung	Fachgrundnorm	Anforderungen an leitungsgeführte Emissionen gemäß EN 55011-Grenzwerten
Erste Umgebung (Wohnung und Büro)	Fachgrundnorm EN/IEC 61000-6-3 für Wohnbereich, Geschäfts- und Gewerbebereiche sowie Kleinbetriebe.	Klasse B
Zweite Umgebung (Industriebereich)	Fachgrundnorm EN/IEC 61000-6-4 für Industriebereiche.	Klasse A Gruppe 1

Tabelle 10.43 Grenzwerte der Fachgrundnorm Störungsaussendung

10.15.3 Störfestigkeitsanforderungen

Die Störfestigkeitsanforderungen für Frequenzumrichter sind abhängig von der Installationsumgebung. In Industriebereichen sind die Anforderungen höher als in Wohn- oder Bürobereichen. Alle Danfoss Frequenzumrichter erfüllen die Störfestigkeitsanforderungen sowohl für Industriebereiche als auch für Wohn-/Büroumgebungen.

Um die Störfestigkeit gegenüber Schalttransienten zu dokumentieren, wurde der nachfolgende Störfestigkeitstest an einem Frequenzumrichter (mit Optionen, falls relevant), einer abgeschirmten Steuerleitung und einem Steuerkasten mit Potenziometer, Motorkabel und Motor durchgeführt. Die Prüfungen wurden nach den folgenden Fachgrundnormen durchgeführt. Nähere Angaben finden Sie in *Tabelle 10.44*.

- **EN 61000-4-2 (IEC 61000-4-2):** Elektrostatische Entladung (ESD): Simulation elektrostatischer Entladung von Personen.
- **EN 61000-4-3 (IEC 61000-4-3):** Elektromagnetisches Einstrahlungsfeld, amplitudenmodulierte Simulation der Auswirkungen von Radar- und Funkgeräten sowie von mobilen Kommunikationsgeräten.
- **EN 61000-4-4 (IEC 61000-4-4):** Schalttransienten: Simulation von Störungen, herbeigeführt durch Schalten mit einem Schütz, Relais oder ähnlichen Geräten.
- **EN 61000-4-5 (IEC 61000-4-5):** Überspannungen: Simulation von Transienten durch Blitzschlag in der Nähe von Installationen.
- **EN 61000-4-6 (IEC 61000-4-6):** HF-Gleichtakt: Simulation der Auswirkung von Funkseudegeräten, die an Verbindungskabel angeschlossen sind.

Fachgrundnorm	Impulskette IEC 61000-4-4	Stoßspannungst- ransienten IEC 61000-4-5	ESD IEC 61000-4-2	Abgestrahlte elektromagnetische Felder IEC 61000-4-3	HF-Gleichtakt- spannung IEC 61000-4-6
Abnahmekriterium	B	B	B	A	A
Reihe	4 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω Differenzbetrieb 4 kV/12 Ω CM (Common Mode)	–	–	10 V _{eff}
Motor	4 kV CM (Common Mode)	4 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Bremse	4 kV CM (Common Mode)	4 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Zwischenkreiskopplung	4 kV CM (Common Mode)	4 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Steuerkabel	2 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Standardbus	2 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Relaisleitungen	2 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Anwendung/Feldbus-Optionen	2 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
LCP-Kabel	2 kV CM (Common Mode)	2 kV/2 Ω ¹⁾	–	–	10 V _{eff}
Externe 24 V DC	2 V CM (Common Mode)	0,5 kV/2 Ω Differenzbetrieb 1 kV/12 Ω CM (Common Mode)	–	–	10 V _{eff}
Gehäuse	–	–	8 kV AD 6 kV CD	10 V/m	–

Tabelle 10.44 EMV-Immunitätstabelle, Spannungsbereich: 380–480/500 V, 525–600 V, 525–690 V

1) Injektion auf Kabelschirm.

AD: Luftentladung (Air Discharge); CD: Kontaktentladung (Contact Discharge); CM (Common Mode): Gleichtakt (Common Mode); DM: Differenzbetrieb.

10.15.4 EMV-Konformität

HINWEIS

VERANTWORTUNG DES BETREIBERS

Gemäß dem Standard EN 61800-3 für drehzahlveränderbare Frequenzumrichter ist der Betreiber der Anlage für die Gewährleistung der EMV-Konformität verantwortlich. Hersteller können Lösungen zur Erfüllung der Anforderungen des Standards beim Betrieb anbieten. Die Betreiber sind für den Einsatz dieser Lösungen verantwortlich und kommen für die damit verbundenen Kosten auf.

Es gibt 2 Optionen zur Gewährleistung der elektromagnetischen Verträglichkeit.

- Beseitigen oder minimieren Sie Störungen an der Quelle der Störaussendung.
- Steigern Sie die Störfestigkeit in Geräten, die von deren Empfang beeinträchtigt werden.

EMV-Filter

Ziel ist es, Anlagen zu errichten, die ohne Hochfrequenzstörungen zwischen den Komponenten stabil arbeiten. Um einen hohen Grad an Störfestigkeit zu erreichen, empfehlen wir die Verwendung von Frequenzumrichtern mit qualitativ hochwertigen EMV-Filtern.

HINWEIS

FUNKSTÖRUNGEN

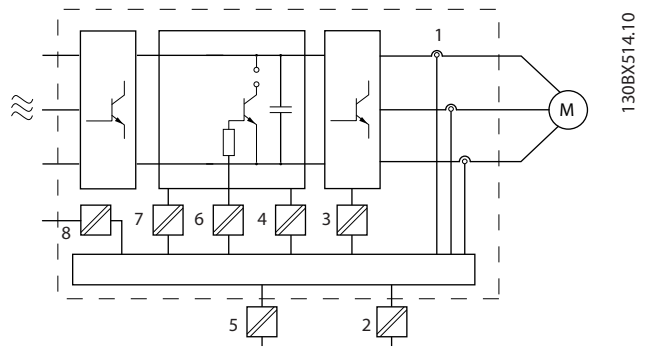
In Wohnumgebungen kann dieses Produkt Funkstörungen verursachen. In diesem Fall müssen Sie zusätzliche Maßnahmen zur Minderung dieser Störungen ergreifen.

Konformität von PELV-Isolierung und galvanischer Trennung

Alle Steuer- und Relaisklemmen der E1h–E4h-Frequenzumrichter erfüllen die PELV-Anforderungen (gilt nicht bei geerdetem Dreieck-Netz größer 400 V).

Die galvanische (sichere) Trennung wird erreicht, indem die Anforderungen für höhere Isolierung erfüllt und die entsprechenden Kriech-/Luftstrecken beachtet werden. Diese Anforderungen sind in der Norm EN 61800-5-1 beschrieben.

Die elektrische Isolierung wird wie gezeigt hergestellt (siehe *Abbildung 10.28*). Die beschriebenen Komponenten erfüllen die PELV-Anforderungen sowie die Anforderungen an die galvanische Trennung.



1	Stromwandler
2	Galvanische Trennung für die RS485-Standard-Busschnittstelle
3	IGBT-Ansteuerkarte für die IGBTs
4	Stromversorgung (Schaltnetzteil) einschließlich Signal-trennung der Zwischenkreisspannung V DC.
5	Galvanische Trennung für die externe 24-V-Versorgung
6	Optokoppler, Bremsmodul (optional)
7	Einschaltstrombegrenzung, EMV und Temperaturmesskreise.
8	Relaisebene

Abbildung 10.28 Galvanische Trennung

10.16 EMV-gerechte Installation

Befolgen Sie die Anweisungen in der *Bedienungsanleitung*, um eine EMV-gerechte Installation durchzuführen. Ein Beispiel für EMV-gerechte Installation finden Sie unter *Abbildung 10.29*.

HINWEIS

VERDRILLTE ABSCHIRMUNGSENDEN (PIGTAILS)

Verdrillte Abschirmungsenden erhöhen die Impedanz der Abschirmung bei höheren Frequenzen, was die Wirksamkeit der Abschirmung stark reduziert und den Ableitstrom erhöht. Verwenden Sie integrierte Schirmbügel, um verdrillte Abschirmungsenden zu vermeiden.

- Zur Verwendung für Relais, Steuerleitungen, eine Signalschnittstelle, Feldbus oder Bremse verbinden Sie die Abschirmung an beiden Enden mit dem Gehäuse. Wenn die Erdung eine hohe Impedanz hat, rauscht oder Strom führt, unterbrechen Sie die Abschirmung an einem Ende, um Masseschleifen zu vermeiden.
- Führen Sie die Ableitströme mithilfe einer Montageplatte aus Metall zum Gerät zurück. Durch die Montageschrauben muss stets ein guter elektrischer Kontakt von der Montageplatte zum Frequenzumrichtergehäuse gewährleistet sein.
- Verwenden Sie immer abgeschirmte Motorausgangskabel. Eine Alternative dazu sind ungeschirmte Motorkabel in Metallrohren.

HINWEIS**ABGESCHIRMTE KABEL**

Wenn keine abgeschirmten Kabel oder Metallrohre verwendet werden, erfüllen das Gerät und die Installation nicht die regulatorischen Vorschriften der Grenzwerte für Funkfrequenzemissionen.

- Stellen Sie sicher, dass die Motorkabel und Anschlusskabel für Bremse so kurz wie möglich sind, um das Störungsniveau des gesamten Systems zu reduzieren.
- Sie dürfen Steuer- und Buskabel nicht gemeinsam mit Anschlusskabeln für Motor und Bremse verlegen.
- Für Kommunikations- und Steuerleitungen müssen Sie die jeweiligen besonderen Kommunikationsprotokollstandards beachten. So müssen Sie für USB beispielsweise abgeschirmte Kabel verwenden, während Sie für RS485/Ethernet abgeschirmte oder ungeschirmte UTP-Kabel verwenden können.
- Stellen Sie sicher, dass alle Steuerklemmenverbindungen den PELV-Anforderungen entsprechen.

HINWEIS**EMV-STÖRUNGEN**

Verwenden Sie abgeschirmte Kabel für die Motor- und Steuerverdrahtung. Achten Sie darauf, Netzeingangs-, Motor- und Steuerleitungen voneinander zu isolieren. Die Nichtbeachtung dieser Vorgabe kann zu nicht vorgesehenem Verhalten oder reduzierter Leistung der Anlage führen. Ein Mindestabstand von 200 mm (7,9 in) zwischen Leistungskabeln sowie Steuerleitungen ist erforderlich.

HINWEIS**INSTALLATION IN GROSSER HÖHENLAGE**

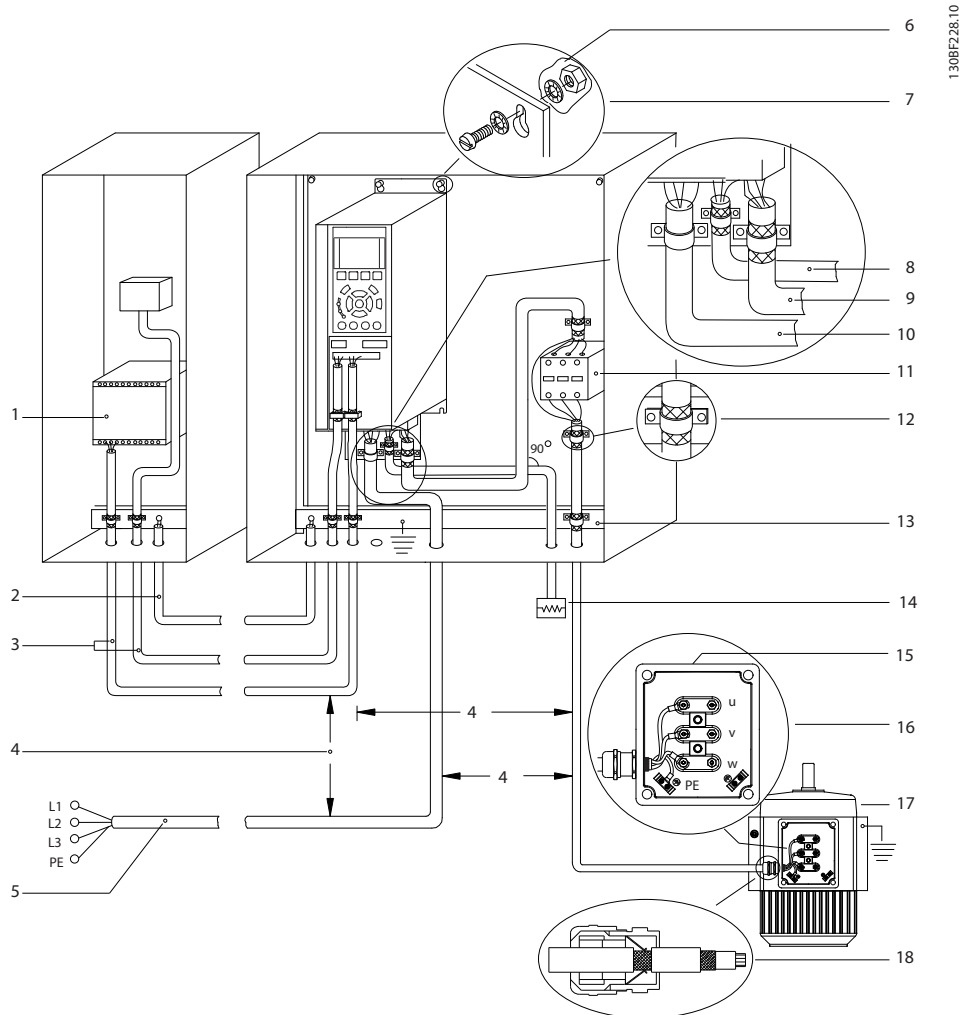
Es besteht die Gefahr von Überspannung. Die Isolierung zwischen Komponenten und kritischen Teilen ist ggf. nicht ausreichend und entspricht möglicherweise nicht den PELV-Anforderungen. Reduzieren Sie die Gefahr von Überspannung durch externe Schutzeinrichtungen oder galvanische Trennung.

Kontaktieren Sie Danfoss bei Installationen in einer Höhe von über 2000 m (6500 ft) hinsichtlich der PELV-Konformität.

HINWEIS

PELV-KONFORMITÄT

Verhindern Sie elektrischen Schlag, indem Sie eine Stromversorgung vom Typ PELV (Schutzkleinspannung – Protective Extra Low Voltage) verwenden und die Installation gemäß den örtlichen bzw. nationalen Vorschriften für PELV-Versorgungen ausführen.



10

1	SPS	10	Netzkabel (ungeschirmt)
2	Minimum 16 mm ² (6 AWG) Potentialausgleich	11	Ausgangs- schütz
3	Steuerleitungen	12	Kabelisolierung, abisoliert
4	Mindestens 200 mm (7,9 in) zwischen Steuerleitungen, Motorkabeln und Netzkabeln.	13	Gemeinsame Erdsammelschiene. Beachten Sie nationale und örtliche Vorschriften für die Schaltschrankerdung.
5	Netzversorgung	14	Bremswiderstand
6	Freiliegende (nicht lackierte) Oberfläche	15	Metallkasten
7	Sternscheiben	16	Anschluss zum Motor
8	Anschlusskabel für Bremse (abgeschirmt)	17	Motor
9	Motorkabel (abgeschirmt)	18	EMV-Kabelverschraubung

Abbildung 10.29 Beispiel für EMV-gerechte Installation

10.17 Oberschwingungen – Übersicht

Nicht lineare Lasten, wie sie z. B. bei Frequenzumrichtern gegeben sind, nehmen nicht gleichmäßig Strom aus dem Netz auf. Dieser nicht sinusförmige Strom verfügt über Anteile, die ein Vielfaches der Grundstromfrequenz darstellen. Jene Anteile werden als Oberschwingungen bezeichnet. Es ist wichtig, den Gesamtoberschwingungsgehalt der Netzversorgung zu regeln. Zwar wirken sich die Oberschwingungsströme nicht direkt auf den Verbrauch von elektrischer Energie aus, jedoch erzeugen sie Wärme in der Verkabelung und in den Transformatoren und können andere Geräte beeinflussen, die an dieselbe Verteilung angeschlossen sind.

10.17.1 Oberschwingungsanalyse

Da Oberschwingungen die Wärmeverluste erhöhen, müssen Sie diese bei der Auslegung von Systemen berücksichtigen, damit eine Überlastung des Transformators, der Drosseln und Verkabelung ausgeschlossen ist. Führen Sie gegebenenfalls eine Analyse der Oberschwingungen im elektrischen System durch, um die Auswirkungen auf die Geräte zu bestimmen.

Nicht sinusförmige Ströme lassen sich mithilfe einer Reihe von Fourier-Analysen in Sinusströme verschiedener Frequenz, d. h. in verschiedene Oberschwingungsströme I_n mit einer Grundfrequenz von 50 Hz oder 60 Hz, zerlegen.

Abkürzung	Beschreibung
f_1	Grundfrequenz (50 Hz oder 60 Hz)
I_1	Strom bei der Grundfrequenz
U_1	Spannung bei der Grundfrequenz
I_n	Strom bei der n-ten Oberschwingungsfrequenz
U_n	Spannung bei der n-ten Oberschwingungsfrequenz
n	Ordnungszahl

Tabelle 10.45 Oberschwingungsbezogene Abkürzungen

	Grundstrom (I_1)		Oberschwingungsstrom (I_n)		
	I_1	I_5	I_7	I_{11}	
Strom	I_1	I_5	I_7	I_{11}	
Frequenz	50 Hz	250 Hz	350 Hz	550 Hz	

Tabelle 10.46 Grund- und Oberschwingungsströme

Strom	Oberschwingungsstrom				
	I_{eff}	I_1	I_5	I_7	I_{11-49}
Eingangsstrom	1,0	0,9	0,5	0,2	<0,1

Tabelle 10.47 Oberschwingungsströme und Effektiv-Eingangsstrom

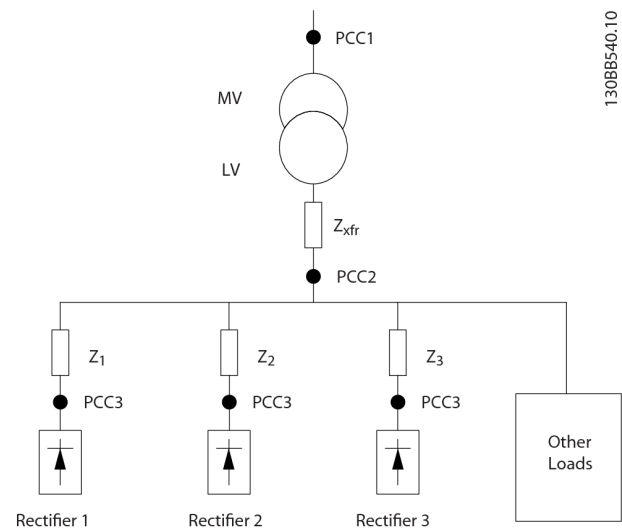
Die Spannungsverzerrung in der Netzversorgungsspannung hängt von der Größe der Oberschwingungsströme multipliziert mit der internen Netzimpedanz der

betreffenden Frequenz ab. Die gesamte Spannungsverzerrung (THDi) ergibt sich aus den einzelnen Spannungsüberschwingungen nach folgender Formel:

$$THDi = \frac{\sqrt{U_{25}^2 + U_{27}^2 + \dots + U_{2n}^2}}{U}$$

10.17.2 Einfluss von Oberschwingungen in einer Energieverteilungsanlage

In *Abbildung 10.30* ist ein Transformator auf der Primärseite mit einem Verknüpfungspunkt PCC1 an der Mittelspannungsversorgung verbunden. Der Transformator hat eine Impedanz Z_{xfr} und speist eine Reihe von Verbrauchern. Der Verknüpfungspunkt, an dem alle Verbraucher angeschlossen sind, ist PCC2. Jeder Verbraucher wird durch Kabel mit einer Impedanz Z_1, Z_2, Z_3 angeschlossen.



13088540.10

10

Verknüpfungspunkt	Verknüpfungspunkt
MV	Mittlere Spannung
LV	Niederspannung
Z_{xfr}	Transformatorimpedanz
$Z\#$	Modellierungswiderstand und Induktivität in der Verdrahtung

Abbildung 10.30 Kleine Verteilungsanlage

Von nichtlinearen Verbrauchern aufgenommene Oberschwingungsströme führen durch den Spannungsabfall an den Impedanzen des Stromverteilungssystems zu einer Spannungsverzerrung. Höhere Impedanzen ergeben höhere Grade an Spannungsverzerrung.

Die Stromverzerrung steht mit der Geräteleistung und der individuellen Last in Verbindung. Spannungsverzerrung steht mit der Systemleistung in Verbindung. Die Spannungsverzerrung im PCC lässt sich nicht ermitteln, wenn nur die Oberschwingungsleistung der Last bekannt ist. Um die Verzerrung im PCC vorherzusagen zu können, müssen die Konfiguration des Verteilungssystems und die entsprechenden Impedanzen bekannt sein.

Ein häufig verwendeter Begriff, um die Impedanz eines Stromnetzes zu beschreiben, ist das Kurzschlussverhältnis R_{sc} , definiert als das Verhältnis zwischen Kurzschluss-Scheinleistung der Versorgung am PCC (S_{sc}) und der

Nennscheinleistung der Last. $(S_{equ}) \cdot R_{sc} = \frac{S_{sc}}{S_{equ}}$

wenn $S_{sc} = \frac{U^2}{Z_{Versorgung}}$ und $S_{equ} = U \times I_{equ}$

Störende Wirkungen von Oberschwingungen

- Oberschwingungsströme tragen zu Systemverlusten bei (in Verdrahtung und Transformator).
- Spannungsverzerrung durch Oberschwingungen führt zu Störungen anderer Lasten und erhöht Verluste in anderen Lasten.

10.17.3 IEC-Oberschwingungsnormen

Im Großteil von Europa ist die Grundlage für eine objektive Bewertung der Netzspannungsqualität das Gesetz über die elektromagnetische Verträglichkeit von Geräten (EMVG). Die Übereinstimmung mit diesen Regelungen stellt sicher, dass alle Geräte und Netzwerke, die an das elektrische System angeschlossen sind, ihren Zweck erfüllen, ohne Probleme zu verursachen.

Standard	Definition
EN 61000-2-2, EN 61000-2-4, EN 50160	Darin sind die Grenzwerte der Netzspannung in öffentlichen und industriellen Stromnetzen festgelegt.
EN 61000-3-2, 61000-3-12	Darin werden durch angeschlossene Geräte verursachte Netzstörungen in Produkten mit geringer Stromstärke geregelt.
EN 50178	Dient zur Überwachung der Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmitteln.

Tabelle 10.48 Technische EN-Normen zur Netzspannungsqualität

Es gibt 2 europäischen Normen, die Oberschwingungen im Frequenzbereich von 0 Hz bis 9 kHz behandeln:

EN 61000–2–2 (Verträglichkeitswerte für niederfrequente, leitungsgebundene Störungen und Signalisierung in öffentlichen Niederspannungs-Versorgungsnetzen)

Der Standard EN 61000–2–2 definiert die Anforderungen an Verträglichkeitswerte für PCC (Verknüpfungspunkt) von AC-Niederspannungssystemen in einem öffentlichen Versorgungsnetz. Grenzwerte sind nur für die Oberschwingungsspannung und die Oberschwingungsverzerrung der Spannung insgesamt angegeben. EN 61000–2–2 definiert keine Grenzwerte für Oberschwingungsströme. In Situationen, in denen der Gesamtoberschwingungsgehalt THD(V)=8% beträgt, entsprechen die PCC-Grenzwerte denen, die in EN 61000–2–4 Klasse 2 angegeben sind.

EN 61000–2–4 (Verträglichkeitswerte für niederfrequente, leitungsgebundene Störungen und Signalisierung in Industrieanlagen)

Der Standard EN 61000–2–4 definiert die Anforderungen an Verträglichkeitswerte in Industrie- und privaten Versorgungsnetzen. Außerdem definiert die Norm folgende 3 Klassen von elektromagnetischen Umgebungen:

- Klasse 1 bezieht sich auf Verträglichkeitswerte, die kleiner sind, als die des öffentlichen Versorgungsnetzes. Dies beeinflusst Geräte, die Störungen gegenüber empfindlich sind (Laborgeräte, einige Automatisierungsgeräte und bestimmten Schutzgeräte).
- Klasse 2 bezieht sich auf Verträglichkeitswerte für das öffentliche Versorgungsnetz. Die Klasse gilt für PCCs im öffentlichen Versorgungsnetz und IPCs (interne Verknüpfungspunkte) in Industrie- oder anderen privaten Versorgungsnetzen. Alle Geräte für den Betrieb in einem öffentlichen Versorgungsnetz sind in dieser Klasse zugelassen.
- Klasse drei bezieht sich auf Verträglichkeitswerte, die höher sind als die des öffentlichen Versorgungsnetzes. Diese Klasse gilt nur für IPCs in Industriebereichen. Verwenden Sie diese Klasse, wenn folgende Geräte vorhanden sind:
 - Große Frequenzumrichter.
 - Schweißmaschinen.
 - Große, häufig anlaufende Motoren.
 - Sich schnell ändernde Lasten.

In der Regel können Sie eine Klasse nicht vorzeitig definieren, ohne die vorgesehene Ausrüstung und die in der Umgebung angewendeten Prozesse zu berücksichtigen. VLT®-High Power Drives halten die Grenzen der Klasse 3 unter typischen Versorgungssystembedingungen ($R_{sc} > 10$ oder $v_k \text{ Line} < 10 \%$) ein.

Ordnungszahl (h)	Klasse 1 (V _h %)	Klasse 2 (V _h %)	Klasse 3 (V _h %)
5	3	6	8
7	3	5	7
11	3	3,5	5
13	3	3	4,5
17	2	2	4
17 < h ≤ 49	2,27 x (17/h) – 0,27	2,27 x (17/h) – 0,27	4,5 x (17/h) – 0,5

Tabelle 10.49 Kompatibilitätsstufen für Oberschwingungen

	Klasse 1	Klasse 2	Klasse 3
THDv	5%	8%	10%

Tabelle 10.50 Verträglichkeitswerte für die Gesamt-Oberschwingungsverzerrung der Spannung THDv

10.17.6 Oberschwingungsberechnung

Verwenden Sie die kostenlose DanfossMCT 31-Berechnungssoftware, um das Ausmaß der Spannungsverzerrung am Netz sowie notwendige Gegenmaßnahmen zu bestimmen. Das Werkzeug *VLT® Harmonic Calculation MCT 31* ist verfügbar in der www.danfoss.com.

10.17.4 Oberschwingungskonformität

Danfoss-Frequenzumrichter erfüllen die folgenden Standards:

- IEC61000-2-4
- IEC61000-3-4
- G5/4

10.17.5 Reduzierung, Vermeidung oder Kompensation von Oberschwingungen

In Fällen, in denen zusätzliche Oberschwingungsunterdrückung gefordert ist, bietet Danfoss die folgenden Geräte zur Reduzierung, Vermeidung oder Kompensation von Netzurückwirkungen:

- VLT® 12-Pulse Drives
- VLT® Low Harmonic Drives
- VLT® Advanced Harmonic Filters
- VLT® Advanced Active Filters

Die Wahl der richtigen Lösung hängt von verschiedenen Faktoren ab:

- Das Stromnetz (Hintergrundverzerrung, Netzasymmetrie, Resonanz und Art der Versorgung (Transformator/Generator))
- Anwendung (Lastprofil, Anzahl Lasten und Lastgröße)
- Örtliche/nationale Anforderungen/Vorschriften (IEEE519, IEC, G5/4 usw.)
- Gesamtbetriebskosten (Anschaffungskosten, Wirkungsgrad und Wartung).

11 Grundlegende Arbeitsweise eines Frequenzumrichters

Dieses Kapitel enthält eine Übersicht über die primären Baugruppen und Schaltkreise eines Danfoss-Frequenzumrichters. Es dient zur Beschreibung der internen elektrischen und Signalverarbeitungsfunktionen. Eine Beschreibung der internen Regelungsstruktur ist ebenfalls enthalten.

11.1 Beschreibung des Betriebs

Ein Frequenzumrichter ist ein elektronischer Regler, der eine geregelte Menge an Drehstrom an einen dreiphasigen Induktionsmotor liefert. Durch die Bereitstellung einer variablen Frequenz und Spannung regelt der Frequenzumrichter die Motordrehzahl oder behält eine konstante Drehzahl bei, wenn sich die Last des Motors ändert. Der Frequenzumrichter kann einen Motor auch ohne die bei einem Netzdirektanlauf übliche mechanische Belastung starten und stoppen.

In seiner Grundform kann der Frequenzumrichter in 4 Hauptabschnitte unterteilt werden:

Gleichrichter

Der Gleichrichter besteht aus SCRs oder Dioden, welche die Dreiphasen-Wechselspannung in eine pulsierende Gleichspannung umwandeln.

Zwischenkreis

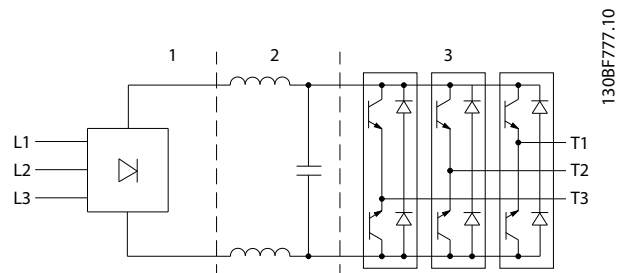
Der Zwischenkreis besteht aus Drosseln und Kondensatorbatterien, welche die pulsierende Gleichspannung stabilisieren.

Wechselrichter

Der Wechselrichter nutzt IGBTs zum Umwandeln der Gleichspannung in eine Wechselspannung mit variabler Spannung und Frequenz.

Steuerung/Regelung

Der Regelbereich besteht aus Software, die die Hardware zum Erzeugen der variablen Spannung betreibt, mit der der Drehstrommotor gesteuert und geregelt wird.



1	Gleichrichter (SCR/Dioden)
2	Zwischenkreis
3	Wechselrichter (IGBTs)

Abbildung 11.1 Interne Verarbeitung

11.2 Frequenzumrichtersteuerungen

Folgende Prozesse werden zur Steuerung und Regelung des Motors verwendet:

- Benutzereingabe/-sollwert.
- Istwertverarbeitung.
- Benutzerdefinierte Regelungsstruktur.
 - Regelung ohne/mit Rückführung.
 - Motorsteuerung (Drehzahl, Drehmoment oder Prozess).
- Steueralgorithmen (VVC⁺, Fluxvektor ohne Geber, Fluxvektor mit Motor-Istwert und interne Stromregelung VVC⁺).

11.2.1 Benutzereingaben/-sollwerte

Der Frequenzumrichter nutzt eine Eingangsquelle (auch als Sollwert bezeichnet) zur Steuerung und Regelung des Motors. Der Frequenzumrichter erhält diese Eingabe entweder:

- Manuell über die Bedieneinheit. Diese Methode wird als lokaler [Hand On] bezeichnet.
- Per Fernsteuerung über Analog-/Digitaleingänge bzw. verschiedene serielle Schnittstellen (RS485, USB oder einen optionalen Feldbus). Diese Methode wird als Fern-(Auto On) bezeichnet, und es handelt sich hierbei um die Werkseinstellung.

Aktiver Sollwert

Der Begriff „Aktiver Sollwert“ bezeichnet die aktive Eingangsquelle. Der aktive Sollwert wird in *Parameter 3-13 Sollwertvorgabe* eingestellt. Siehe *Abbildung 11.2* und *Tabelle 11.1*.

Weitere Informationen finden Sie im *Programmierhandbuch*.

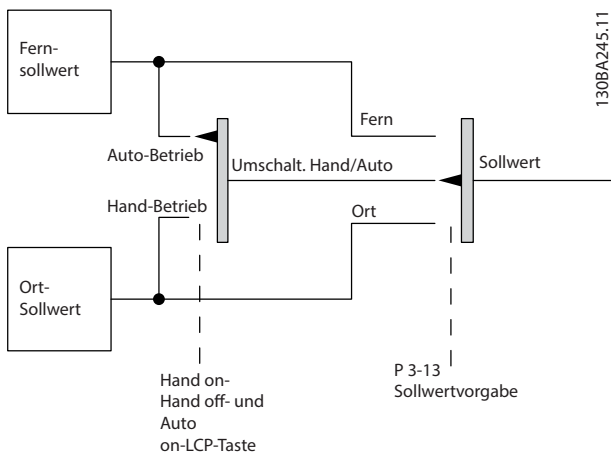


Abbildung 11.2 Auswahl des aktiven Sollwerts

Tasten der Bedieneinheit	Parameter 3-13 Sollwertvorgabe	Aktiv Sollwert
[Hand On]	Umschalt. Hand/Auto	Hand-Betrieb
[Hand On]⇒(Off)	Umschalt. Hand/Auto	Hand-Betrieb
[Auto On]	Umschalt. Hand/Auto	Fern
[Auto On]⇒(Off)	Umschalt. Hand/Auto	Fern
Alle Tasten	Hand-Betrieb	Hand-Betrieb
Alle Tasten	Fern	Fern

Tabelle 11.1 Ort- und Fernsollwertkonfigurationen

11.2.2 Fernsollwertverarbeitung

Die Fernsollwertverarbeitung ist bei Betrieb ohne Rückführung sowie mit Rückführung einsetzbar. Siehe *Abbildung 11.3*.

Im Frequenzumrichter können bis zu 8 interne Festsollwerte programmiert werden. Sie können den aktiven internen Festsollwert mithilfe von Digitaleingängen oder dem seriellen Kommunikationsbus extern auswählen.

Externe Sollwerte können auch an den Frequenzumrichter übertragen werden, in der Regel über einen analogen Steuereingang. Alle Sollwertquellen sowie der Bus-Sollwert ergeben durch Addition den gesamten externen Sollwert.

Wählen Sie eine der folgenden Optionen als aktiven Sollwert aus:

- Externer Sollwert
- Festsollwert
- Sollwert
- Summe des externen Sollwerts, des Festsollwerts und des Sollwerts

Der aktive Sollwert kann skaliert werden. Der skalierte Sollwert wird wie folgt berechnet:

$$\text{Sollwert} = X + X \times \left(\frac{Y}{100} \right)$$

X ist der externe Sollwert, der Festsollwert oder die Summe dieser Sollwerte, und Y ist *Parameter 3-14 Preset Relative Reference* in [%].

Wenn Y, *Parameter 3-14 Preset Relative Reference*, auf 0 % eingestellt ist, wird der Sollwert nicht von der Skalierung beeinflusst.

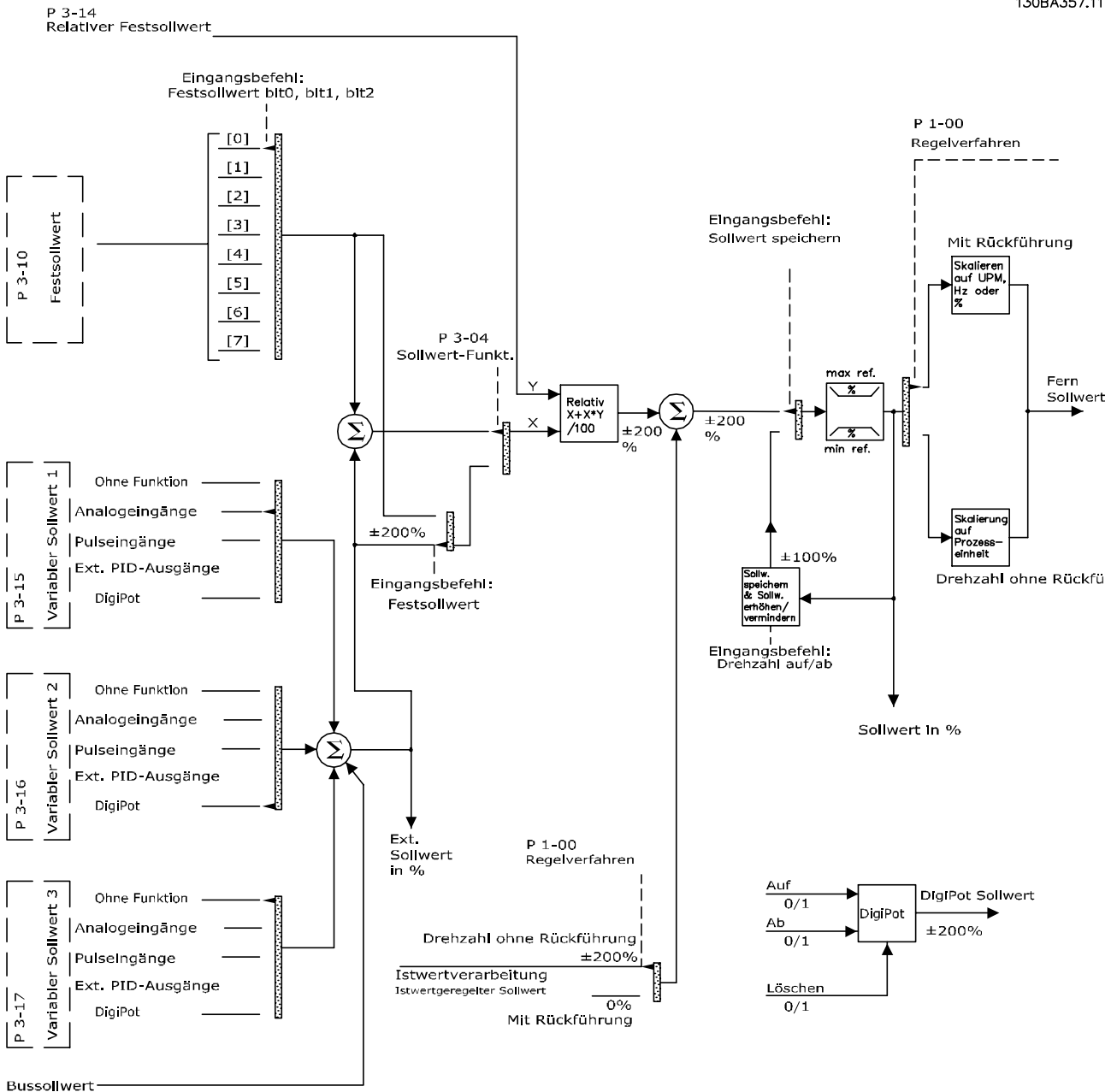


Abbildung 11.3 Fernsollwertverarbeitung

11

11.2.3 Istwertverarbeitung

Die Istwertverarbeitung lässt sich so konfigurieren, dass sie mit Anwendungen arbeitet, die eine erweiterte Steuerung erfordern, wie etwa mehrere Sollwerte und mehreren Signaltypen. Siehe *Abbildung 11.4*. Drei Regelverfahren sind gebräuchlich:

Einzelne Zone (einzelner Sollwert)

Dieser Regelungstyp ist eine grundlegende Istwertkonfiguration. Sollwert 1 wird zu einem anderen Sollwert (falls vorhanden) addiert und das Istwertsignal wird gewählt.

Mehrere Zonen (einzelner Sollwert)

Dieser Regelungstyp verwendet 2 oder 3 Istwertensoren, aber nur einen Sollwert. Der Istwert kann hinzugefügt oder abgezogen werden oder aus ihm kann der Durchschnitt gebildet werden. Zusätzlich kann der maximale oder minimale Wert verwendet werden. Sollwert 1 wird ausschließlich bei dieser Konfiguration eingesetzt.

Mehrere Zonen (Sollwert/Istwert)

Das Sollwert/Istwert-Paar mit der größten Differenz regelt die Drehzahl des Frequenzumrichters. Der Maximalwert versucht, alle Zonen an oder unter ihren jeweiligen Sollwerten zu halten; der Minimalwert versucht, alle Zonen an oder über ihren jeweiligen Sollwerten zu halten.

Beispiel

Eine Anwendung mit 2 Zonen und 2 Sollwerten. Der Sollwert von Zone 1 beträgt 15 bar, der Istwert 5,5 bar. Der Sollwert von Zone 2 beträgt 4,4 bar, der Istwert 4,6 bar. Wenn Maximum eingestellt ist, werden Sollwert und Istwert der Zone 2 an den PID-Regler gesendet, da diese die geringere Differenz aufweisen (der Istwert ist größer als der Sollwert, was eine negative Differenz ergibt). Wenn Minimum ausgewählt wurde, werden Sollwert und Istwert der Zone 1 an den PID-Regler gesendet, da diese die größere Differenz aufweisen (der Istwert ist kleiner als der Sollwert, was eine positive Differenz ergibt).

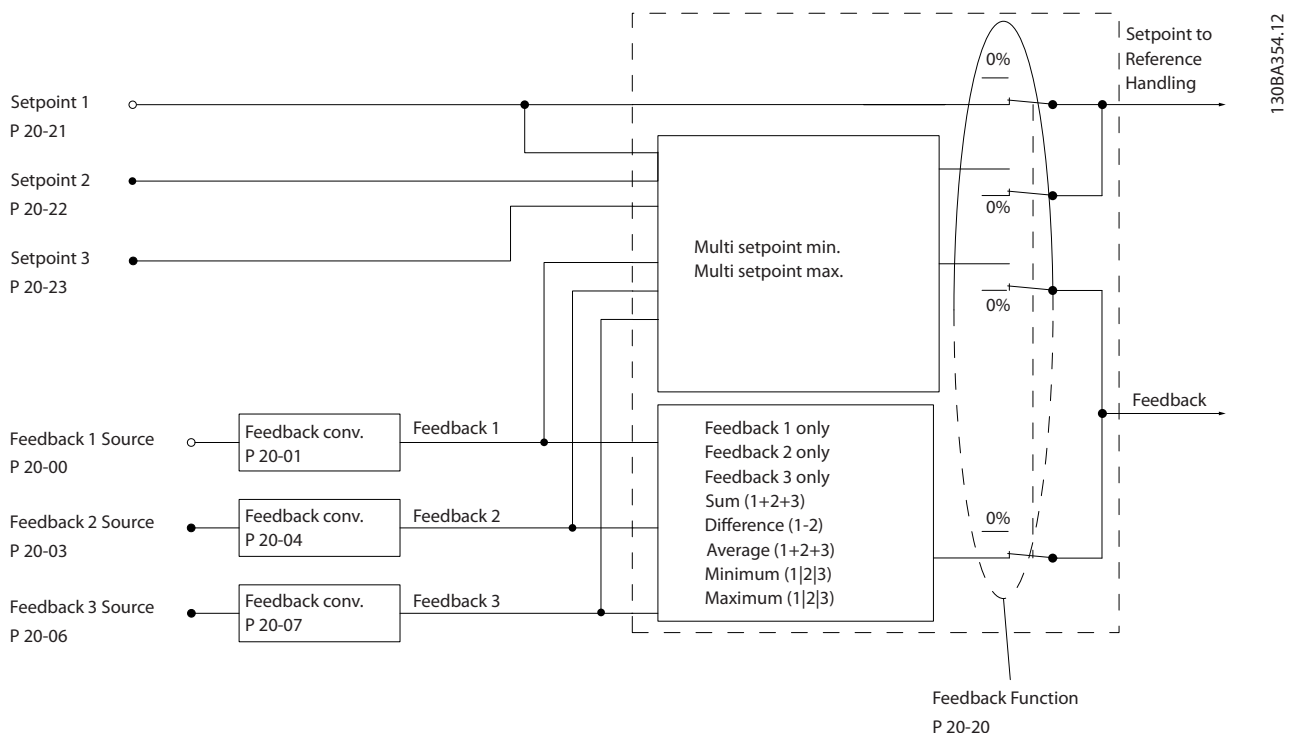
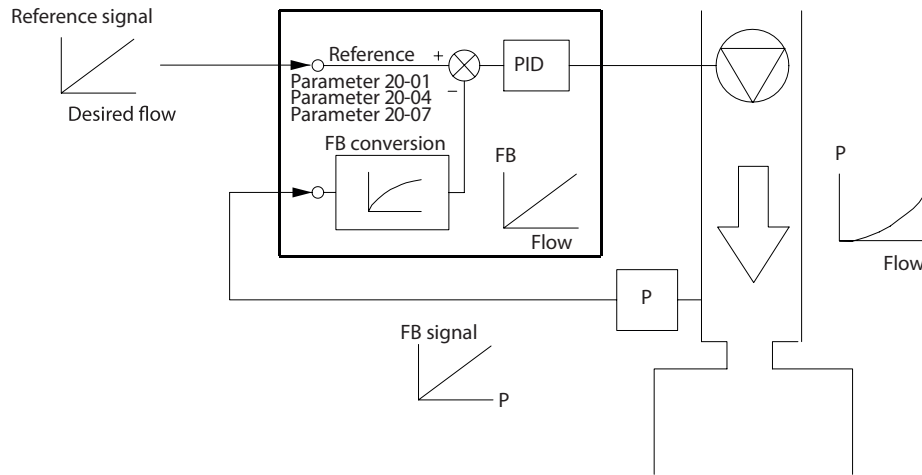


Abbildung 11.4 Blockschaubild über die Verarbeitung von Istwertsignalen

Istwertumwandlung

In einigen Anwendungen kann die Umwandlung des Istwertsignals hilfreich sein. Zum Beispiel kann ein Drucksignal für eine Durchflussrückführung verwendet werden. Da die Quadratwurzel des Drucks proportional zum Durchfluss ist, ergibt die Quadratwurzel des Drucksignals einen zum Durchfluss proportionalen Wert, siehe *Abbildung 11.5*.



130BF834.10

Abbildung 11.5 Istwertumwandlung

11.2.4 Regelungsstruktur – Übersicht

Die Regelungsstruktur ist ein Softwareprozess, der den Motor anhand benutzerdefinierter Sollwerte (z. B. U/min) regelt und festlegt, ob eine Rückführung verwendet/nicht verwendet wird (Regelung mit/ohne Rückführung). Der Bediener definiert die Regelung in *Parameter 1-00 Regelverfahren*.

Folgende Regelungsstrukturen sind vorhanden:

Regelungsstruktur ohne Rückführung

- Drehzahl [U/min]
- Drehmoment (Nm)

Regelungsstruktur mit Rückführung

- Drehzahl [U/min]
- Drehmoment (Nm)
- Prozess (benutzerdefinierte Einheiten, z. B. ft, lpm, psi, %, bar)

11.2.5 Regelungsstruktur ohne Rückführung

Im Modus ohne Rückführung verwendet der Frequenzumrichter mindestens einen Sollwert (lokal oder remote), um Drehzahl und Drehmoment des Motors zu regeln. Es gibt zwei Arten der Regelung ohne Rückführung:

- Drehzahlregelung. Keine Rückführung vom Motor.
- Drehmomentregelung. Im VVC⁺-Betrieb verwendet. Die Funktion wird in mechanisch robusten Anwendungen verwendet, ihre Genauigkeit ist jedoch begrenzt. Die Drehmomentfunktion ohne Rückführung funktioniert grundsätzlich nur in einer Drehzahlrichtung. Das Drehmoment wird anhand der Strommessung im Frequenzumrichter berechnet. Siehe *Kapitel 12 Anwendungsbeispiele*.

Bei der in *Abbildung 11.6* abgebildeten Konfiguration arbeitet der Frequenzumrichter im Modus ohne Rückführung. Er empfängt vom LCP (Hand-Betrieb) oder über ein Fernsignal (Auto-Betrieb) ein Eingangssignal.

Der Umrichter empfängt das Signal (Drehzahl Sollwert) und konditioniert es folgendermaßen:

- Programmierbare minimale und maximale Motordrehzahlgrenzwerte (in U/min und Hz).
- Rampe-Auf- und Rampe-Ab-Zeiten.
- Motordrehrichtung

Der Sollwert wird anschließend zur Motorregelung übermittelt.

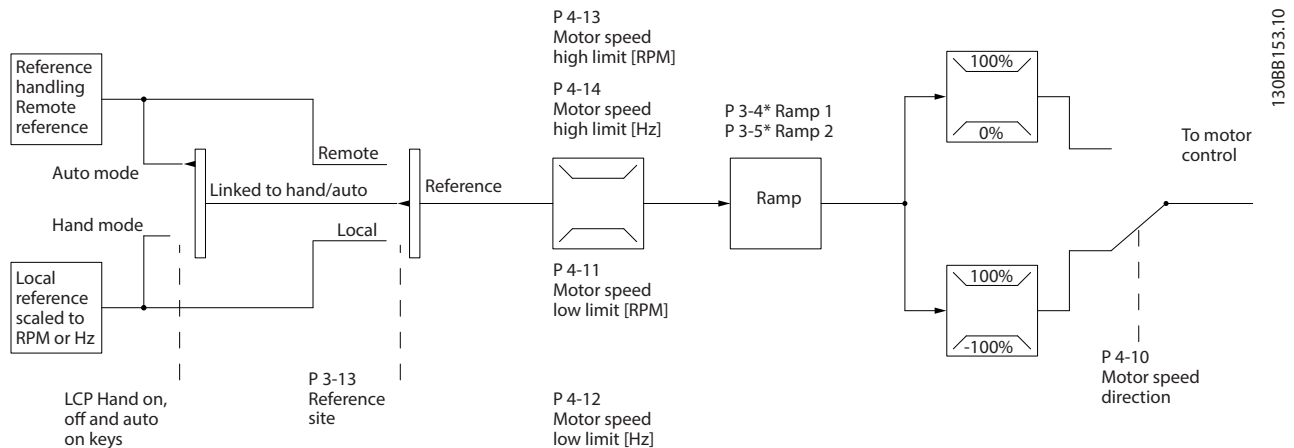


Abbildung 11.6 Blockschaltbild der Regelungsstruktur ohne Rückführung

11.2.6 Regelungsstruktur mit Rückführung

Im Modus mit Rückführung verwendet der Frequenzumrichter mindestens einen Sollwert (lokal oder remote), um den Motor zu regeln. Der Frequenzumrichter empfängt ein Istwertsignal von einem Sensor im System. Daraufhin vergleicht er diesen Istwert mit einem Sollwert und erkennt, ob eine Abweichung zwischen diesen beiden Signalen vorliegt. Anschließend passt der Frequenzumrichter die Drehzahl des Motors an, um die Abweichung zu beheben.

Beispiel: Eine Pumpenanwendung, bei der der Frequenzumrichter die Drehzahl der Pumpe so regelt, dass der statische Druck in einer Leitung konstant bleibt (siehe *Abbildung 11.7*). Der Frequenzumrichter empfängt ein Istwertsignal von einem Sensor im System. Er vergleicht diesen Istwert mit einem Sollwert und erkennt, ob eine Abweichung zwischen diesen beiden Signalen vorliegt. Zum Ausgleich dieser Abweichung passt er dann die Drehzahl des Motors an.

Der statische Drucksollwert wird als Sollwertsignal an den Frequenzumrichter übermittelt. Ein statischer Drucksensor misst den tatsächlichen statischen Druck in der Leitung und übermittelt diesen Wert als Istwertsignal an den Frequenzumrichter. Wenn das Istwertsignal größer ist als der Sollwert, führt der Frequenzumrichter zur Druckminderung eine Rampe Ab durch. Ist der Leitungsdruck niedriger als der Sollwert, führt der Frequenzumrichter zur Erhöhung des von der Pumpe gelieferten Drucks eine Rampe Auf Funktion durch.

Es gibt drei Arten der Regelung mit Rückführung:

- Drehzahlregelung. Diese Art der Regelung erfordert eine PID-Rückführung für einen Eingang. Eine optimierte Drehzahlregelung mit Istwertrückführung arbeitet mit einer wesentlich höheren Genauigkeit als eine ohne Istwertrückführung. Drehzahlregelung wird nur im VLT[®] AutomationDrive FC302 verwendet.
- Drehmomentregelung. Diese im Fluxvektorbetrieb verwendete Regelung mit Geberrückführung bietet überlegene Leistung in allen vier Quadranten und bei allen Motordrehzahlen. Drehmomentregelung wird nur im VLT[®] AutomationDrive FC302 verwendet.
Die Drehmomentregelung ist Teil der Motorregelung in Anwendungen, in denen das Drehmoment an der Motorwelle die Anwendung zur Regelung der Zugspannung benötigt. Die Drehmomenteinstellung erfolgt durch Festlegung eines analogen, digitalen oder busgesteuerten Sollwerts. Bei Betrieb mit Drehmomentregelung

empfehlen wir, eine komplette AMA auszuführen, da die richtigen Motordaten entscheidend für eine optimale Leistung sind.

- Prozessregelung. Verwendet zur Regelung von Anwendungsparametern, die mit unterschiedlichen Sensoren messbar sind (Druck, Temperatur und Fluss) und vom angeschlossenen Motor über eine Pumpe oder einen Lüfter beeinflusst werden können.

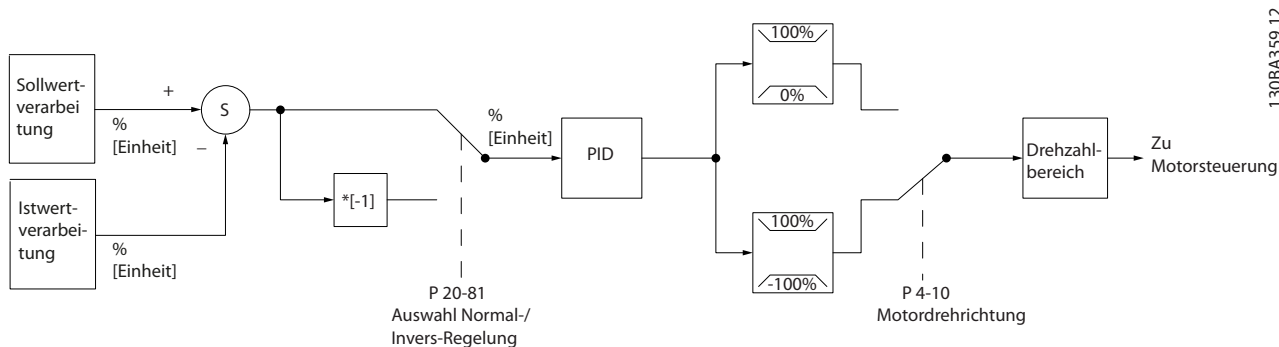


Abbildung 11.7 Blockschaltbild des Reglers mit Rückführung

Programmierbare Merkmale

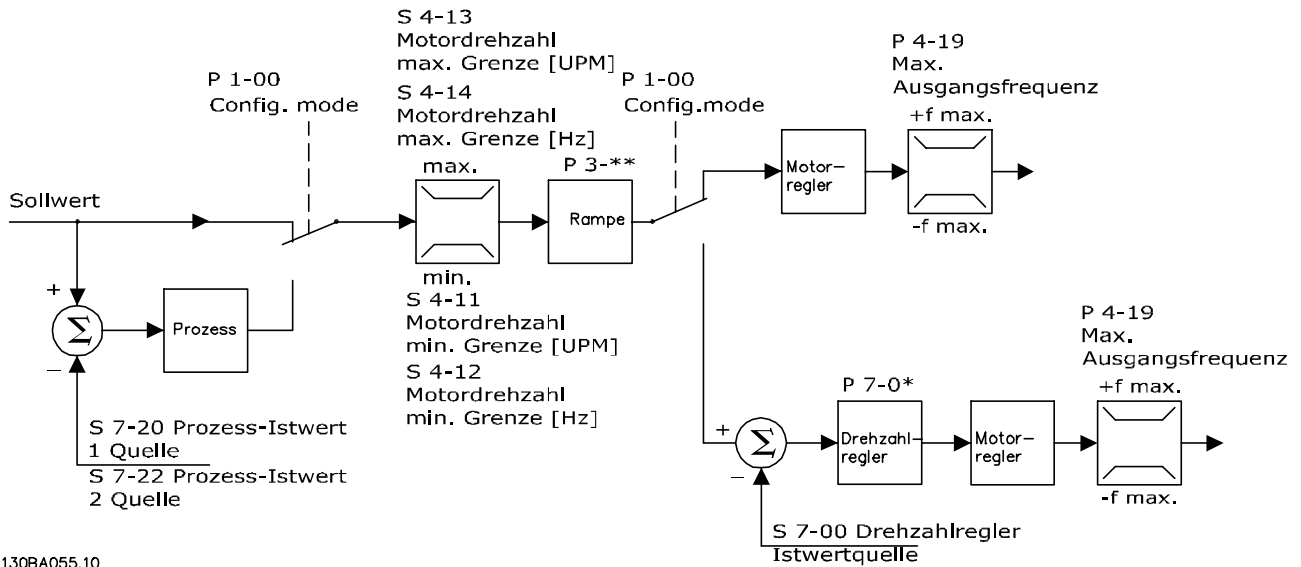
Auch wenn der Regler des Frequenzumrichters oft bereits mit den voreingestellten Werten für zufriedenstellende Leistung sorgt, können Sie die Regelung des Systems durch Anpassung einiger PID-Parameter oft noch verbessern. Für diese Optimierung steht die *Automatische Anpassung* zur Verfügung.

- Inverse Regelung – die Motordrehzahl wird bei einem hohen Istwertsignal erhöht.
- Startfrequenz – das System erreicht schnell einen bestimmten Betriebsstatus, bevor der PID-Regler übernimmt.
- Integrierter Tiefpassfilter – verringert Störungen des Istwertsignals.

11.2.7 Regelverarbeitung

Siehe *Aktive/Inaktive Parameter in verschiedenen Antriebssteuerungsmodi* im *Programmierhandbuch* für eine Übersicht der verfügbaren Steuerungskonfigurationen, je nach Verwendung eines AC-Motors oder Vollpol-PM-Motors.

11.2.7.1 Regelungsstruktur in VVC+



130BA055.10

Abbildung 11.8 Regelungsstruktur in VVC⁺-Konfigurationen mit und ohne Rückführung

Der resultierende Sollwert aus dem Sollwertsystem in *Abbildung 11.8* wird in der Rampenbegrenzung und Drehzahlbegrenzung empfangen und durch sie geführt, bevor er an die Motorregelung übergeben wird. Der Ausgang der Motorregelung ist dann zusätzlich durch die maximale Frequenzgrenze beschränkt.

Parameter 1-01 Steuerprinzip ist auf [1] VVC⁺ und Parameter 1-00 Regelverfahren auf [0] Ohne Rückführung eingestellt. Wenn Parameter 1-00 Regelverfahren auf [1] Mit Drehgeber eingestellt ist, wird der resultierende Sollwert von der Rampenbegrenzung und Drehzahlgrenze an einen PID-Drehzahlregler übergeben. Die Parameter für den PID-Drehzahlregler befinden sich in Parametergruppe 7-0* PID Drehzahlregler. Der resultierende Sollwert vom PID-Drehzahlregler wird beschränkt durch die Frequenzgrenze an die Motorsteuerung geschickt.

Wählen Sie [3] PID-Prozess in Parameter 1-00 Regelverfahren, um den PID-Prozessregler zur Regelung mit Rückführung (z. B. bei einer Druck- oder Durchflussregelung) zu verwenden. Die Parameter für Prozess-PID-Regelung befinden sich in den Parametergruppen 7-2* PID-Prozess Istw. Istw. und 7-3* PID-Prozessregler.

11.2.7.2 Regelungsstruktur bei Fluxvektor ohne Geber

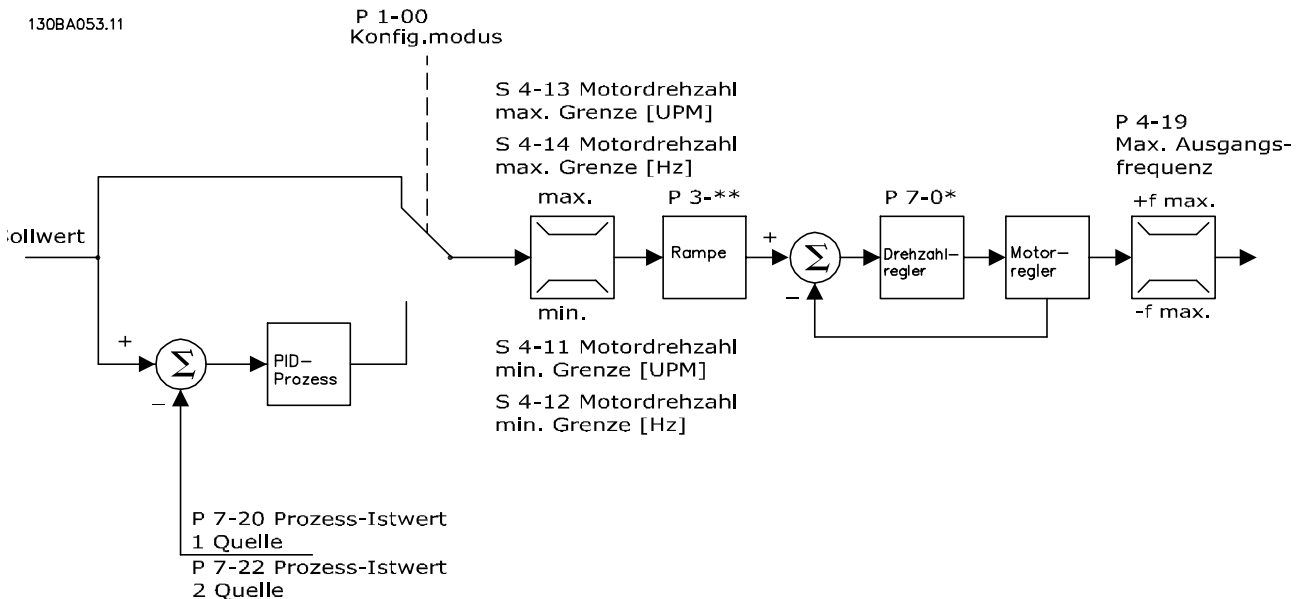


Abbildung 11.9 Regelungsstruktur bei Konfigurationen mit Fluxvektor mit und ohne Geber

Der resultierende Sollwert aus dem Sollwertsystem wird in *Abbildung 11.9* entsprechend der angegebenen Parametereinstellungen durch die Rampen- und Drehzahlbegrenzungen geführt.

Parameter 1-01 Steuerprinzip ist auf [2] Fluxvektor ohne Geber und Parameter 1-00 Regelverfahren auf [0] Ohne Rückführung eingestellt. Ein errechneter Drehzahlwert wird zur Steuerung der Ausgangsfrequenz am PID-Drehzahlregler erzeugt. Der Drehzahl-PID-Regler muss mit seinen Parametern P, I und D (Parametergruppe 7-0* PID Drehzahlregler) eingestellt werden.

Wählen Sie [3] PID-Prozess in Parameter 1-00 Regelverfahren, um den PID-Prozessregler zur Regelung mit Rückführung bei einer Druck- oder Durchflussregelung zu verwenden. Die Parameter für Prozess-PID-Regelung befinden sich in den Parametergruppen 7-2* PID-Prozess Istw. und 7-3* PID-Prozessregler.

11.2.7.3 Regelungsstruktur bei Fluxvektor mit Geber

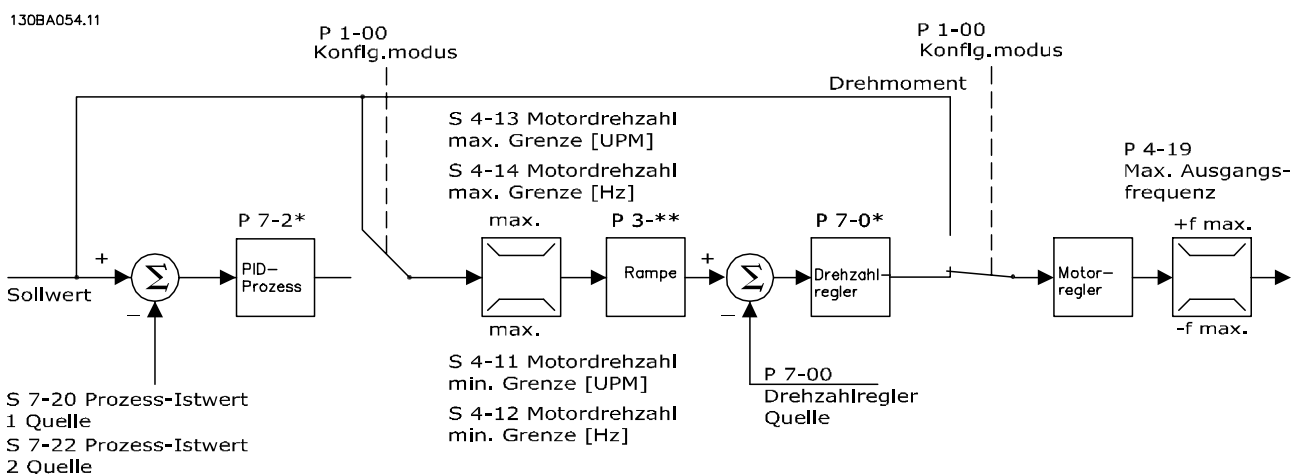


Abbildung 11.10 Regelungsstruktur bei Konfiguration mit Fluxvektor mit Geber

In *Abbildung 11.10* wird der Motorregelung in dieser Konfiguration ein Istwertsignal von einem direkt am Motor montierten Drehgeber oder Resolver zugeführt (eingestellt in Parameter 1-02 Drehgeber Anschluss). Der resultierende Sollwert kann als Eingang für den PID-Drehzahlregler oder direkt als Drehmomentsollwert verwendet werden.

Parameter 1-01 Steuerprinzip ist auf [3] *Fluxvektor mit Geber* und *Parameter 1-00 Regelverfahren* auf [1] *Mit Drehgeber* eingestellt. Die Parameter zur Drehzahlregelung befinden sich in *Parametergruppe 7-0* PID Drehzahlregler*.

Sie können die Drehmomentregelung nur in der Konfiguration *Fluxvektor mit Geber (Parameter 1-01 Steuerprinzip)* auswählen. Wenn dieser Modus gewählt wurde, erhält der Sollwert die Einheit Nm. Er benötigt keinen Drehmomentistwert, da das Drehmoment anhand der Strommessung des Frequenzumrichters berechnet wird.

Der PID-Prozessregler kann zur Regelung mit Rückführung bei einer Druck- oder Durchflussregelung verwendet werden. Die Parameter für Prozess-PID-Regelung befinden sich in den *Parametergruppen 7-2* PID-Prozess Istw. Istw.* und *7-3* PID-Prozessregler*.

11.2.7.4 Interner Stromgrenzenregler in Betriebsart VVC⁺

Wenn der Motorstrom bzw. das Motordrehmoment die in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch*, *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch* und *Parameter 4-18 Stromgrenze* festgelegten Drehmomentgrenzen überschreitet, wird die integrierte Stromgrenzenregler aktiviert.

Wenn der Frequenzumrichter während des Motorbetriebs oder im generatorischen Betrieb die aktuellen Grenzwerte erreicht, versucht das Gerät schnellstmöglich, die eingestellten Drehmomentgrenzen wieder zu unterschreiten, ohne die Kontrolle über den Motor zu verlieren.

12 Anwendungsbeispiele

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

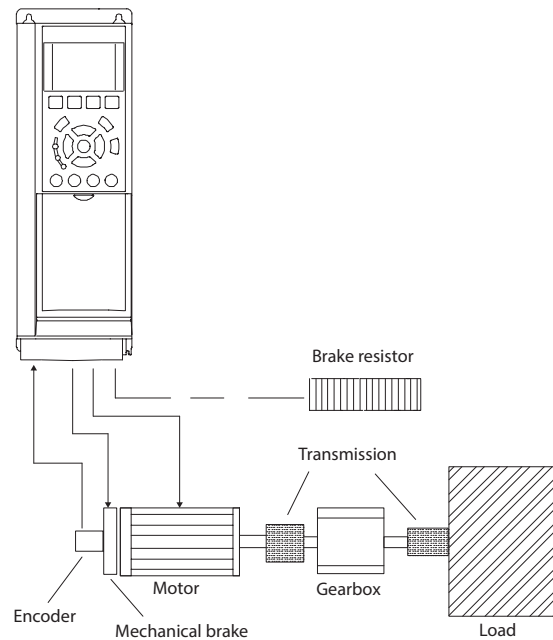
- Parametereinstellungen sind die regionalen Werkseinstellungen, sofern nicht anders angegeben (in *Parameter 0-03 Regional Settings* ausgewählt).
- Neben den Zeichnungen sind die Parameter für die Klemmen und ihre Einstellungen aufgeführt.
- Die Schaltereinstellungen für die Analogklemmen A53 und A54 werden dargestellt, falls erforderlich.
- Um die Funktion „Safe Torque Off“ (STO) in Werkseinstellung zu betreiben, benötigen Sie ggf. Drahtbrücken zwischen Klemme 12 und Klemme 37.

12.1 Programmieren eines Frequenzumrichtersystems mit Rückführung

Ein Frequenzumrichtersystem mit Rückführung besteht in der Regel aus den folgenden Elementen:

- Motor
- Frequenzumrichter
- Drehgeber als Rückführung
- Mechanische Bremse
- Bremswiderstand für dynamisches Bremsen
- Kupplungen
- Getriebe
- Last

Anwendungen mit mechanischer Bremssteuerung erfordern häufig auch einen Bremswiderstand für generatorisches Bremsen.



130BT865.10

Abbildung 12.1 Basiseinstellung für FC302 Drehzahlregelung mit Istwertrückführung

12.2 Anschlussbeispiel für eine automatische Motoranpassung (AMA)

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung	[1] Komplette AMA
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang	[2]* Motorfreilauf invers
D IN	19		
COM	20	*=Werkseinstellung	
D IN	27	Hinweise/Anmerkungen: Sie müssen <i>Parametergruppe 1-2*</i> <i>Motordaten</i> entsprechend dem Motor-Typenschild einstellen.	
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 12.1 Anschlusskonfiguration für AMA mit angeschlossener Kl. 27

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 1-29 Autom. Motoranpassung	[1] Komplette AMA
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion
D IN	19		
COM	20	*=Werkseinstellung	
D IN	27	Hinweise/Anmerkungen: Sie müssen Parametergruppe 1-2* Motordaten entsprechend dem Motor-Typenschild einstellen.	
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 12.2 Anschlusskonfiguration für AMA ohne Kl. 27 angeschlossen

12.3 Anschlussbeispiel für einen analogen Drehzahlsollwert

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+10 V	50	Parameter 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0,07 V
A IN	53		
A IN	54	Parameter 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
COM	55		
A OUT	42	Parameter 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 U/min
COM	39		
U - I	A53	Parameter 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	1500 U/min
			*=Werkseinstellung
Hinweise/Anmerkungen:			

Tabelle 12.3 Anschlusskonfigurationen für analogen Drehzahlsollwert (Spannung)

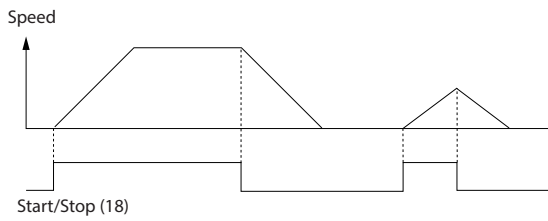
		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+10 V	50	Parameter 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
A IN	53		
A IN	54	Parameter 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*
COM	55		
A OUT	42	Parameter 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0 U/min
COM	39		
U - I	A53	Parameter 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	1500 U/min
			*=Werkseinstellung
Hinweise/Anmerkungen:			

Tabelle 12.4 Anschlusskonfigurationen für analogen Drehzahlsollwert (Strom)

12.4 Anschlussbeispiel für Start/Stop

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] Start*
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] Ohne Funktion
D IN	19		
COM	20	Parameter 5-19 Klemme 37 Sicherer Stopp	[1] Safe Torque Off-Alarm
D IN	27		
D IN	29	*=Werkseinstellung	
D IN	32	Hinweise/Anmerkungen: Wenn Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input auf [0] Ohne Funktion programmiert ist, wird keine Drahtbrücke zu Klemme 27 benötigt.	
D IN	33		
D IN	37		
+10	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

Tabelle 12.5 Verkabelungskonfiguration für Start/Stop-Befehl mit Safe Torque Off



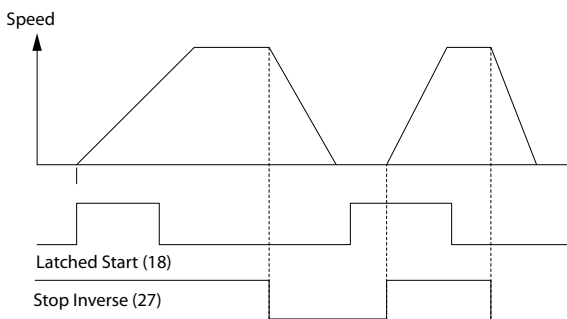
130BB805.12

Abbildung 12.2 Start/Stop mit Safe Torque Off

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
FC			
+24 V	12	Parameter 5-10 [9] Puls-Start Terminal 18 Digital Input	
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-12 [6] Stopp Terminal 27 (invers) Digital Input	
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50	*=Werkseinstellung	
A IN	53	Hinweise/Anmerkungen: Wenn Parameter 5-12 Terminal 27 Digital Input auf [0] Ohne Funktion programmiert ist, wird keine Drahtbrücke zu Klemme 27 benötigt.	
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

130BB803.10

Tabelle 12.6 Anschlusskonfiguration für Puls-Start/Stop



130BB806.10

Abbildung 12.3 Puls-Start/Stop invers

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
FC			
+24 V	12	Parameter 5-10 [8] Start Terminal 18 Digital Input	
+24 V	13		
D IN	18	Parameter 5-11 [10] Klemme 19 Reversierung* Digitaleingang	
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32	Parameter 5-12 [0] Ohne Terminal 27 Funktion Digital Input	
D IN	33		
+10 V	50	Parameter 5-14 [16] Klemme 32 Festsollwert Bit Digitaleingang	0
A IN	53	Parameter 5-15 [17] Klemme 33 Festsollwert Bit Digitaleingang	1
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39	Parameter 3-10 Festsollwert	
		Festsollwert 0	25%
		Festsollwert 1	50%
		Festsollwert 2	75%
		Festsollwert 3	100%
		*=Werkseinstellung	
		Hinweise/Anmerkungen:	

130BB934.11

Tabelle 12.7 Verkabelungskonfiguration für Start/Stop mit Reversierung und 4 Festsdrehzahlen

12.5 Anschlussbeispiel für externe Alarmquittierung

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-11	[1] Reset
+24 V	13	Terminal 19	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	*=Werkseinstellung	
COM	20	Hinweise/Anmerkungen:	
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 12.8 Anschlussbeispiel für externe Alarmquittierung

12.6 Anschlussbeispiel für Drehzahl Sollwert unter Verwendung eines manuellen Potenziometers

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+10 V	50	Parameter 6-10	0,07 V
A IN	53	Terminal 53 Low Voltage	
A IN	54	Terminal 53 High Voltage	
COM	55	Parameter 6-11	10 V*
A OUT	42	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	
COM	39	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	
		*=Werkseinstellung	
		Hinweise/Anmerkungen:	

Tabelle 12.9 Verkabelungskonfigurationen für Drehzahl Sollwert (Unter Verwendung eines manuellen Potenziometers)

12.7 Anschlussbeispiel für Drehzahl auf/ Drehzahl ab

		Parameter	
FC		Funktion	Einstellung
+24 V	12	Parameter 5-10	[8] Start*
+24 V	13	Terminal 18	
D IN	18	Digital Input	
D IN	19	Parameter 5-12	[19] Sollw. speich.
COM	20	Terminal 27	
D IN	27	Digital Input	
D IN	29	Parameter 5-13	[21] Drehzahl auf
D IN	32	Klemme 29 Digitaleingang	
D IN	33	Parameter 5-14	[22] Drehzahl ab
D IN	37	Klemme 32 Digitaleingang	
		*=Werkseinstellung	
		Hinweise/Anmerkungen:	

Tabelle 12.10 Anschlussbeispiel für Drehzahl auf/Drehzahl ab

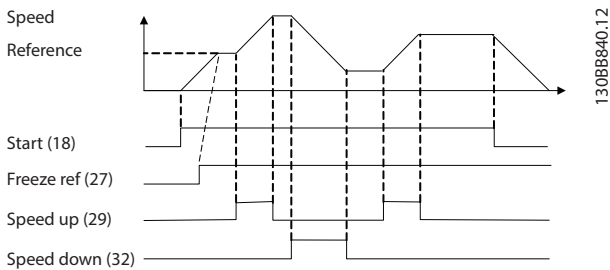


Abbildung 12.4 Drehzahl auf/Drehzahl ab

12.8 Anschlussbeispiel für RS485-Netzwerkverbindung

FC		Parameter	
Funktion	Einstellung	Funktion	Einstellung
+24 V 120	130BB685.10	Parameter 8-30	FC-Profil*
+24 V 130		Protocol	
D IN 180		Parameter 8-31	1*
D IN 190		Address	
COM 200		Parameter 8-32	9600*
D IN 270		Baud Rate	
D IN 290		*=Werkseinstellung	
D IN 320		Hinweise/Anmerkungen:	
D IN 330		Wählen Sie in den Parametern	
D IN 370		Protokoll, Adresse und Baudrate.	
+10 V 500	130BB686.12		
A IN 530			
A IN 540			
COM 550			
A OUT 420			
COM 390			
R1 010			
020			
030			
R2 040			
050			
060			
610			
680			
690			

Tabelle 12.11 Anschlusskonfigurationen für RS485-Netzwerkverbindung

12.9 Anschlussbeispiel für einen Motorthermistor

HINWEIS

Sie müssen Thermistoren verstärkt oder zweifach isolieren, um die PELV-Anforderungen zu erfüllen.

VLT		Parameter	
Funktion	Einstellung	Funktion	Einstellung
+24 V 120	130BB686.12	Parameter 1-90	[2] Thermistor-Motor Thermal Protection
+24 V 130		Motor Thermal Protection	Abschalt.
D IN 180		Parameter 1-93 T	[1] Analog-hermistor Source
D IN 190		eingang 53	
COM 200		*=Werkseinstellung	
D IN 270			
D IN 290			
D IN 320			
D IN 330			
D IN 370			
+10 V 500	130BB686.12	Hinweise/Anmerkungen:	
A IN 530		Wenn nur eine Warnung erforderlich ist, müssen Sie	
A IN 540		Parameter 1-90 Motor Thermal Protection auf [1] Thermistor	
COM 550		Warnung programmieren.	
A OUT 420			
COM 390			
U-I A53			

Tabelle 12.12 Anschlussbeispiel für einen Motorthermistor

12.10 Anschlussbeispiel für eine Relaiskonfiguration mit Smart Logic Control

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
		Parameter 4-30 Drehgeberüberwachung Funktion	[1] Warnung
		Parameter 4-31 Drehgeber max. Fehlabweichung	100 U/min
		Parameter 4-32 Drehgeber Timeout-Zeit	5 s
		Parameter 7-00 Drehgeberrückführung	[2] MCB 102
		Parameter 17-11 Inkremental Auflösung [Pulse/U]	1024*
		Parameter 13-00 SL Controller Mode	[1] Ein
		Parameter 13-01 SL-Controller Start	[19] Warnung
		Parameter 13-02 SL-Controller Stopp	[44] [Reset]-Taste
		Parameter 13-10 Vergleich-Operand	[21] Nr. der Warnung
		Parameter 13-11 Vergleich-Funktion	[1] ≈ (gleich)*
		Parameter 13-12 Comparator Value	90
		Parameter 13-51 SL-Controller Ereignis	[22] Vergleich 0
		Parameter 13-52 SL-Controller Aktion	[32] Digitalausgang A-AUS

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
		0Parameter 5-40 Relaisfunktion	[80] SL-Digitalausgang A
		*=Werkseinstellung	
Hinweise/Anmerkungen: Wenn der Grenzwert der Drehgeberüberwachung überschritten wird, wird Warnung 90, Istwertüberwachung ausgegeben. Der SLC überwacht Warnung 90, Istwertüberwachung, und wenn diese wahr wird, wird Relais 1 ausgelöst. Externe Geräte benötigen möglicherweise eine Wartung. Wenn der Istwertfehler innerhalb von 5 s wieder unter diese Grenze fällt, läuft der Frequenzumrichter weiter, und die Warnung wird ausgeblendet. Setzen Sie Relais 1 durch Drücken von [Reset] auf dem LCP zurück.			

Tabelle 12.13 Anschlussbeispiel für eine Relaiskonfiguration mit Smart Logic Control

12.11 Anschlussbeispiel für mechanische Bremssteuerung

		Parameter	
		Funktion	Einstellung
		Parameter 5-40 Relaisfunktion	[32] Mech. Bremse
		Parameter 5-10 T erminial 18 Digital Input	[8] Start*
		Parameter 5-11 Klemme 19 Digitaleingang	[11] Start + Reversierung
		Parameter 1-71 S tartverzög.	0.2
		Parameter 1-72 S tartfunktion	[5] VVC+/ FLUX Rechtslauf
		Parameter 1-76 S tartstrom	I _{m,n}
		Parameter 2-20 Bremse öffnen bei Motorstrom	Anwendungsabhängig
		Parameter 2-21 Bremse schliessen bei Motordrehzahl	Hälfte des Nennschlupfs des Motors
		*=Werkseinstellung	
Hinweise/Anmerkungen:			

Tabelle 12.14 Anschlussbeispiel für mechanische Bremssteuerung

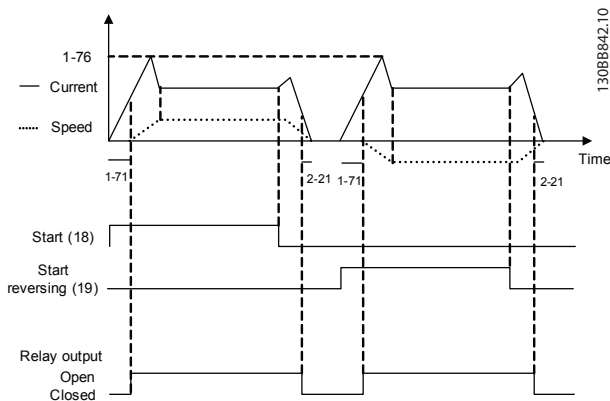


Abbildung 12.5 Mechanische Bremssteuerung

12.12 Anschlusskonfiguration für den Drehgeber

Die Drehrichtung des Drehgebers, bestimmbar durch Betrachtung des Wellenendes, hängt von der Auswertung der Pulse durch den Frequenzumrichter ab. Siehe *Abbildung 12.6*.

- Auswertung im Rechtslauf bedeutet, dass sich der A-Kanal 90 elektrische Grad vor Kanal B befindet.
- Auswertung im Linkslauf bedeutet, dass sich der B-Kanal 90 elektrische Grad vor Kanal A befindet.

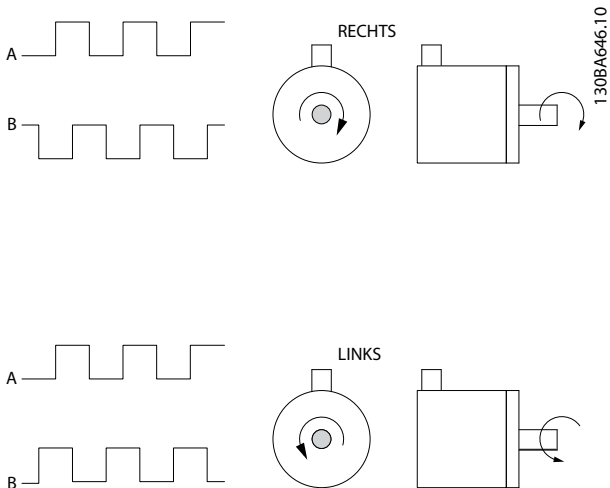


Abbildung 12.6 Bestimmen der Drehgeberrichtung

HINWEIS

Maximale Kabellänge 5 m (16 ft).

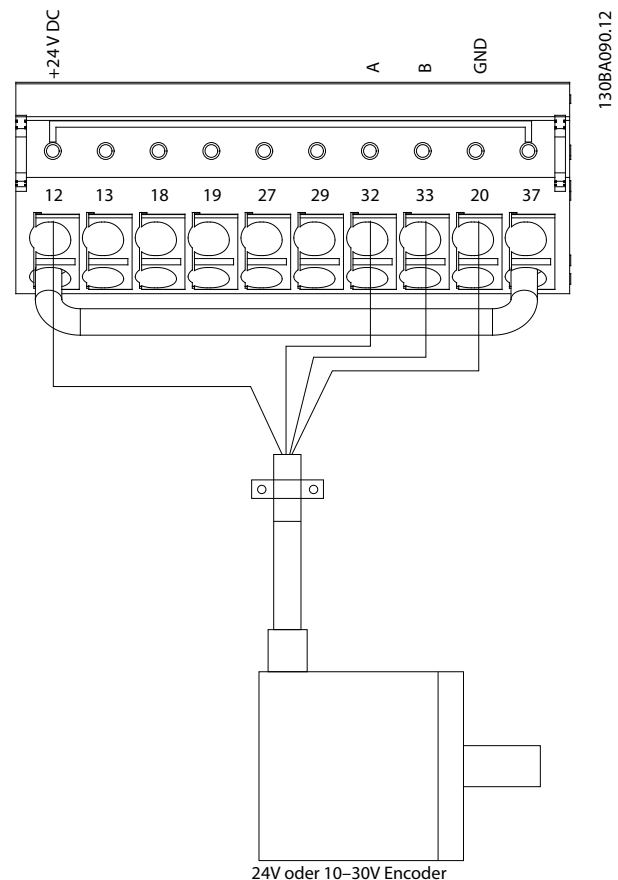


Abbildung 12.7 Anschlusskonfiguration für den Drehgeber

12.13 Anschlusskonfiguration für Drehmoment und Stoppgrenze

Bei Anwendungen mit elektromechanischer Bremse, z. B. Hub- und Vertikalförderanwendungen, besteht die Möglichkeit, beim Überschreiten der Drehmomentgrenzen z. B. während einer Stopp-Rampe, die elektromechanische Bremse verzögerungsfrei zu aktivieren.

Abbildung 12.8 zeigt, wie Sie die Klemmen für diese Funktion programmieren müssen.

Ist ein Stoppbefehl über Klemme 18 aktiv, ohne dass sich der Frequenzumrichter in der Momentengrenze befindet, so fährt der Frequenzumrichter den Motor über die Rampenfunktion auf 0 Hz herunter.

Befindet sich der Frequenzumrichter an der Drehmomentgrenze und es wird ein Stoppbefehl aktiviert, so wird Klemme 29 Digitalausgang (auf [27] *Mom.grenze u. Stopp* programmiert) aktiv. Das Signal an Klemme 27 ändert sich von Logisch 1 zu Logisch 0, und der Motor startet den Freilauf. Dieser Vorgang stellt sicher, dass die Hubanwendung auch dann stoppt, wenn der Frequenzumrichter selbst das notwendige Drehmoment nicht handhaben kann, etwa durch zu große Überlast.

Schließen Sie zur Programmierung von Stopp und Drehmomentgrenze die folgenden Klemmen an:

- Start/Stopp über Klemme 18
(Parameter 5-10 Klemme 18 Digitaleingang [8] Start).
- Schnellstopp über Klemme 27
(Parameter 5-12 Klemme 27 Digitaleingang([2] Motorfreilauf (inv.).
- Klemme 29 Ausgang
(Parameter 5-02 Klemme 29 Funktion [1] Klemme 29 Funktion/Ausgang und Parameter 5-31 Klemme 29 Digitalausgang [27] Mom.grenze u. Stopp).
- Relaisausgang [0] (Relais 1)
(Parameter 5-40 Relaisfunktion([32] Mechanische Bremse).

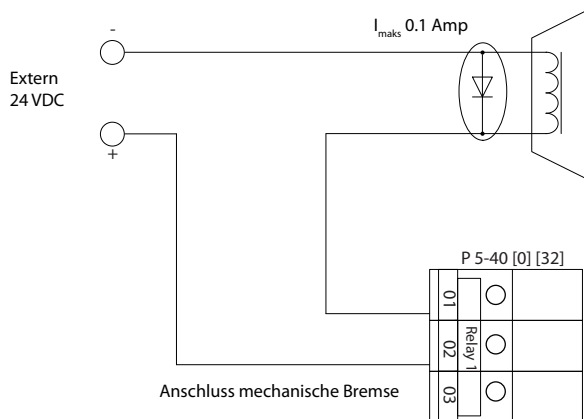
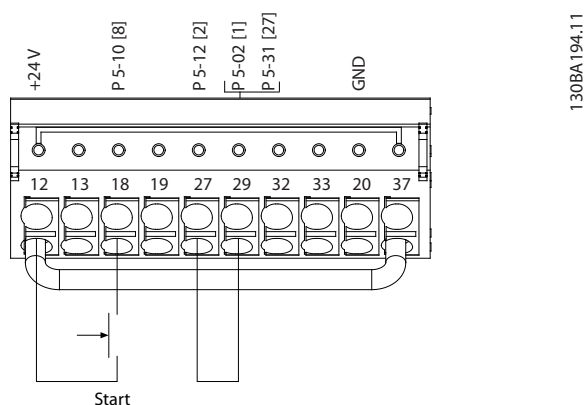


Abbildung 12.8 Anschlusskonfiguration für Drehmoment und Stoppgrenze

13 Bestellung eines Frequenzumrichters

13.1 Antriebskonfigurator

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
F	C	-								T											X	X	S	X	X	X	X	A		B		C						D

130BC530.10

Tabelle 13.1 Typencode

Produktgruppe	1–6	
Modell	7–10	
Netzspannung	11–12	
Gehäuse	13–15	
Hardwarekonfiguration	16–23	
EMV-Filter/Low Harmonic Drive/ 12-puls	16–17	
Bremse	18	
Display (Bedieneinheit)	19	
Platinenbeschichtung	20	
Netzoption	21	
Anpassung A	22	
Anpassung B	23	
Softwareversion	24–27	
Software-Sprache	28	
A-Optionen	29–30	
B-Optionen	31–32	
C0-Optionen, MCO	33–34	
C1-Optionen	35	
Software für die C-Option	36–37	
D-Optionen	38–39	

Tabelle 13.2 Typencodebeispiel für die Bestellung eines Frequenzumrichters

Konfigurieren Sie den korrekten Frequenzumrichter für die entsprechende Anwendung mithilfe des Internet-basierten Antriebskonfigurators. Der Antriebskonfigurator ist auf der globalen Internetseite zu finden: www.danfoss.com/drives. Der Konfigurator erzeugt einen Typencode und eine 8-stellige Bestellnummer, mit der Sie den Frequenzumrichter über Ihre Vertretung vor Ort bestellen können. Außerdem können Sie eine Projektliste mit mehreren Produkten aufstellen und an ihren Danfoss-Außendienstmitarbeiter senden. Ein Beispiel für einen Typencode: FC-302P450T5E54H4CGCXSSXXXA0BXCXXXXD0

Die Bedeutung der Zeichen in dieser Zeichenfolge ist in diesem Kapitel definiert. Im obigen Beispiel ist ein F3-Frequenzumrichter mit den folgenden Optionen konfiguriert:

- EMV-Filter
- Safe Torque Off mit Pilz-Relais
- Beschichtete Platine
- PROFIBUS DP-V1

Frequenzumrichter werden automatisch mit einem Sprachpaket geliefert, das für die Region, in der sie bestellt werden, relevant ist. Vier regionale Sprachpakete decken die folgenden Sprachen ab:

Sprachpaket 1

Englisch, Deutsch, Französisch, Niederländisch, Spanisch, Schwedisch, Italienisch und Finnisch.

Sprachpaket 2

Englisch, Deutsch, Chinesisch, Koreanisch, Japanisch, Thai, Traditionell-Chinesisch und Bahasa (Indonesisch).

Sprachpaket 3

Englisch, Deutsch, Slowenisch, Bulgarisch, Serbisch, Rumänisch, Ungarisch, Tschechisch und Russisch.

Sprachpaket 4

Englisch, Deutsch, Spanisch, Englisch (US), Griechisch, brasilianisches Portugiesisch, Türkisch und Polnisch.

Wenn Sie Frequenzumrichter mit einem anderen Sprachpaket bestellen möchten, wenden Sie sich an Ihren lokalen Danfoss-Händler.

13.1.1 Typenschlüssel für Bestellungen der Bauformen E1–E2

Beschreibung	Pos.	Mögliche Option
Produktgruppe	1–6	FC-302
Modell	7–10	P315–P560
Netzspannung	11–12	T5: 380–500 V AC T7: 525–690 V AC
Gehäuse	13–15	E00: IP00 (Gehäuse – zur Installation in externen Schaltschränken) C00: IP00/Gehäuse mit Edelstahl-Kühlkanal E21: IP21 (NEMA 1) E54: IP54 (NEMA 12) E2M: IP21 (NEMA 1) mit Netzabschirmung E5M: IP54 (NEMA 12) mit Netzabschirmung
EMV-Filter	16–17	H2: EMV-Filter, Klasse A2 (Standard) H4: EMV-Filter, Klasse A1 ¹⁾ B2: 12-Puls-Frequenzumrichter mit Funkentstörfilter, Klasse A2 B4: 12-Puls-Frequenzumrichter mit Funkentstörfilter, Klasse A1 N2: LHD mit Funkentstörfilter, Klasse A2 N4: LHD mit Funkentstörfilter, Klasse A1
Bremse	18	B: Montierte Brems-IGBT X: Keine Brems-IGBT R: Zwischenkreisklemmen S: Bremse + Rückspeisung
Display	19	G: Grafische Bedieneinheit N: Numerische Bedieneinheit X: Ohne Bedieneinheit
Platinenbeschichtung	20	C: Beschichtete Platine
Netzoption	21	X: Keine Netzoption 3: Netztrennschalter und Sicherung 5: Netztrennschalter, Sicherung und Zwischenkreiskopplung 7: Sicherung A: Sicherung und Zwischenkreiskopplung D: Zwischenkreiskopplung
Anpassung	22	X: Standard-Kabeleinführungen
Anpassung	23	X: Keine Anpassung
Softwareversion	24–27	Tatsächliche Software
Software-Sprache	28	X: Standard-Sprachpaket

 Tabelle 13.3 Typenschlüssel für Bestellungen der Bauformen E1–E2²⁾

1) Nur für Modelle mit 380–500 V verfügbar.

2) Informationen zu Anwendungen, die eine maritime Zertifizierung erfordern, erhalten Sie auf Anfrage von Ihrer Niederlassung.

13.1.2 Typenschlüssel für Bestellungen der Baugrößen F1–F4 und F8–F13

Beschreibung	Pos.	Mögliche Option
Produktgruppe	1–6	FC-302
Nennleistung	7–10	P250–P1200 kW
Netzspannung	11–12	T5: 380–500 V AC T7: 525–690 V AC
Gehäuse	13–15	C21: IP21/NEMA Typ 1 mit Kühlkanal aus Edelstahl C54: IP54/Typ 12 Kühlkanal aus Edelstahl E21: IP 21/ NEMA Typ 1 E54: IP 54/ NEMA Typ 12 L2X: IP21/NEMA 1 mit Schaltschrankleuchte und IEC 230 V Stromanschluss L5X: IP54/NEMA 12 mit Schaltschrankleuchte und IEC 230-V-Stromanschluss L2A: IP21/NEMA 1 mit Schaltschrankleuchte und NAM 115-V-Stromanschluss L5A: IP54/NEMA 12 mit Schaltschrankleuchte und NAM 115-V-Stromanschluss H21: IP21 mit Heizgerät und Thermostat H54: IP54 mit Heizgerät und Thermostat R2X: IP21/NEMA1 mit Heizgerät, Thermostat, Leuchte und IEC 230-V-Stromanschluss R5X: IP54/NEMA12 mit Heizgerät, Thermostat, Leuchte und IEC 230-V-Stromanschluss R2A: IP21/NEMA1 mit Heizgerät, Thermostat, Leuchte und NAM 115-V-Stromanschluss R5A: IP54/NEMA12 mit Heizgerät, Thermostat, Leuchte und NAM 115-V-Stromanschluss
EMV-Filter	16–17	H2: EMV-Filter, Klasse A2 (Standard) H4: Funkentstörfilter, Klasse A1 HE: Fehlerstromschutzeinrichtung mit Funkentstörfilter der Klasse A2 HF: Fehlerstromschutzeinrichtung mit Funkentstörfilter der Klasse A1 HG: IRM mit Funkentstörfilter der Klasse A2 HH: IRM mit Funkentstörfilter der Klasse A1 HJ: NAMUR-Klemmen und Funkentstörfilter der Klasse A2 HK: NAMUR-Klemmen mit Funkentstörfilter der Klasse A1 HL: Fehlerstromschutzeinrichtung mit NAMUR-Klemmen und Funkentstörfilter der Klasse A2 HM: Fehlerstromschutzeinrichtung mit NAMUR-Klemmen und Funkentstörfilter der Klasse A1 HN: IRM mit NAMUR-Klemmen und Funkentstörfilter der Klasse A2 HP: IRM mit NAMUR-Klemmen und Funkentstörfilter der Klasse A1 N2: Low Harmonic Drive mit Funkentstörfilter, Klasse A2 N4: Low Harmonic Drive mit Funkentstörfilter, Klasse A1 B2: 12-Puls-Frequenzumrichter mit Funkentstörfilter, Klasse A2 B4: 12-Puls-Frequenzumrichter mit Funkentstörfilter, Klasse A1 BE: 12 Pulse + Fehlerstromschutzeinrichtung für TN/TT-Netze + Funkentstörung Klasse A2 BF: 12 Pulse + Fehlerstromschutzeinrichtung für TN/TT-Netze + Funkentstörung Klasse A1 BG: 12 Pulse + IRM für IT-Netze + Funkentstörung Klasse A2 BH: 12 Pulse + IRM für IT-Netze + Funkentstörung Klasse A1 BM: 12 Pulse + Fehlerstromschutzeinrichtung für TN/TT-Netze + NAMUR-Klemmen + Funkentstörung Klasse A1 ¹⁾
Bremse	18	B: Montierte Brems-IGBT X: Keine Brems-IGBT C: Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais D: Safe Torque Off mit Pilz-Sicherheitsrelais und Bremse IGBT R: Zwischenkreisklemmen M: IEC Not-Aus Drucktaste (mit Pilz-Sicherheitsrelais) N: IEC Not-Aus Drucktaste mit Bremse IGBT und Bremsklemmen P: IEC-Not-Aus-Drucktaste mit Anschlussklemmen für Rückspeiseeinheit
Display	19	G: Grafische Bedieneinheit
Platinenbeschichtung	20	C: Beschichtete Platine

Beschreibung	Pos.	Mögliche Option
Netzoption	21	X: Keine Netzoption 3: Netztrennschalter und Sicherung 5: Netztrennschalter, Sicherung und Zwischenkreiskopplung 7: Sicherung A: Sicherung und Zwischenkreiskopplung D: Zwischenkreiskopplung E: Netztrennschalter, Schütz und Sicherungen F: Netztrennschalter, Schütz und Sicherungen G: Netztrennschalter, Schütz, Zwischenkreiskopplungsklemmen und Sicherungen H: Netztrennschalter, Schütz, Zwischenkreiskopplungsklemmen und Sicherungen J: Netztrennschalter und Sicherungen K: Netztrennschalter, Zwischenkreiskopplungsklemmen und Sicherungen
Stromversorgungsklemmen und Motorstarter	22	X: Keine Option Durch Sicherung geschützte E-30-A-Klemmen F: 30 A, durch Sicherung geschützte Leistungsklemmen und manueller Motorstarter (2,5–4 A) G: 30 A, durch Sicherung geschützte Leistungsklemmen und manueller Motorstarter (4–6,3 A) H: 30 A, durch Sicherung geschützte Leistungsklemmen und manueller Motorstarter (6,3–10 A) J: 30 A, durch Sicherung geschützte Leistungsklemmen und manueller Motorstarter (10–16 A) K: Zwei manuelle Motorstarter (2,5–4 A) L: Zwei manuelle Motorstarter (4–6,3 A) M: Zwei manuelle Motorstarter (6,3–10 A) N: Zwei manuelle Motorstarter (10–16 A)
24-V-Hilfsstromversorgung und externe Temperaturüberwachung	23	X: Keine Option H: Stromversorgung 5 A, 24 V (Verwendung durch den Kunden) J: Externe Temperaturüberwachung G: Stromversorgung 5 A, 24 V (Verwendung durch den Kunden) und externe Temperaturüberwachung
Softwareversion	24–27	Tatsächliche Software
Software-Sprache	28	X: Standard-Sprachpaket

Tabelle 13.4 Typenschlüssel für Bestellungen der Baugrößen F1–F4 und F8–F13²⁾

 1) Hierfür sind eine VLT[®] PTC Thermistor Card MCB 112 und eine VLT[®] Extended Relay Card MCB 113 erforderlich.

13.1.3 Bestelloptionen für alle Baugrößen des Modells VLT[®] AutomationDrive FC 302

Beschreibung	Pos.	Mögliche Option
A-Optionen	29–30	AX: Keine A-Option A0: VLT [®] PROFIBUS DP MCA 101 (Standard) A4: VLT [®] DeviceNet MCA 104 (Standard) A6: VLT [®] CANopen MCA 105 (Standard) A8: VLT [®] EtherCAT MCA 124 AT: VLT [®] PROFIBUS Converter MCA 113 AU: VLT [®] PROFIBUS Converter MCA 114 AL: VLT [®] PROFINET MCA 120 AN: VLT [®] EtherNet/IP MCA 121 AQ: VLT [®] Modbus TCP MCA 122 AY: VLT [®] Powerlink MCA 123

Beschreibung	Pos.	Mögliche Option
B-Optionen	31–	BX: Keine Option
	32	B2: VLT® PTC Thermistor Card MCB 112
		B4: VLT® Sensor Input MCB 114
		B6: VLT® Safety Option MCB 150
		B7: VLT® Safety Option MCB 151
		B8: VLT® Safety Option MCB 152
		BK: VLT® General Purpose I/O MCB 101
		BP: VLT® Relay Card MCB 105
		BR: VLT® Encoder Input MCB 102 MCB 102
		BU: VLT® Resolver Input MCB 103
	BZ: VLT® Safe PLC I/O MCB 108	
C-Optionen	33–	CX: Keine Option
	34	C4: VLT® Motion Control Option MCO 305
C1-Optionen	35	X: Keine Option
		R: VLT® Extended Relay Card MCB 113
Software für die C-Option	36–	XX: Standardregler
	37	10: VLT® Synchronizing Controller MCO 350 (C4-Option benötigt)
		11: VLT® Position Controller MCO 351 (C4-Option benötigt)
D-Optionen	38–	DX: Keine Option
	39	D0: VLT® 24 V DC Supply MCB 107

Tabelle 13.5 Typenschlüssel für Bestellungen, FC302-Optionen

13.2 Bestellnummern für Optionen/Bausätze

13.2.1 Bestellnummern für A-Optionen: Feldbusse

Beschreibung	Bestellnummer	
	Unbeschichtet	Beschichtet
VLT® PROFIBUS DP MCA 101	130B1100	130B1200
VLT® DeviceNet MCA 104	130B1102	130B1202
VLT® CANopen MCA 105	130B1103	130B1205
VLT® PROFIBUS Converter MCA 113	–	130B1245
VLT® PROFIBUS Converter MCA 114	–	130B1246
VLT® PROFINET MCA 120	130B1135	130B1235
VLT® EtherNet/IP MCA 121	130B1119	130B1219
VLT® Modbus TCP MCA 122	130B1196	130B1296
VLT® Powerlink MCA 123	130B1489	130B1490
VLT® EtherCAT MCA 124	130B5546	130B5646

Tabelle 13.6 Bestellnummern für A-Optionen

Informationen zur Kompatibilität von Feldbus- und Anwendungsoptionen mit älteren Software-Versionen erhalten Sie von Ihrem Danfoss-Händler.

13.2.2 Bestellnummern für B-Optionen: Funktionserweiterungen

Beschreibung	Bestellnummer	
	Unbeschichtet	Beschichtet
VLT® General Purpose I/O MCB 101	130B1125	130B1212
VLT® Encoder Input MCB 102	130B1115	130B1203
VLT® Resolver Input MCB 103	130B1127	130B1227
VLT® Relay Card MCB 105	130B1110	130B1210
VLT® Safe PLC I/O MCB 108	130B1120	130B1220
VLT® PTC Thermistor Card MCB 112	–	130B1137
VLT® Sensor Input MCB 114	130B1172	130B1272
VLT® Safety Option MCB 150	–	130B3280
VLT® Safety Option MCB 151	–	130B3290
VLT® Safety Option MCB 152	–	130B9860

Tabelle 13.7 Bestellnummern für B-Optionen

13.2.3 Bestellnummern für C-Optionen: Motion Control und Relaiskarte

Beschreibung	Bestellnummer	
	Unbeschichtet	Beschichtet
VLT® Motion Control Option MCO 305	130B1134	130B1234
VLT® Synchronizing Controller MCO 350	130B1152	130B1252
VLT® Position Controller MCO 351	130B1153	120B1253
VLT® Center Winder MCO 352	130B1165	130B1166
VLT® Extended Relay Card MCB 113	130B1164	130B1264

Tabelle 13.8 Bestellnummern für C-Optionen

13.2.4 Bestellnummern für D-Option: Externe 24-V-Netzversorgung

Beschreibung	Bestellnummer	
	Unbeschichtet	Beschichtet
VLT® 24 V DC Supply MCB 107	130B1108	130B1208

Tabelle 13.9 Bestellnummern für D-Option

13.2.5 Bestellnummern für Softwareoptionen

Beschreibung	Bestellnummer
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 1 Anwender.	130B1000
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 5 Anwender.	130B1001
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 10 Anwender.	130B1002
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 25 Anwender.	130B1003
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 50 Anwender.	130B1004
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – 100 Anwender.	130B1005
VLT® MCT 10 Konfigurationssoftware – unbegrenzte Anzahl von Anwendern.	130B1006

Tabelle 13.10 Bestellnummern für Softwareoptionen

13.2.6 Bestellnummern für Nachrüstsätze

Typ	Beschreibung	Bestellnummer
Diverse Ausrüstung		
USB für Türinbau, E1 und F1–F13	Die Verlängerung des USB-Kabels ist für alle Baugrößen erhältlich und ermöglicht den Zugriff auf die Antriebssteuerung von einem Laptop aus, ohne dass der Frequenzumrichter geöffnet werden muss.	E1–E2 – 130B1156 F1–F13 – 176F1784
Zugang von oben – Motorkabel, F1/F3	Ermöglicht die Installation von Motorkabeln durch das Oberteil des motorseitigen Schaltschranks. Zur Verwendung in Kombination mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen. Nur für die Baugrößen F1/F3.	400-mm-Schaltschrank – 176F1838 600-mm-Schaltschrank – 176F1839
Zugang von oben – Motorkabel, F2/F4	Ermöglicht die Installation von Motorkabeln durch das Oberteil des motorseitigen Schaltschranks. Zur Verwendung in Kombination mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen. Nur für die Baugrößen F2/F4.	400-mm-Schaltschrank – 176F1840 600-mm-Schaltschrank – 176F1841
Zugang von oben – Motorkabel, F8–F13	Ermöglicht die Installation von Motorkabeln durch das Oberteil des motorseitigen Schaltschranks. Zur Verwendung in Kombination mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen. Nur für die Baugrößen F8-F13.	Hersteller kontaktieren
Zugang von oben – Netzkabel, F1–F2	Ermöglicht die Installation von Netzkabeln durch das Oberteil des netzseitigen Schaltschranks. Der Nachrüstsatz muss zusammen mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen bestellt werden. Nur für die Baugrößen F1-F2.	400-mm-Schaltschrank – 176F1832 600-mm-Schaltschrank – 176F1833
Zugang von oben – Netzkabel, F3–F4 mit Schalter	Ermöglicht die Installation von Netzkabeln durch das Oberteil des netzseitigen Schaltschranks. Der Nachrüstsatz muss zusammen mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen bestellt werden. Nur für die Baugrößen F3–F4 mit Trennschalter.	400-mm-Schaltschrank – 176F1834 600-mm-Schaltschrank – 176F1835
Zugang von oben – Netzkabel, F3–F4	Ermöglicht die Installation von Netzkabeln durch das Oberteil des netzseitigen Schaltschranks. Der Nachrüstsatz muss zusammen mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen bestellt werden. Nur für die Baugrößen F3-F4.	400-mm-Schaltschrank – 176F1836 600-mm-Schaltschrank – 176F1837
Zugang von oben – Netzkabel, F8–F13	Ermöglicht die Installation von Netzkabeln durch das Oberteil des netzseitigen Schaltschranks. Der Nachrüstsatz muss zusammen mit dem Nachrüstsatz für gemeinsame Motorklemmen bestellt werden. Nur für die Baugrößen F8-F13.	Hersteller kontaktieren
Zugang von oben – Feldbuskabel, E2	Ermöglicht die Installation von Feldbuskabeln durch das Oberteil des Frequenzumrichters. Nach der Installation entspricht der Nachrüstsatz der Schutzart IP20/Chassis, durch den Einsatz eines anderen Gegensteckers kann jedoch eine höhere Schutzart erreicht werden. Nur für Baugröße E2.	176F1742
Gemeinsame Motorklemmen, F1–F4	Enthält alle nötigen Stromschienen und Hardware-Teile, die erforderlich sind, um die Motorklemmen von den parallel geschalteten Wechselrichtern an eine einzige Klemme (je Phase) anschließen zu können. Dies ist für die Installation des Bausatzes für den motorseitigen Zugang zum oberen Bereich notwendig. Dieser Bausatz entspricht der Option für eine gemeinsame Motorklemme eines Frequenzumrichters. Dieser Bausatz ist für die Installation des motorseitigen Zugangs zum oberen Bereich nicht erforderlich, wenn bei der Bestellung des Frequenzumrichters die Option für die gemeinsame Motorklemme angegeben wurde. Er wird auch empfohlen, um den Ausgang eines Frequenzumrichters an einen Ausgangsfilter oder ein Ausgangsschütz anzuschließen. Dank der gemeinsamen Motorklemmen müssen nicht mehr gleichlange Kabel aus jedem Wechselrichter zum gemeinsamen Punkt des Ausgangsfilters (oder Motors) führen.	400-mm-Schaltschrank – 176F1845 600-mm-Schaltschrank – 176F1846

Typ	Beschreibung	Bestellnummer
NEMA 3R-Schaltschrank, E2	Für die Verwendung von Frequenzumrichtern mit IP00/IP20/Gehäuse entwickelt, um eine Schutzart vom Typ NEMA 3R oder NEMA 4 zu ermöglichen. Diese Gehäuse sind für den Außenbereich geeignet und bieten Schutz vor widrigen Witterungsverhältnissen. Nur für Baugröße E2.	Geschweißte Baugröße – 176F0298 Rittal-Baugröße – 176F1852
Sockel, E1–E2	Der Sockelbausatz ist ein 400 mm hoher Sockel, der eine Montage des Frequenzumrichters auf dem Boden ermöglicht. Die Vorderseite des Sockels hat Öffnungen für die Luftzufuhr zur Kühlung der Leistungsbauteile. Nur für die Baugrößen E1–E2.	176F6739
Platte für Eingangsoptionen, E1–E2	Ermöglicht das Hinzufügen von Sicherungen, Trennschaltern/Sicherungen, EMV bzw. EMV-Sicherungen und EMV/Trennschaltern/Sicherungen. Nur für die Baugrößen E1–E2.	Hersteller kontaktieren
IP20-Umrüstung, E2	Nach der Installation entspricht der Frequenzumrichter der Schutzart IP20. Nur für Baugröße E2.	176F1884
Rückseitige Kühlkanalsätze		
Einlass Rücks./Auslass Rücks., E1	Mit dem Bausatz ist es möglich, die Luft auf der Rückseite des Frequenzumrichters ein- und wieder abzuführen. Der Bausatz enthält oben und unten Abdeckungen für die Baugröße E1 mit der Schutzart IP21/54 (Typ 1/12).	176F1946
Einlass Rücks./Auslass Rücks., E2	Mit dem Bausatz ist es möglich, die Luft auf der Rückseite des Frequenzumrichters ein- und wieder abzuführen. Der Bausatz enthält oben und unten Abdeckungen für die Baugröße E2 mit der Schutzart IP00 (Chassis).	Geschweißte Baugröße – 176F1861 Rittal-Baugröße – 176F1783
Einlass Rücks./Auslass Rücks., F1–F13	Mit dem Bausatz ist es möglich, die Luft auf der Rückseite des Frequenzumrichters ein- und wieder abzuführen. Die Platten sind im Lieferumfang des Frequenzumrichters enthalten. Kontaktieren Sie den Hersteller für Installationshinweise.	Hersteller kontaktieren
Einlass Unters./Auslass Obers., E2	Erlaubt den Einlass der Kühlluft unten / Auslass oben Dieser Bausatz kann nur für die Baugröße E2 verwendet werden.	2000-mm-Schaltschrank – 176F1850 2200-mm-Schaltschrank – 176F0299
Auslass Obers., E2	Ermöglicht ein Herausleiten der Kühlluft durch die Oberseite des Frequenzumrichters. Dieser Bausatz kann nur für die Baugröße E2 verwendet werden.	176F1776
LCP		
LCP 101	Numerisches LCP-Bedienteil (LCP 101)	130B1124
LCP 102	Grafisches LCP-Bedienteil (LCP 102).	130B1107
LCP-Kabel	Separates LCP-Kabel, 3 m (9 Fuß)	175Z0929
LCP-Einbausatz, IP21	Einbausatz für Schaltschrankeinbau einschließlich grafischem LCP, Befestigungen, 3 m (9 Fuß) langem Kabel und Dichtung	130B1113
LCP-Einbausatz, IP21	Einbausatz für Schaltschrankeinbau einschließlich numerischem LCP, Befestigungen und Dichtung	130B1114
LCP-Einbausatz, IP21	Einbausatz für Schaltschrankeinbau für alle LCPs, einschließlich Befestigungen, 3 m (9 Fuß) langem Kabel und Dichtung	130B1117

Tabelle 13.11 Verfügbare Nachrüstsätze für Baugrößen E1–E2 und F1–F13

13.3 Bestellnummern für Filter und Bremswiderstände

Informationen zu Bemaßungsspezifikationen und Bestellnummern für Filter und Bremswiderstände finden Sie im folgenden Projektierungshandbuch:

- *VLT® Brake Resistor MCE 101 Projektierungshandbuch.*
- *VLT® Advanced Harmonic Filters AHF 005/AHF 010 Projektierungshandbuch.*
- *Projektierungshandbuch für die Ausgangsfilter.*

13.4 Ersatzteile

Die verfügbaren Ersatzteile für Ihre Anwendung finden Sie im VLT® Shop oder im Antriebskonfigurator (www.danfoss.com/drives).

14 Anhang

14.1 Abkürzungen und Symbole

60° AVM	60° Asynchrone Vektormodulation
A	Ampere
AC	Wechselstrom
AD	Luftentladung (Air Discharge)
AEO	Automatische Energieoptimierung
AI	Analogeingang
AIC	Ampere Interrupting Current
AMA	Automatische Motoranpassung
AWG	American Wire Gauge = Amerikanisches Drahtmaß
°C	Grad Celsius
CB	Trennschalter
CD	Konstante Entladung
CDM	Komplettes Antriebsmodul (CDM): Frequenzumrichter, Versorgung und Hilfseinrichtungen
CE	European Conformity (Europäische Sicherheitsstandards)
CM (Common Mode)	Gleichtakt
CT	Konstantes Drehmoment
DC	Gleichstrom
DI	Digitaleingang
DM (Differenzbetrieb)	Differenzbetrieb
D-TYP	Abhängig vom Frequenzumrichter
EMV	Electromagnetic Compatibility (Elektromagnetische Verträglichkeit)
EMK	Elektromotorische Gegenkraft
ETR	Elektronisches Thermorelais
°F	Grad Fahrenheit
f _{JOG}	Motorfrequenz bei aktivierter JOG-Funktion
f _M	Motorfrequenz
f _{MAX}	Maximale Ausgangsfrequenz, gilt am Ausgang des Frequenzumrichters
f _{MIN}	Minimale Motorfrequenz vom Frequenzumrichter
f _{M,N}	Motornennfrequenz
FC	Frequenzumrichter
FSP	Pumpe mit konstanter Drehzahl
HIPERFACE®	HIPERFACE® ist eine eingetragene Marke von Stegmann
HO	Hohe Überlast
HP	Horse Power
HTL	HTL-Drehgeber (10-30 V) Pulse - Hochspannungs-Transistorlogik
Hz	Hertz
I _{INV}	Wechselrichter-Nennausgangsstrom
I _{LIM}	Stromgrenze
I _{M,N}	Motornennstrom

I _{VLT,MAX}	Maximaler Ausgangsstrom
I _{VLT,N}	Vom Frequenzumrichter gelieferter Ausgangsnennstrom
kHz	Kilohertz
LCP	Bedieneinheit
Lsb	Least Significant Bit (geringstwertiges Bit)
m	Meter
mA	Milliampere
MCM	Mille Circular Mil
MCT	Motion Control Tool
mH	Induktivität in Millihenry
mm	Millimeter
ms	Millisekunden
Msb	Most Significant Bit (höchstwertiges Bit)
η _{VLT}	Der Wirkungsgrad des Frequenzumrichters ist definiert als das Verhältnis zwischen Leistungsabgabe und Leistungsaufnahme.
nF	Kapazität in Nanofarad
LCP 101	Numerische Bedieneinheit
Nm	Newtonmeter
NO	Normale Überlast
n _s	Synchrone Motordrehzahl
Online/Offline-Parameter	Änderungen der Online-Parameter sind sofort nach Änderung des Datenwertes wirksam
P _{br,cont.}	Nennleistung des Bremswiderstands (Durchschnittsleistung bei kontinuierlichem Bremsen)
PCB	Leiterplatte
PCD	Process Data (Prozessdaten)
PDS	Antriebssystem: CDM und ein Motor
PELV	PELV (Schutzkleinspannung - Protective Extra Low Voltage)
P _m	Nenn-Ausgangsleistung des Frequenzumrichters als hohe Überlast
P _{M,N}	Motornennleistung
PM-Motor	Permanentmagnetmotor
PID-Prozess	Proportionaler integrierter Differenzialregler, der dafür sorgt, dass Drehzahl, Druck, Temperatur usw. konstant gehalten werden
R _{br,nom}	Nenn-Widerstandswert, mit dem an der Motorwelle für eine Dauer von 1 Minute eine Bremsleistung von 150/160 % gewährleistet wird.
Fehlerstromschutzschalter	Fehlerstromschutzschalter
rückspeisefähig	Generatorische Klemmen
R _{min}	Zulässiger Mindestwert des Bremswiderstands nach Frequenzumrichter
EFF	Effektivwert

UPM	Umdrehungen pro Minute
R _{rec}	Empfohlener Bremswiderstand von Danfoss-Bremswiderständen
s	Sekunde
SCCR	Kurzschluss-Stromnennwert
SFAVM	Statorfluss-orientierte asynchrone Vektormodulation
STW (ZSW)	Zustandswort
SMPS	Schaltnetzteil SMPS
THD	Gesamtoberschwingungsgehalt
T _{lim}	Drehmomentgrenze
TTL	Pulse des TTL-Drehgebers (5 V) - Transistor-Logik
U _{M,N}	Motornennspannung
UL	Underwriters Laboratories (US-Organisation für die Sicherheitszertifizierung)
V	Volt
VSP	Pumpe mit variabler Drehzahl
VT	Variables Drehmoment
VVC+	Spannungsvektorsteuerung Plus (Voltage Vector Control Plus)

Tabelle 14.1 Abkürzungen und Symbole

14.2 Definitionen

Bremswiderstand

Der Bremswiderstand wird zur Aufnahme der bei generatorischer Bremsung erzeugten Energie benötigt. Während generatorischer Bremsung erhöht sich die Zwischenkreisspannung. Ein Bremschopper stellt sicher, dass die generatorische Energie an den Bremswiderstand übertragen wird.

Losbrechmoment

$$n_s = \frac{2 \times \text{Par.} \cdot 1 - 23 \times 60 \text{ s}}{\text{Par.} \cdot 1 - 39}$$

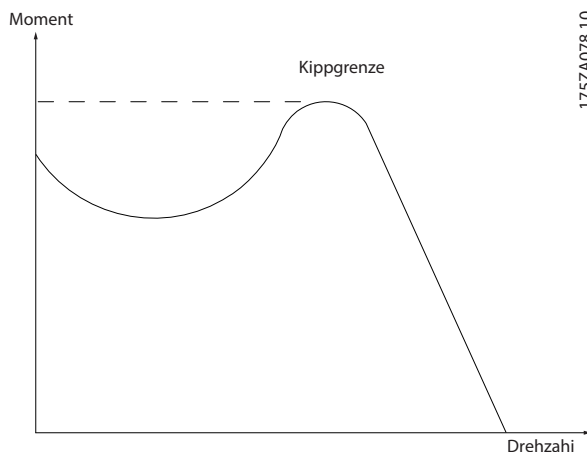


Abbildung 14.1 Tabelle Losbrechmoment

Motorfreilauf

Die Motorwelle dreht im Motorfreilauf. Kein Drehmoment am Motor.

Konstantmoment (CT)-Kennlinie

Konstantmomentkennlinie; wird für Anwendungen wie Förderbänder, Verdrängungspumpen und Kräne eingesetzt.

Initialisierung

Eine Initialisierung (*Parameter 14-22 Betriebsart*) stellt die Werkseinstellungen des Frequenzumrichters wieder her.

Arbeitszyklus für Aussetzbetrieb

Der Aussetzbetrieb bezieht sich auf eine Abfolge von Arbeitszyklen. Jeder Zyklus besteht aus einem Belastungs- und einem Entlastungszeitraum. Der Betrieb kann periodisch oder aperiodisch sein.

Leistungsfaktor

Der Wirkleistungsfaktor (Lambda) berücksichtigt alle Oberschwingungen und ist immer kleiner als der Leistungsfaktor (Cosinus phi), der nur die 1. Oberschwingung von Strom und Spannung berücksichtigt.

$$\cos\phi = \frac{P \text{ (kW)}}{P \text{ (kVA)}} = \frac{U\lambda \times I\lambda \times \cos\phi}{U\lambda \times I\lambda}$$

Cosinus phi wird auch als Lastverschiebungsfaktor bezeichnet.

Lambda und Cos phi sind für Danfoss VLT®-Frequenzumrichter in *Kapitel 7.3 Netzversorgung* aufgeführt.

Der Leistungsfaktor gibt an, wie stark ein Frequenzumrichter das Netz belastet. Je niedriger der Leistungsfaktor, desto höher der I_{eff} bei gleicher kW-Leistung. Darüber hinaus weist ein hoher Leistungsfaktor darauf hin, dass der Anteil der Oberschwingungsströme sehr niedrig ist.

Alle Danfoss-Frequenzumrichter verfügen über eingebaute Zwischenkreisdrosseln, die einen hohen Leistungsfaktor erzielen und die gesamte Spannungsverzerrung THD der Netzversorgung deutlich reduzieren.

Pulseingang/Inkrementalgeber

Ein externer digitaler Geber für Istwertinformationen von Motordrehzahl und Drehrichtung. Drehgeber werden für eine schnelle und exakte Rückführung in hochdynamischen Anwendungen eingesetzt.

Parametersatz

Sie können die Parametereinstellungen in vier Parametersätzen speichern. Sie können zwischen den vier Parametersätzen wechseln oder einen Satz bearbeiten, während ein anderer Satz gerade aktiv ist.

Schlupfausgleich

Der Frequenzumrichter gleicht den belastungsabhängigen Motorschlupf aus, indem er unter Berücksichtigung des Motorsatzschaltbildes und der gemessenen Motorlast die Ausgangsfrequenz anpasst (nahezu konstante Motordrehzahl).

Smart Logic Control (SLC)

SLC ist eine Folge benutzerdefinierter Aktionen, die der Frequenzumrichter ausführt, wenn die SLC die zugehörigen benutzerdefinierten Ereignisse als TRUE (WAHR) auswertet. (*Parametergruppe 13-** Smart Logic*).

Frequenzumrichter-Standardbus

Schließt RS485-Bus mit FC-Protokoll oder MC-Protokoll ein. Siehe *Parameter 8-30 FC-Protokoll*.

Thermistor

Ein temperaturabhängiger Widerstand, mit dem die Temperatur des Frequenzumrichters oder des Motors überwacht wird.

Abschaltung

Ein Zustand, der in Fehlersituationen eintritt, z. B. bei einer Übertemperatur des Frequenzumrichters oder wenn der Frequenzumrichter den Motor, Prozess oder Mechanismus schützt. Der Neustart wird verzögert, bis die Fehlerursache behoben wurde und der Alarmzustand quittiert wird.

Abschaltblockierung

Ein Zustand, der in Fehlersituationen eintritt, in denen der Frequenzumrichter aus Sicherheitsgründen abschaltet und ein manueller Eingriff erforderlich ist. Sie können eine Abschaltblockierung nur durch Unterbrechen der Netzversorgung, Beheben der Fehlerursache und erneuten Anschluss des Frequenzumrichters aufheben. Der Neustart wird verzögert, bis der Alarmzustand über die [Reset]-Taste quittiert wird.

VT-Kennlinie

Variable Drehmomentkennlinie; typisch bei Anwendungen mit quadratischem Lastmomentverlauf über den Drehzahlbereich, z. B. Kreiselpumpen und Lüfter.

14.3 RS485 Installation und Konfiguration

RS485 ist eine Zweileiter-Busschnittstelle, die mit einer busförmigen Netztopologie kompatibel ist. Knoten können als Bus oder über Übertragungskabel (Nahbuskabel) an eine gemeinsame Abnehmerleitung angeschlossen werden. Insgesamt können Sie 32 Teilnehmer (Knoten) an ein Netzwerksegment anschließen.

Netzwerksegmente sind durch Busverstärker (Repeater) unterteilt. Dabei ist zu beachten, dass jeder Repeater als ein Knoten in dem Segment wirkt, indem er installiert ist. Jeder mit einem Netzwerk verbundene Teilnehmer muss über alle Segmente hinweg eine einheitliche Teilnehmeradresse aufweisen.

Schließen Sie die Segmente an beiden Endpunkten ab – entweder mit Hilfe des Terminierungsschalters (S801) der Frequenzumrichter oder mit einem polarisierten Netzwerkwiderstand. Verwenden Sie stets ein STP-Kabel (Screened Twisted Pair) für die Busverdrahtung, und beachten Sie stets die bewährten Installationsverfahren.

Eine Erdverbindung der Abschirmung mit geringer Impedanz an allen Knoten ist wichtig, auch bei hohen Frequenzen. Schließen Sie daher die Abschirmung großflächig an Masse an, z. B. mit einer Kabelschelle oder einer leitfähigen Kabelverschraubung. Möglicherweise müssen Sie Potenzialausgleichskabel verwenden, um im Netz das gleiche Erdungspotenzial zu erhalten – insbesondere bei Installationen mit langen Kabeln.

Um eine nicht übereinstimmende Impedanz zu verhindern, müssen Sie im gesamten Netzwerk immer den gleichen Kabeltyp verwenden. Verwenden Sie beim Anschluss eines Motors an den Frequenzumrichter immer ein abgeschirmtes Motorkabel.

Kabel	Abgeschirmtes verdrehtes Aderpaar (STP)
Impedanz	120 Ω
Kabellänge	Maximal 1200 m, einschließlich Abzweigungen. Maximal 500 m von Station zu Station

Tabelle 14.2 Motorkabel

Ein oder mehrere Frequenzumrichter können mittels der RS485-Standardschnittstelle an einen Regler (oder Master) angeschlossen werden. Klemme 68 ist an das P-Signal (TX+, RX+) und Klemme 69 an das N-Signal (TX-, RX-) anzuschließen. Siehe die Abbildungen in *Kapitel 10.16 EMV-gerechte Installation*.

Sollen mehrere Frequenzumrichter an einen Master angeschlossen werden, verdrahten Sie die Schnittstellen parallel.

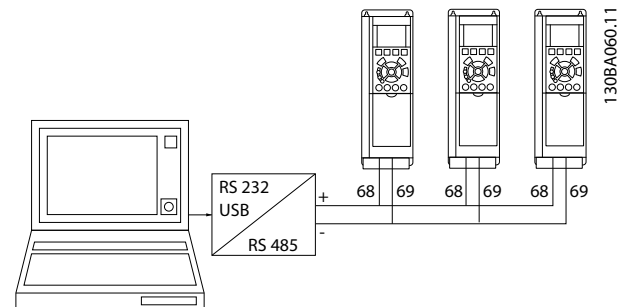


Abbildung 14.2 Parallele Verdrahtung

Zur Vermeidung von Potentialausgleichsströmen über die Abschirmung können Sie den Kabelschirm über Klemme 61 einseitig erden (Klemme 61 ist intern über ein RC-Glied mit dem Gehäuse verbunden).

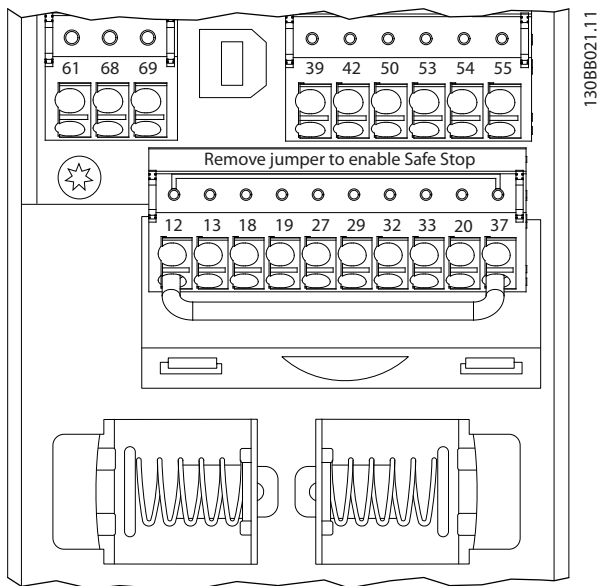


Abbildung 14.3 Steuerkartenklemmen

Sie müssen den RS485-Bus pro Segment an beiden Endpunkten durch ein Widerstandsnetzwerk abschließen. Hierzu ist Schalter S801 auf der Steuerkarte auf „ON“ zu stellen.

Weitere Informationen finden Sie unter Kapitel 10.2 Anschlussdiagramm.

Das Kommunikationsprotokoll muss auf *Parameter 8-30 FC-Protokoll* eingestellt sein.

14.3.1 EMV-Schutzmaßnahmen

Die folgenden EMV-Schutzmaßnahmen werden empfohlen, um den störungsfreien Betrieb des RS485-Netzwerks zu erreichen.

Einschlägige nationale und lokale Vorschriften und Gesetze, zum Beispiel im Hinblick auf den Anschluss von Schutzleitern, müssen beachtet werden. Das RS485-Kommunikationskabel muss von Motor- und Bremswiderstandskabeln ferngehalten werden, um das Einkoppeln von Hochfrequenzstörungen von einem Kabel zum anderen zu vermeiden. In der Regel ist ein Abstand von 200 mm ausreichend. Wenn allerdings Kabel über weite Strecken parallel laufen, wird empfohlen, den größtmöglichen Abstand zwischen den Kabeln einzuhalten. Lässt sich das Kreuzen der Kabel nicht vermeiden, muss das RS485-Kabel in einem Winkel von 90° über Motor- und Bremswiderstandskabel geführt werden.

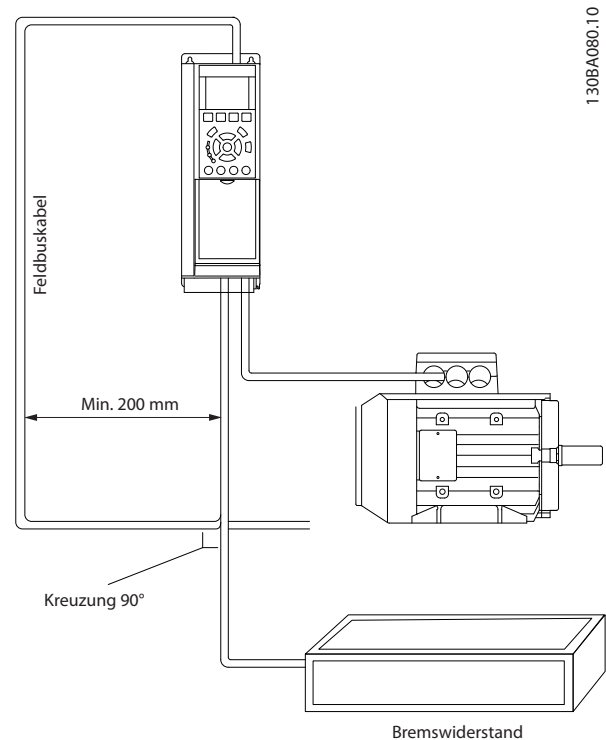


Abbildung 14.4 EMV-Schutzmaßnahmen

14.4 RS485: Übersicht zum FC-Protokoll

14.4.1 Übersicht zum FC-Protokoll

Das FC-Protokoll, das auch als Frequenzrichter-Bus oder Standardbus bezeichnet wird, ist der Standardfeldbus von Danfoss. Es definiert ein Zugriffsverfahren nach dem Master/Follower-Prinzip für die Kommunikation über einen Feldbus.

Es können maximal 126 Followers und ein Master an die Schnittstelle angeschlossen werden. Die einzelnen Follower werden vom Master über ein Adresszeichen im Telegramm angewählt. Nur wenn ein Follower ein fehlerfreies, an ihn adressiertes Telegramm empfangen hat, sendet er ein Antworttelegramm. Die direkte Telegrammübertragung unter Followern ist nicht möglich. Die Datenübertragung findet im Halbduplex-Betrieb statt.

Die Master-Funktion kann nicht auf einen anderen Teilnehmer übertragen werden (Ein-Master-System).

Die physikalische Schicht ist RS485 und nutzt damit die im Frequenzrichter integrierte RS485-Schnittstelle. Das FC-Protokoll unterstützt unterschiedliche Telegrammformate:

- Ein kurzes Format mit 8 Bytes für Prozessdaten.
- Ein langes Format von 16 Bytes, das außerdem einen Parameterkanal enthält.
- Ein Format für Text.

14.4.2 Frequenzumrichterkonfiguration

Programmieren Sie die folgenden Parameter, um das FC-Protokoll für den Frequenzumrichter zu aktivieren.

Parameternummer	Einstellung
Parameter 8-30 FC-Protokoll	FC
Parameter 8-31 Adresse	1-126
Parameter 8-32 FC-Baudrate	2400-115200
Parameter 8-33 Parität/ Stoppbits	Gerade Parität, 1 Stoppbit (Werkseinstellung)

Tabelle 14.3 Parameter des FC-Protokolls

14.5 RS485: Telegrammaufbau für FC-Protokoll

14.5.1 Inhalt eines Zeichens (Byte)

Jedes übertragene Zeichen beginnt mit einem Startbit. Danach werden 8 Datenbits übertragen, was einem Byte entspricht. Jedes Zeichen wird über ein Paritätsbit abgesichert, das auf 1 gesetzt wird, wenn Parität gegeben ist. (d. h. dieselbe Anzahl binärer Einsen in den 8 Datenbits und dem Paritätsbit insgesamt vorliegt). Ein Zeichen endet mit einem Stoppbit und besteht somit aus insgesamt 11 Bits.

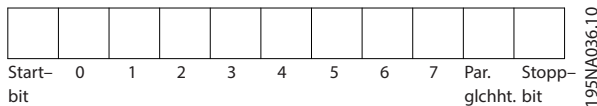


Abbildung 14.5 Zeichen (Byte)

14.5.2 Telegrammaufbau

Jedes Telegramm ist folgendermaßen aufgebaut:

- Startzeichen (STX) = 02 Hex.
- Ein Byte zur Angabe der Telegrammlänge (LGE)
- Ein Byte zur Angabe der Adresse des Frequenzumrichters (ADR).

Danach folgen verschiedene Nutzdaten (variabel, abhängig vom Telegrammtyp).

Das Telegramm schließt mit einem Datensteuerbyte (BCC).



Abbildung 14.6 Telegrammaufbau

14.5.3 Telegrammlänge (LGE)

Die Telegrammlänge ist die Anzahl der Datenbytes plus Adressbyte ADR und Datensteuerbyte BCC.

- Die Länge von Telegrammen mit 4 Datenbytes ist $LGE=4+1+1=6$ Bytes.
- Die Länge von Telegrammen mit 12 Datenbytes ist $LGE=12+1+1=14$ Bytes.
- Die Länge von Telegrammen, die Texte enthalten, ist 10^1+n Bytes.

1) Die 10 steht für die festen Zeichen, während das n variabel ist (je nach Textlänge).

14.5.4 Frequenzumrichteradresse (ADR)

Es wird mit zwei verschiedenen Adressformaten gearbeitet. Der Adressbereich des Frequenzumrichters beträgt entweder 1-31 oder 1-126.

- Adressformat 1-31
 - Bit 7 = 0 (Adressformat 1-31 aktiv).
 - Bit 6 wird nicht verwendet.
 - Bit 5=1: Broadcast, Adressbits (0-4) werden nicht benutzt.
 - Bit 5=0: Kein Broadcast.
 - Bit 0-4=Frequenzumrichteradresse 1-31.
- Adressformat 1-126
 - Bit 7=1 (Adressformat 1-126 aktiv).
 - Bit 0-6=Frequenzumrichteradresse 1-126.
 - Bit 0-6=0 Broadcast.

Der Follower sendet das Adress-Byte im Antworttelegramm unverändert an den Master zurück.

14.5.5 Datensteuerbyte (BCC)

Die Prüfsumme wird als XOR-Funktion berechnet. Bevor das erste Byte im Telegramm empfangen wird, lautet die berechnete Prüfsumme 0.

14.5.6 Datenfeld

Die Struktur der Nutzdaten hängt vom Telegrammtyp ab. Es gibt drei Telegrammtypen, die sowohl für Steuertelegamme (Master⇒Follower) als auch Antworttelegamme (Follower⇒Master) gelten.

Die drei Telegrammarten sind:

Prozessblock (PCD)

Der PCD besteht aus einem Datenblock mit 4 Byte (2 Wörtern) und enthält:

- Steuerwort und Sollwert (von Master zu Follower).
- Zustandswort und aktuelle Ausgangsfrequenz (von Follower zu Master).



130BA269.10

Abbildung 14.7 PCD

Parameterblock

Der Parameterblock dient zur Übertragung von Parametern zwischen Master und Follower. Der Datenblock besteht aus 12 Byte (6 Wörtern) und enthält auch den Prozessblock.

130BA271.10

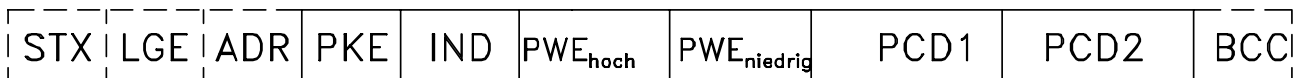
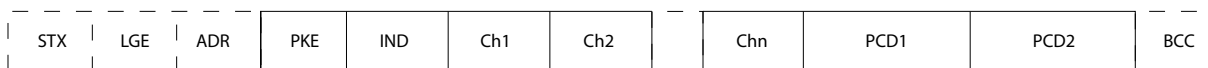


Abbildung 14.8 Parameterblock

Textblock

Der Textblock dient zum Lesen oder Schreiben von Texten über den Datenblock.



130BA270.10

Abbildung 14.9 Textblock

14.5.7 PKE-Feld

Das PKE-Feld enthält zwei untergeordnete Felder:

- Parameterbefehle und Antworten (AK)
- Parameternummer (PNU)

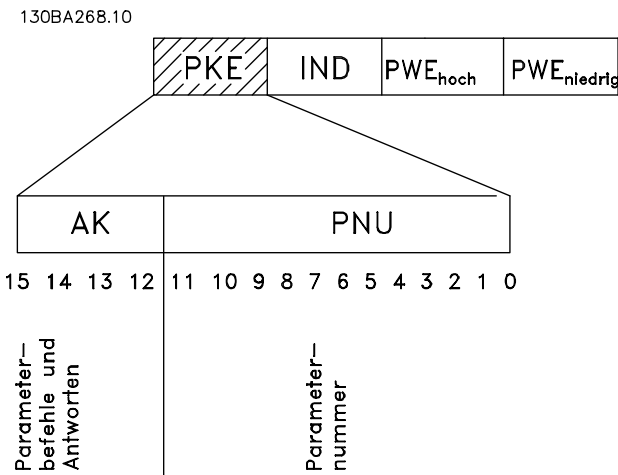


Abbildung 14.10 PKE-Feld

Die Bits Nr. 12-15 übertragen Parameterbefehle vom Master zum Follower und senden bearbeitete Follower-Antworten an den Master zurück.

Bitanzahl				Parameterbefehl
15	14	13	12	
0	0	0	0	Kein Befehl
0	0	0	1	Parameterwert lesen
0	0	1	0	Parameterwert in RAM schreiben (Wort)
0	0	1	1	Parameterwert in RAM schreiben (Doppelwort)
1	1	0	1	Parameterwert in RAM und EEPROM schreiben (Doppelwort)
1	1	1	0	Parameterwert in RAM und EEPROM schreiben (Wort)
1	1	1	1	Text lesen/schreiben

Tabelle 14.4 Parameterbefehle Master⇒Follower

Bitanzahl				Antwort
15	14	13	12	
0	0	0	0	Keine Antwort
0	0	0	1	Übertragener Parameterwert (Wort)
0	0	1	0	Übertragener Parameterwert (Doppelwort)
0	1	1	1	Befehl kann nicht ausgeführt werden
1	1	1	1	Übertragener Text.

Tabelle 14.5 Antwort Follower ⇒ Master

Kann der Befehl nicht ausgeführt werden, sendet der Follower diese Antwort:

0111 Befehl kann nicht ausgeführt werden

- und gibt folgende Fehlermeldung im Parameterwert (PWE) aus:

PWE niedrig (Hex)	Fehlermeldung
0	Angewandte Parameternummer nicht vorhanden.
1	Auf den definierten Parameter besteht kein Schreibzugriff
2	Datenwert überschreitet die Parametergrenzen.
3	Angewandtes Unterverzeichnis (Subindex) nicht vorhanden.
4	Parameter nicht vom Typ Array
5	Datentyp passt nicht zum definierten Parameter.
11	Der Datenaustausch im definierten Parameter ist im aktuellen Modus des Frequenzumrichters nicht möglich. Bestimmte Parameter können nur geändert werden, wenn der Motor ausgeschaltet ist.
82	Kein Buszugriff auf definierten Parameter
83	Datenänderungen sind nicht möglich, da die Werkseinstellung gewählt ist.

Tabelle 14.6 Fehlermeldung

14.5.8 Parameternummer (PNU)

Die Bits Nr. 0–11 dienen zur Übertragung der Parameternummern. Die Funktion des betreffenden Parameters ist der Parameterbeschreibung im *Programmierhandbuch* zu entnehmen.

14.5.9 Index (IND)

Der Index wird zusammen mit der Parameternummer zum Lesen/Schreiben von Zugriffsparametern mit einem Index verwendet, z. B. *Parameter 15-30 Alarm Log: Error Code*. Der Index besteht aus 2 Bytes, einem Lowbyte und einem Highbyte.

Nur das Low Byte wird als Index verwendet.

14.5.10 Parameterwert (PWE)

Der Parameterwertblock besteht aus zwei Wörtern (4 Bytes); der Wert hängt vom definierten Befehl (AK) ab. Verlangt der Master einen Parameterwert, so enthält der PWE-Block keinen Wert. Um einen Parameterwert zu ändern (schreiben), wird der neue Wert in den PWE-Block geschrieben und vom Master zum Follower gesendet.

Antwortet der Follower auf eine Parameteranfrage (Lesebefehl), so wird der aktuelle Parameterwert im PWE-

Block an den Master übertragen. Wenn ein Parameter keinen numerischen Wert enthält, sondern mehrere Datenoptionen, z. B. *Parameter 0-01 Language [0] Englisch* und *[4] Dänisch*, wird der Datenwert durch Eingabe des Werts in den PWE gewählt. Über die serielle Kommunikationsschnittstelle können nur Parameter des Datentyps 9 (Textblock) gelesen werden.

Parameter 15-40 FC Type bis *Parameter 15-53 Power Card Serial Number* enthalten Datentyp 9.

Zum Beispiel können Sie in *Parameter 15-40 FC Type* die Leistungsgröße und Netzspannung lesen. Wird eine Textfolge übertragen (gelesen), so ist die Telegrammlänge variabel, da die Texte unterschiedliche Längen haben. Die Telegrammlänge ist im zweiten Byte (LGE) des Telegramms definiert. Bei Textübertragung zeigt das Indexzeichen an, ob es sich um einen Lese- oder Schreibbefehl handelt.

Um einen Text über den PWE-Block lesen zu können, müssen Sie den Parameterbefehl (AK) auf F Hex einstellen. Das Highbyte des Indexzeichens muss 4 sein.

Einige Parameter enthalten Text, der über den Feldbus geschrieben werden kann. Um einen Text über den PWE-Block schreiben zu können, stellen Sie Parameterbefehl (AK) auf F Hex ein. Das Highbyte des Indexzeichens muss 5 sein.

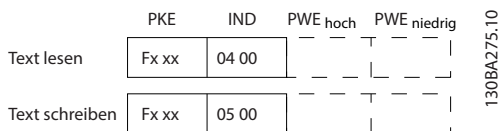


Abbildung 14.11 PWE

14.5.11 Unterstützte Datentypen

„Ohne Vorzeichen“ bedeutet, dass das Telegramm kein Vorzeichen enthält.

Datentypen	Beschreibung
3	Ganzzahl 16 Bit
4	Ganzzahl 32 Bit
5	Ohne Vorzeichen 8 Bit
6	Ohne Vorzeichen 16 Bit
7	Ohne Vorzeichen 32 Bit
9	Textblock
10	Bytestring
13	Zeitdifferenz
33	Reserviert
35	Bitsequenz

Tabelle 14.7 Unterstützte Datentypen

14.5.12 Umwandlung

Die verschiedenen Attribute jedes Parameters sind im Abschnitt „Werkseinstellungen“ aufgeführt. Parameterwerte werden nur als ganze Zahlen übertragen. Aus diesem Grund werden Umrechnungsfaktoren zur Übertragung von Dezimalwerten verwendet.

Parameter 4-12 Motor Speed Low Limit [Hz] hat einen Umrechnungsfaktor von 0,1.

Soll die Mindestfrequenz auf 10 Hz eingestellt werden, übertragen Sie den Wert 100. Der Umrechnungsfaktor 0,1 bedeutet, dass der übertragene Wert mit 0,1 multipliziert wird. Der Wert 100 wird somit als 10,0 erkannt.

Beispiele:

- 0 s⇒Umrechnungsindex 0
- 0,00 s⇒Umrechnungsindex -2
- 0 M/S⇒Umrechnungsindex -3
- 0,00 M/S⇒Umrechnungsindex -5

Umrechnungsindex	Umrechnungsfaktor
100	
75	
74	
67	
6	1000000
5	100000
4	10000
3	1000
2	100
1	10
0	1
-1	0,1
-2	0,01
-3	0,001
-4	0,0001
-5	0,00001
-6	0,000001
-7	0,0000001

Tabelle 14.8 Umrechnungstabelle

14.5.13 Prozesswörter (PCD)

Der Block mit Prozesswörtern wird in 2 Blöcke zu je 16 Bit unterteilt. Dies erfolgt stets in der definierten Reihenfolge.

PCD 1	PCD 2
Steuertelegramm (Steuerwort Master⇒Follower)	Sollwert
Steuertelegramm (Zustandswort Follower⇒Master)	Aktuelle Ausgabe-frequenz

Tabelle 14.9 PCD-Sequenz

14.6 RS485: Parameterbeispiele des FC-Protokolls

14.6.1 Schreiben eines Parameterwerts

Ändern Sie *Parameter 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]* in 100 Hz.

Schreiben Sie die Daten in EEPROM.

PKE=E19E Hex – Ein Wort schreiben in *Parameter 4-14 Motor Speed High Limit [Hz]*.

IND = 0000 Hex

PWE_{high}=0000 Hex

PWE_{low}=03E8 Hex - Datenwert 1000, entsprechend 100 Hz, siehe *Kapitel 14.5.12 Umwandlung*.

E19E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Abbildung 14.12 Teleogramm

HINWEIS

Parameter 4-14 Motor Speed High Limit [Hz] ist ein einzelnes Wort, und der in EEPROM zu schreibende Parameter lautet E. Parameternummer *Parameter 4-14 Max Frequenz [Hz]* ist 19E in hexadezimaler Schreibweise.

119E	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Abbildung 14.13 Antwort vom Master an den Follower

14.6.2 Lesen eines Parameterwertes

Lesen Sie den Wert in *Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*.

PKE = 1155 Hex - Parameterwert lesen in *Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time*

IND = 0000 Hex

PWE_{high}=0000 Hex

PWE_{low}=0000 Hex

1155	H	0000	H	0000	H	0000	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Abbildung 14.14 Parameterwert

Lautet der Wert in *Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* 10 s, lautet die Antwort des Followers an den Master: :

1155	H	0000	H	0000	H	03E8	H
PKE		IND		PWE _{high}		PWE _{low}	

Abbildung 14.15 Antwort vom Follower an den Master

3E8 Hex entspricht 1000 im Dezimalformat. Der Umwandlungsindex für *Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* ist -2. *Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time* ist vom Typ *Ohne Vorzeichen 32*.

14.7 RS485: Übersicht zu Modbus RTU

14.7.1 Voraussetzungen

Danfoss geht davon aus, dass der installierte Regler die in diesem Handbuch aufgeführten Schnittstellen unterstützt und dass alle Anforderungen an den Regler und auch an den Frequenzumrichter sowie sämtliche entsprechenden Einschränkungen unbedingt erfüllt werden.

14.7.2 Was der Anwender bereits wissen sollte

Das Modbus RTU-Protokoll (Remote Terminal Unit) ist für die Kommunikation mit sämtlichen Reglern ausgelegt, die die in diesem Handbuch definierten Schnittstellen unterstützen. Voraussetzung ist, dass der Anwender vollständig über die Funktionen und Einschränkungen des Reglers informiert ist.

14.7.3 Übersicht zu Modbus RTU

Ungeachtet der Art des physischen Kommunikationsnetzwerks wird in der Übersicht zum Modbus RTU der Vorgang beschrieben, den ein Regler beim Anfordern von Zugriff auf ein anderes Gerät verwendet. Dieser Vorgang umfasst auch die Art und Weise, wie die Modbus RTU auf Anforderungen von einem anderen Gerät antwortet und wie Fehler erkannt und gemeldet werden. Zudem etabliert er ein allgemeines Format für das Layout und die Inhalte der Meldungsfelder.

Während der Kommunikation über ein Modbus RTU-Netzwerk legt das Protokoll Folgendes fest:

- Wie jeder Regler seine Geräteadresse lernt.
- Wie er eine an ihn adressierte Meldung erkennt.
- Bestimmt die Art der auszuführenden Aktionen.
- Liest alle Daten oder sonstigen Informationen aus, die in der Meldung enthalten sind

Wenn eine Antwort erforderlich ist, erstellt der Regler die Antwortmeldung und sendet sie.

Regler kommunizieren mithilfe einer Master-Follower-Technik, bei der nur ein Gerät (der Master) Transaktionen (so genannte Abfragen) einleiten kann. Die anderen Geräte (Follower) antworten, indem sie den Master mit den angeforderten Daten versorgen oder die in der Abfrage angeforderte Maßnahme ergreifen.

Der Master kann einzelne Follower direkt ansprechen oder eine Broadcast-Meldung an alle Follower einleiten. Follower senden eine Meldung (Antwort) auf Abfragen zurück, die einzeln an sie adressiert wurden. Bei Broadcast-Anfragen vom Master werden keine Antworten zurückgesendet. Das Modbus RTU-Protokoll definiert das Format für die Abfragen vom Master, indem die Geräteadresse (oder Broadcast-Adresse), ein Funktionscode zur Bestimmung der verlangten Aktion, alle zu übertragenden Daten und ein Fehlerprüffeld in das Protokoll eingetragen werden. Die Antwortmeldung des Followers wird ebenfalls über das Modbus-Protokoll erstellt. Sie enthält Felder für die Bestätigung der ergriffenen Maßnahme, jegliche zurückzusendenden Daten und ein Feld zur Fehlerprüfung. Wenn beim Empfang der Meldung ein Fehler auftritt oder der Follower die angeforderte Maßnahme nicht durchführen kann, erstellt der Follower eine Fehlermeldung und sendet diese als Antwort oder es tritt ein Timeout auf.

14.7.4 Antrieb mit Modbus RTU

Der Frequenzumrichter kommuniziert im Modbus RTU-Format über die integrierte RS485-Schnittstelle. Die Modbus RTU bietet Zugriff auf das Steuerwort und den Bussollwert des Frequenzumrichters.

Mit dem Steuerwort kann der Modbus-Master mehrere wichtige Funktionen des Frequenzumrichters steuern:

- Start
- Stoppen des Frequenzumrichters auf unterschiedliche Arten:
Freilaufstopp
Schnellstopp
DC-Bremsstopp
Normaler Stopp (Rampenstopp)
- Reset nach Fehlerabschaltung.
- Betrieb mit verschiedenen Festdrehzahlen.
- Start mit Reversierung.
- Änderung des aktiven Parametersatzes.
- Steuerung des integrierten Relais des Frequenzumrichters.

Der Bussollwert wird in der Regel zur Drehzahlregelung verwendet. Es ist außerdem möglich, auf die Parameter zuzugreifen, ihre Werte zu lesen und ggf. Werte an sie zu schreiben. Dies bietet eine Reihe von Steuerungsoptionen wie die Regelung des Sollwerts des Frequenzumrichters, wenn sein interner PI-Regler verwendet wird.

14.7.5 Antrieb mit Modbus RTU

Um den Modbus RTU auf dem Frequenzumrichter zu aktivieren, müssen Sie folgende Parameter einstellen:

Parameter	Einstellung
Parameter 8-30 Protocol	Modbus RTU
Parameter 8-31 Address	1–247
Parameter 8-32 Baud Rate	2400–115200
Parameter 8-33 Parity / Stop Bits	Gerade Parität, 1 Stoppbit (Werkseinstellung)

14.7.6 Antrieb mit Modbus RTU

Die Regler sind für die Kommunikation über RTU-Modus (Remote Terminal Unit) am Modbus-Netz eingerichtet, wobei jedes Byte einer Meldung zwei hexadezimale 4-Bit-Zeichen enthält. Das Format für jedes Byte ist wie in *Tabelle 14.10* gezeigt.

Startbit	Datenbyte								Stopp/Parität	Stopp

Tabelle 14.10 Beispielformat

Codiersystem	8 Bit binär, hexadezimal 0-9, A-F. 2 hexadezimale Zeichen in jedem 8-Bit-Feld des Telegramms.
Bit pro Byte	1 Startbit. 8 Datenbits, Bit mit der niedrigsten Wertigkeit wird zuerst gesendet. 1 Bit für gerade/ungerade Parität; kein Bit ohne Parität. 1 Stoppbit, wenn Parität verwendet wird; 2 Bits ohne Parität.
Fehlerprüffeld	CRC (zyklische Redundanzprüfung)

Tabelle 14.11 Bitdetail

14.8 RS485: Modbus RTU-Telegrammaufbau

14.8.1 Modbus RTU-Telegrammaufbau

Eine Modbus RTU-Meldung wird vom sendenden Gerät in einen Block gepackt, der einen bekannten Anfangs- und Endpunkt besitzt. Dadurch ist es dem empfangenden Gerät möglich, am Anfang der Meldung zu beginnen, den Adressenabschnitt zu lesen, festzustellen, welches Gerät adressiert ist (oder alle Geräte, im Fall einer Broadcast-Meldung) und festzustellen, wann die Meldung beendet ist. Unvollständige Meldungen werden ermittelt und als Konsequenz Fehler gesetzt. Die für alle Felder zulässigen Zeichen sind im Hexadezimalformat 00-FF. Der Frequenzumrichter überwacht kontinuierlich den Netzwerkbus, auch während des Silent-Intervalls. Wenn das erste Feld

(das Adressfeld) empfangen wird, wird es von jedem Frequenzrichter oder jedem einzelnen Gerät entschlüsselt, um zu ermitteln, welches Gerät adressiert ist. Modbus RTU-Meldungen mit Adresse 0 sind Broadcast-Meldungen. Auf Broadcast-Meldungen ist keine Antwort erlaubt. Ein typischer Meldungsblock wird in *Tabelle 14.12* gezeigt.

Start	Adresse	Funktion	Daten	CRC-Prüfung	Ende
T1-T2-T3-T4	8 Bit	8 Bit	N x 8 Bit	16 Bit	T1-T2-T3-T4

Tabelle 14.12 Typischer Modbus RTU-Telegrammaufbau

14.8.2 Start-/Stopffeld

Telegramme beginnen mit einer Sendepause von mindestens 3,5 Zeichen pro Zeiteinheit. Dies entspricht einem Vielfachen der Baudrate, mit der im Netzwerk die Datenübertragung stattfindet (in der Abbildung als Start T1-T2-T3-T4 angegeben). Das erste übertragene Feld ist die Geräteadresse. Nach dem letzten übertragenen Zeichen markiert ein identisches Intervall von mindestens 3,5 Zeichen pro Zeiteinheit das Ende der Meldung. Nach diesem Intervall kann eine neue Meldung beginnen. Der gesamte Meldungsblock muss als kontinuierlicher Datenstrom übertragen werden. Falls eine Sendepause von mehr als 1,5 Zeichen pro Zeiteinheit vor dem Abschluss des Blocks auftritt, löscht das empfangende Gerät die Daten und nimmt an, dass es sich beim nächsten Byte um das Adressfeld einer neuen Meldung handelt. Beginnt ein neues Telegramm früher als 3,5 Zeichen pro Zeiteinheit nach einem vorangegangenen Telegramm, interpretiert es das empfangende Gerät als Fortsetzung des vorangegangenen Telegramms. Dies führt zu einem Timeout (keine Antwort vom Follower), da der Wert im letzten CRC-Feld (Cyclical Redundancy Check) für die kombinierten Telegramme nicht gültig ist.

14.8.3 Adressfeld

Das Adressfeld eines Meldungsblocks enthält acht Bits. Gültige Adressen von Follower-Geräten liegen im Bereich von 0–247 dezimal. Die einzelnen Follower-Geräte entsprechen zugewiesenen Adressen im Bereich von 1-247 (0 ist für den Broadcast-Modus reserviert, den alle Follower erkennen). Ein Master adressiert ein Follower-Gerät, indem er die Follower-Adresse in das Adressfeld des Telegramms einträgt. Wenn das Follower-Gerät seine Antwort sendet, trägt es seine eigene Adresse in das Adressfeld der Antwort ein, um den Master zu informieren, welches der Follower-Geräte antwortet.

14.8.4 Funktionsfeld

Das Feld für den Funktionscode eines Meldungsblocks enthält acht Bits. Gültige Codes liegen im Bereich von 1 bis FF. Funktionsfelder dienen zum Senden von Telegrammen zwischen Master und Follower. Wenn ein Telegramm vom Master zu einem Follower-Gerät übertragen wird, teilt das Funktionscodefeld dem Follower mit, welche Aktion durchzuführen ist. Wenn der Follower dem Master antwortet, nutzt er das Funktionscodefeld, um entweder eine normale (fehlerfreie) Antwort anzuzeigen oder um anzuzeigen, dass ein Fehler aufgetreten ist (Ausnahmeantwort). Im Fall einer normalen Antwort wiederholt der Follower den ursprünglichen Funktionscode. Im Fall einer Ausnahmeantwort sendet der Follower einen Code, der dem ursprünglichen Funktionscode entspricht, dessen wichtigstes Bit allerdings auf eine logische 1 gesetzt wurde. Neben der Modifizierung des Funktionscodes zur Erzeugung einer Ausnahmeantwort stellt der Follower einen individuellen Code in das Datenfeld des Antworttelegramms. Dadurch wird der Master über die Art des Fehlers oder den Grund der Ausnahme informiert. Siehe *Kapitel 14.9.1 Von Modbus RTU unterstützte Funktionscodes*.

14.8.5 Datenfeld

Das Datenfeld setzt sich aus Sätzen von je 2 hexadezimalen Zeichen im Bereich von 00 bis FF (hexadezimal) zusammen. Diese Folgen bestehen aus einem RTU-Zeichen. Das Datenfeld des von einem Master zu Follower-Geräten gesendeten Telegramms enthält zusätzliche Informationen, die der Follower verwenden muss, um die vom Funktionscode festgelegte Aktion durchführen zu können. Dazu gehören z. B. Spulen- oder Registeradressen, die Anzahl der zu bearbeitenden Punkte oder die Zählung der Istwert-Datenbytes im Feld.

14.8.6 CRC-Prüffeld

Meldungen enthalten ein Fehlerprüffeld, das auf der zyklischen Redundanzprüfung (CRC) basiert. Das CRC-Feld prüft den Inhalt der gesamten Meldung. Die Prüfung wird in jedem Fall durchgeführt, unabhängig vom Paritätsprüfverfahren für die einzelnen Zeichen der Meldung. Der CRC-Wert wird vom sendenden Gerät errechnet und als letztes Feld an die Meldung angehängt. Das empfangende Gerät führt während des Erhalts der Meldung eine Neuberechnung der CRC durch und vergleicht den errechneten Wert mit dem tatsächlichen Wert im CRC-Feld. Sind die beiden Werte nicht identisch, erfolgt ein Bus-Timeout. Das CRC-Feld enthält einen 16-Bit-Binärwert, der in Form von zwei 8-Bit-Bytes implementiert wird. Wenn dieser Schritt abgeschlossen ist, wird das niederwertige Byte im Feld zuerst angehängt und anschließend das höherwertige Byte. Das höherwertige CRC-Byte ist das letzte im Rahmen der Meldung übertragene Byte.

14.8.7 Adressieren von Einzelregistern

Im Modbus-Protokoll sind alle Daten in Einzelregistern (Spulen) und Halteregeistern organisiert. Einzelregister enthalten ein einzelnes Bit, während Halteregeister ein 2-Byte-Wort (d. h. 16 Bit) enthalten. Alle Datenadressen in Modbus-Meldungen werden als 0 referenziert. Das erste Auftreten eines Datenelements wird als Element Nr. 0 adressiert. Ein Beispiel: Die als „Spule 1“ in einem program-

mierbaren Regler eingetragene Spule wird im Datenadressfeld eines Modbus-Telegramms als 0000 adressiert. Spule 127 (dezimal) wird als Spule 007E hexadezimal (126 dezimal) adressiert. Halteregeister 40001 wird im Datenadressfeld der Meldung als 0000 adressiert. Im Funktionscodefeld ist bereits eine „Halteregeister“-Operation spezifiziert. Daher ist die Referenz 4XXXX implizit. Halteregeister 40108 wird als Register 006B hexadezimal (107 dezimal) adressiert.

Spulennr.	Beschreibung	Signalrichtung
1–16	Frequenzumrichter-Steuerwort (siehe <i>Tabelle 14.14</i>).	Master an Follower
17–32	Drehzahl- oder Sollwertbereich des Frequenzumrichters 0x0–0xFFFF (-200 % ... ~200 %).	Master an Follower
33–48	Frequenzumrichter-Zustandswort (siehe <i>Tabelle 14.14</i>).	Master an Follower
49–64	Regelung ohne Rückführung: Ausgangsfrequenz Frequenzumrichter. Regelung mit Rückführung: Istwertsignal Frequenzumrichter.	Follower an Master
65	Parameterschreibsteuerung (Master → Follower). 0 = Parameteränderungen werden zum RAM des Frequenzumrichters geschrieben. 1 = Parameteränderungen werden zum RAM und EEPROM des Frequenzumrichters geschrieben.	Master an Follower
66–65536	Reserviert.	

Tabelle 14.13 Einzel- und Halteregeister

Spule	0	1
01	Festsollwertanwahl LSB	
02	Festsollwertanwahl MSB	
03	DC-Bremse	Keine DC-Bremse
04	Freilaufstopp	Kein Freilaufstopp
05	Schnellstopp	Kein Schnellstopp
06	Speicherfrequenz	Keine Speicherfrequenz
07	Rampenstopp	Start
08	Kein Reset	Reset
09	Keine Festsdrehzahl JOG	Festsdrehzahl JOG
10	Rampe 1	Rampe 2
11	Daten nicht gültig	Daten gültig
12	Relais 1 Aus	Relais 1 Ein
13	Relais 2 Aus	Relais 2 Ein
14	Parametersatzwahl LSB	
15	Parametersatzwahl MSB	
16	Keine Reversierung	Reversierung

Tabelle 14.14 Frequenzumrichter-Steuerwort (FC-Profil)

Spule	0	1
33	Steuerung nicht bereit	Steuer. bereit
34	FU nicht bereit	Bereit
35	Motorfreilaufstopp	Sicherheitsverriegelung
36	Kein Alarm	Alarm
37	Unbenutzt	Unbenutzt
38	Unbenutzt	Unbenutzt
39	Unbenutzt	Unbenutzt
40	Keine Warnung	Warnung
41	Istwert≠Sollwert	Ist=Sollwert
42	Hand-Betrieb	Betriebsart Auto
43	Außerhalb Frequenzbereich	In Freq.-Bereich
44	Gestoppt	In Betrieb
45	Unbenutzt	Unbenutzt
46	Keine Spannungswarnung	Spannungswarnung
47	Nicht in Stromgrenze	Stromgrenze
48	Keine Übertemperaturwarnung	Übertemperaturwarnung

Tabelle 14.15 Frequenzumrichter-Zustandswort (FC-Profil)

Registernummer	Beschreibung
00001–00006	Reserviert.
00007	Letzter Fehlercode von einer FC-Datenobjektschnittstelle.
00008	Reserviert.
00009	Parameterindex ¹⁾ .
00010–00990	Parametergruppe 000 (Parameter 001 bis 099).
01000–01990	Parametergruppe 100 (Parameter 100 bis 199).
02000–02990	Parametergruppe 200 (Parameter 200 bis 299).
03000–03990	Parametergruppe 300 (Parameter 300 bis 399).
04000–04990	Parametergruppe 400 (Parameter 400 bis 499).
...	...
49000–49990	Parametergruppe 4900 (Parameter 4900 bis 4999).
50000	Eingangsdaten: Frequenzumrichter-Steuerwortregister (CTW).
50010	Eingangsdaten: Bussollwertregister (REF)
...	...
50200	Ausgangsdaten: Frequenzumrichter-Zustandswortregister (ZSW).
50210	Ausgangsdaten: Frequenzumrichter-Hauptistwertregister (HIW).

Tabelle 14.16 Halteregister

1) Zur Angabe der beim Zugriff auf Indexparameter zur verwendenden Indexnummer

14.9 RS485: Funktionscodes für Modbus RTU-Meldungen

14.9.1 Von Modbus RTU unterstützte Funktionscodes

Modbus RTU unterstützt die in *Tabelle 14.17* aufgeführten Funktionscodes im Funktionsfeld einer Meldung.

Funktion	Funktionscode
Spulen lesen (Read coils)	1 Hex
Halteregister lesen (Read holding registers)	3 Hex
Einzelspule schreiben (Write single coil)	5 Hex
Einzelregister schreiben (Write single register)	6 Hex
Mehrere Spulen schreiben (Write multiple coils)	F Hex
Mehrere Register schreiben (Write multiple registers)	10 Hex
Komm.-Ereigniszähler abrufen (Get comm. event counter)	B Hex
Follower-ID melden (Report Follower ID)	11 Hex

Tabelle 14.17 Funktionscodes

Funktion	Funktionscode	Subfunktionscode	Subfunktion
Diagnose	8	1	Kommunikation neu starten (Restart communication).
		2	Diagnoseregister angeben (Return diagnostic register).
		10	Zähler und Diagnoseregister löschen (Clear counters and diagnostic register).
		11	Zahl Busmeldungen angeben (Return bus message count).
		12	Buskommunikations-Fehlernummer ausgeben (Return bus communication error count).
		13	Zahl Busausnahmefehler angeben (Return bus exception error count).
		14	Anzahl Follower-Telegramme ausgeben (Return Follower message count).

Tabelle 14.18 Funktionscodes

14.9.2 Modbus-Ausnahmecodes

Für eine umfassende Erläuterung des Aufbaus einer Ausnahmecode-Antwort siehe bis *Kapitel 14.8 RS485: Modbus RTU-Telegrammaufbau*.

Code	Name	Bedeutung
1	Unzulässige Funktion	Der in der Anfrage empfangene Funktionscode ist keine zulässige Aktion für den Server (oder Follower). Ursache für diesen Code kann sein, dass der Funktionscode nur für neuere Geräte gilt und im ausgewählten Gerät nicht implementiert wurde. Es könnte auch anzeigen, dass der Server (oder Follower) im falschen Zustand ist, um eine Anforderung dieser Art zu verarbeiten, z. B. weil er nicht konfiguriert ist und aufgefordert wird, Registerwerte zu senden.
2	Unzulässige Datenadresse	Die in der Anfrage empfangene Datenadresse ist keine zulässige Adresse für den Server (oder Follower). Genauer gesagt ist die Kombination aus Referenznummer und Transferlänge ungültig. Bei einem Regler mit 100 Registern wäre eine Anfrage mit Offset 96 und Länge 4 erfolgreich, eine Anfrage mit Offset 96 und Länge 5 erzeugt jedoch Ausnahmefehler 02.
3	Unzulässiger Datenwert	Ein im Anfragedatenfeld enthaltener Wert ist kein zulässiger Wert für den Server (oder Follower). Dieser-Code zeigt einen Fehler in der Struktur des Rests einer komplexen Anforderung an, z. B. dass die implizierte Länge falsch ist. Es bedeutet jedoch genau NICHT, dass ein zur Speicherung in einem Register gesendetes Datenelement einen Wert hat, der außerhalb der Erwartung des Anwendungsprogramms liegt, da das Modbus-Protokoll die Bedeutung eines bestimmten Werts eines bestimmten Registers nicht kennt.
4	Follower-Gerätefehler	Ein nicht behebbarer Fehler trat auf, während der Server (oder Follower) versuchte, die angeforderte Aktion auszuführen.

Tabelle 14.19 Modbus-Ausnahmecodes

14.10 RS485: Modbus RTU-Parameter

14.10.1 Parameterverarbeitung

Die PNU (Parameternummer) wird aus der Registeradresse übersetzt, die in der Modbus-Lese- oder Schreibmeldung enthalten ist. Die Parameternummer wird als (10 x Parameternummer) DEZIMAL für Modbus übersetzt.

14.10.2 Datenspeicherung

Die Spule 65 (dezimal) bestimmt, ob an das Gerät geschriebene Daten im EEPROM und RAM (Spule 65 = 1) oder nur im RAM (Spule 65=0) gespeichert werden.

14.10.3 IND

Der Arrayindex wird in Halteregeister 9 gesetzt und beim Zugriff auf Arrayparameter verwendet.

14.10.4 Textblöcke

Der Zugriff auf als Textblöcke gespeicherte Parameter erfolgt auf gleiche Weise wie für die anderen Parameter. Die maximale Textblockgröße ist 20 Zeichen. Gilt die Leseanfrage für einen Parameter für mehr Zeichen, als der Parameter speichert, wird die Antwort verkürzt. Gilt die Leseanfrage für einen Parameter für weniger Zeichen, als der Parameter speichert, wird die Antwort mit Leerzeichen gefüllt.

14.10.5 Umrechnungsfaktor

Da ein Parameterwert nur als ganze Zahl übertragen werden kann, muss zur Übertragung von Dezimalzahlen ein Umrechnungsfaktor benutzt werden. Siehe *Kapitel 14.6 RS485: Parameterbeispiele des FC-Protokolls*.

14.10.6 Parameterwerte

Standarddatentypen

Standarddatentypen sind int16, int32, uint8, uint16 und uint32. Sie werden als 4x-Register gespeichert (40001–4FFFF). Die Parameter werden über Funktion 03 Hex „Halteregister lesen“ gelesen. Parameter werden über die Funktion 6 Hex Einzelregister voreinstellen für 1 Register (16 Bit) und die Funktion 10 Hex Mehrere Register voreinstellen für 2 Register (32 Bit) geschrieben. Lesbare Längen reichen von 1 Register (16 Bit) bis zu 10 Registern (20 Zeichen).

Nicht-standardmäßige Datentypen

Nichtstandarddatentypen sind Textblöcke und werden als 4x-Register gespeichert (40001–4FFFF). Die Parameter werden über Funktion 03 HEX „Halteregister lesen“ gelesen und über die Funktion 10 HEX „Mehrere Register voreinstellen“ geschrieben. Lesbare Längen reichen von 1 Register (2 Zeichen) bis zu 10 Registern (20 Zeichen).

14.11 RS485: Frequenzumrichter-Steuerprofil

14.11.1 Steuerwort gemäß FC-Profil

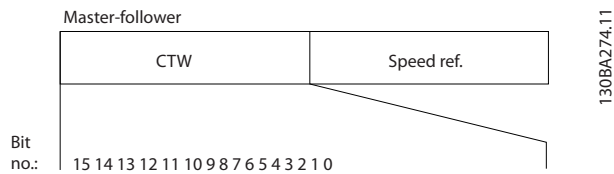


Abbildung 14.16 Steuerwort Master an Follower

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
00	Sollwert	Externe Anwahl lsb
01	Sollwert	Externe Anwahl msb
02	DC-Bremse	Rampe
03	Motorfreilauf	Kein Motorfreilauf
04	Schnellstopp	Rampe
05	Ausgangsfrequenz halten	Rampe verwenden
06	Rampenstopp	Start
07	Ohne Funktion	Reset
08	Ohne Funktion	Festdrehzahl JOG
09	Rampe 1	Rampe 2
10	Daten ungültig	Daten gültig
11	Ohne Funktion	Relais 01 aktiv
12	Ohne Funktion	Relais 02 aktiv
13	Parametersatz	(lsb)
14	Parametersatz	(msb)
15	Ohne Funktion	Rückwärts

Erläuterung der Steuerbits

Bits 00/01

Bit 00 und 01 werden benutzt, um zwischen den vier Sollwerten zu wählen, deren Vorprogrammierung Sie unter *Parameter 3-10 Preset Reference* in to *Tabelle 14.20* finden.

Programmierter Sollwert	Parameter	Bit 01	Bit 00
1	[0] <i>Parameter 3-10 Preset Reference</i>	0	0
2	[1] <i>Parameter 3-10 Preset Reference</i>	0	1
3	[2] <i>Parameter 3-10 Preset Reference</i>	1	0
4	[3] <i>Parameter 3-10 Preset Reference</i>	1	1

Tabelle 14.20 Steuerbits

HINWEIS

Wählen Sie in *Parameter 8-56 Preset Reference Select* aus, wie Bit 00/01 mit der entsprechenden Funktion an den Digitaleingängen verknüpft ist.

Bit 02, DC-Bremse

Bit 02 = 0 führt zu DC-Bremmung und -Stopp. Stellen Sie den Bremsstrom und die Bremsdauer in *Parameter 2-01 DC Brake Current* und *Parameter 2-02 DC Braking Time* ein. Bit 02 = 1 bewirkt Rampe.

Bit 03, Motorfreilauf

Bit 03=0: Der Frequenzumrichter schaltet sofort die Ausgangstransistoren aus und der Motor läuft im Freilauf aus.
Bit 03 = 1: Der Frequenzumrichter startet den Motor, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

Wählen Sie in *Parameter 8-50 Coasting Select* aus, wie Bit 03 mit der entsprechenden Funktion an den Digitaleingängen verknüpft ist.

Bit 04, Schnellstopp

Bit 04=0: Lässt die Motordrehzahl über Rampe bis zum Stopp auslaufen (eingestellt in *Parameter 3-81 Quick Stop Ramp Time*).

Bit 05, Ausgangsfrequenz halten

Bit 05=0: Die aktuelle Ausgangsfrequenz (in Hz) wird gespeichert. Sie können die gespeicherte Ausgangsfrequenz dann nur an den Digitaleingängen (*Parameter 5-10 Terminal 18 Digital Input* bis *Parameter 5-15 Terminal 33 Digital Input*) ändern.

HINWEIS

Ist „Ausgangsfrequenz speichern“ aktiv, kann der Frequenzumrichter nur durch Auswahl der folgenden Bedingungen gestoppt werden:

- Bit 03, Motorfreilaufstopp.
- Bit 02, DC-Bremse.
- Digitaleingang (Parameter 5-10 Terminal 18 Digital Input – Parameter 5-15 Terminal 33 Digital Input) programmiert für DC-Bremse, Motorfreilaufstopp, oder Reset und Motorfreilaufstopp.

Bit 06, Rampe Stopp/Start

Bit 06=0: Bewirkt einen Stopp, indem die Motordrehzahl über den entsprechenden Parameter für Rampenzeit Ab bis zum Stopp reduziert wird.

Bit 06 = 1: Ermöglicht dem Frequenzumrichter das Starten des Motors, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

Wählen Sie in Parameter 8-53 Start Select aus, wie Bit 06 Rampe Stopp/Start mit der entsprechenden Funktion an einem Digitaleingang verknüpft ist.

Bit 07, Reset

Bit 07 = 0: Kein Reset.

Bit 07 = 1: Reset einer Abschaltung. Reset wird auf der ansteigenden Signalfanke aktiviert, d. h., beim Übergang von logisch „0“ zu logisch „1“.

Bit 08, Jog

Bit 08=1: Die Ausgangsfrequenz wird festgelegt durch Parameter 3-19 Jog Speed [RPM].

Bit 09, Auswahl von Rampe 1/2

Bit 09=0: Rampe 1 ist aktiv (Parameter 3-41 Ramp 1 Ramp Up Time bis Parameter 3-42 Ramp 1 Ramp Down Time).

Bit 09 = 1: Rampe 2 (Parameter 3-51 Ramp 2 Ramp Up Time bis Parameter 3-52 Ramp 2 Ramp Down Time) ist aktiv.

Bit 10, Daten nicht gültig/Daten gültig

Teilt dem Frequenzumrichter mit, ob das Steuerwort benutzt oder ignoriert wird. Bit 10 = 0: Das Steuerwort wird ignoriert.

Bit 10 = 1: Das Steuerwort wird verwendet. Diese Funktion ist relevant, weil das Telegramm unabhängig vom Telegrammtyp stets das Steuerwort enthält. Sie können also das Steuerwort deaktivieren, wenn es beim Aktualisieren oder Lesen von Parametern nicht benutzt werden soll.

Bit 11, Relais 01

Bit 11=0: Relais nicht aktiviert.

Bit 11 = 1: Relais 01 ist aktiviert, vorausgesetzt [36]

Steuerwort Bit 11 wurde in Parameter 5-40 Function Relay gewählt.

Bit 12, Relais 04

Bit 12=0: Relais 04 ist nicht aktiviert.

Bit 12 = 1: Relais 04 ist aktiviert, vorausgesetzt [37]

Steuerwort Bit 12 wurde in Parameter 5-40 Function Relay gewählt.

Bit 13/14, Parametersatzanzahl

Mit Bit 13 und 14 können Sie unter den in Tabelle 14.21 aufgeführten vier Parametersätzen auswählen.

Parametersatz	Bit 14	Bit 13
1	0	0
2	0	1
3	1	0
4	1	1

Tabelle 14.21 Parametersatzanzahl

Die Funktion ist nur möglich, wenn [9] Externe Anwahl in Parameter 0-10 Active Set-up gewählt ist.

Wählen Sie in Parameter 8-55 Set-up Select aus, wie Bit 13/14 mit der entsprechenden Funktion an den Digitaleingängen verknüpft ist.

Bit 15 Reversierung

Bit 15=0: Keine Reversierung.

Bit 15 = 1: Reversierung. In der Werkseinstellung ist Reversierung in Parameter 8-54 Reversing Select auf [0] Digitaleingang eingestellt. Bit 15 verursacht nur eine Reversierung, wenn Folgendes ausgewählt ist:

- Serielle Kommunikation
- Bus oder Klemme
- Bus und Klemme

14.11.2 Zustandswort entsprechend dem FC-Profil

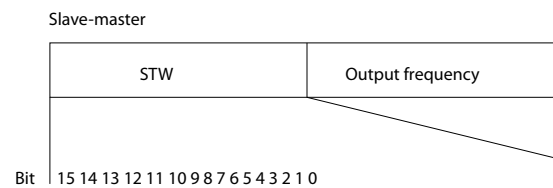


Abbildung 14.17 STW Follower an Master

130BA273.12

Bit	Bit=0	Bit = 1
00	Steuerung nicht bereit	Steuer. bereit
01	FU nicht bereit	Bereit
02	Motorfreilauf	Aktivieren
03	Kein Fehler	Abschaltung
04	Kein Fehler	Fehler (keine Abschaltung)
05	Reserviert	–
06	Kein Fehler	Abschaltblockierung
07	Keine Warnung	Warnung
08	Drehzahl≠Sollwert	Drehzahl = Sollwert
09	Ortbetrieb	Bussteuerung
10	Außerhalb Frequenzgrenze	Frequenzgrenze OK
11	Ohne Funktion	In Betrieb
12	FU OK	Gestoppt, Auto Start
13	Spannung OK	Spannung überschritten
14	Moment OK	Moment überschritten
15	Timer OK	Timer überschritten

Bit 00, Steuerung nicht bereit/bereit

Bit 00 = 0: Der Frequenzumrichter schaltet ab.
 Bit 00 = 1: Steuerkarte des Frequenzumrichters bereit, aber möglicherweise keine Versorgung zum Leistungsteil bei externer 24 V DC-Versorgung der Steuerkarte.

Bit 01, Frequenzumrichter bereit

Bit 01 = 1: Der Frequenzumrichter ist betriebsbereit, aber der Motorfreilaufbefehl ist über die Digitaleingänge oder über serielle Kommunikation aktiv.

Bit 02, Motorfreilaufstopp

Bit 02=0: Der Frequenzumrichter gibt den Motor frei.
 Bit 02 = 1: Der Frequenzumrichter startet den Motor mit einem Startbefehl.

Bit 03, Kein Fehler/keine Abschaltung

Bit 03=0: Es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.
 Bit 03 = 1: Der Frequenzumrichter schaltet ab. Drücken Sie zur Wiederaufnahme [Reset].

Bit 04, Kein Fehler/Fehler (keine Abschaltung)

Bit 04=0: Es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.
 Bit 04 = 1: Der Frequenzumrichter meldet einen Fehler, aber schaltet nicht ab.

Bit 05, Nicht verwendet

Bit 05 wird im Zustandswort nicht benutzt.

Bit 06, Kein Fehler/Abschaltsperr

Bit 06=0: Es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.
 Bit 06 = 1: Der Frequenzumrichter ist abgeschaltet und blockiert.

Bit 07, Keine Warnung/Warnung

Bit 07=0: Es liegen keine Warnungen vor.
 Bit 07 = 1: Eine Warnung liegt vor.

Bit 08, Drehzahl ≠ Sollwert/Drehzahl = Sollwert

Bit 08=0: Der Motor läuft, die aktuelle Drehzahl entspricht aber nicht dem voreingestellten Drehzahlsollwert. Dies kann beispielsweise der Fall sein, wenn die Drehzahl beim Starten/Stoppen ansteigt/sinkt.
 Bit 08 = 1: Die Motordrehzahl entspricht dem voreingestellten Drehzahlsollwert.

Bit 09, Ort-Betrieb/Bussteuerung

Bit 09=0: [Stop/Reset] ist in der Bedieneinheit aktiv, oder [2] Ort-Steuerung in Parameter 3-13 Reference Site wurde ausgewählt. Der Frequenzumrichter wird entweder über Steuerklemmen oder per serieller Kommunikation gesteuert.
 Bit 09 = 1 Der Frequenzumrichter kann über den Feldbus/die serielle Schnittstelle gesteuert werden.

Bit 10, Frequenzgrenze überschritten

Bit 10=0: Die Ausgangsfrequenz hat den Wert in Parameter 4-11 Motor Speed Low Limit [RPM] oder Parameter 4-13 Motor Speed High Limit [RPM] erreicht.
 Bit 10 = 1: Die Ausgangsfrequenz ist innerhalb der festgelegten Grenzen.

Bit 11, Kein Betrieb/Betrieb

Bit 11=0: Der Motor läuft nicht.
 Bit 11 = 1: Der Frequenzumrichter hat ein Startsignal, oder die Ausgangsfrequenz ist größer als 0 Hz.

Bit 12, FU OK/gestoppt, autom. Start

Bit 12=0: Es liegt keine vorübergehende Übertemperatur des Wechselrichters vor.
 Bit 12 = 1: Der Wechselrichter wird wegen Übertemperatur angehalten, aber die Einheit wird nicht abgeschaltet und nimmt nach Beseitigung der Übertemperatur den Betrieb wieder auf.

Bit 13, Spannung OK/Grenze überschritten

Bit 13=0: Es liegen keine Spannungswarnungen vor.
 Bit 13 = 1: Die Gleichspannung im Zwischenkreis des Frequenzumrichters ist zu niedrig oder zu hoch.

Bit 14, Drehmoment OK/Grenze überschritten

Bit 14=0: Der Motorstrom liegt unter der in Parameter 4-18 Current Limit gewählten Drehmomentgrenze.
 Bit 14 = 1: Die Drehmomentgrenze in Parameter 4-18 Current Limit ist überschritten.

Bit 15, Timer OK/Grenze überschritten

Bit 15=0: Die Timer für thermischen Motorschutz und thermischen Schutz des Frequenzumrichters überschreiten nicht 100 %.
 Bit 15 = 1: Einer der Timer überschreitet 100 %.

Wenn die Verbindung zwischen der Interbus-Option und dem Frequenzumrichter verloren geht oder ein internes Kommunikationsproblem auftritt, werden alle Bits im ZSW auf „0“ gesetzt.

14.11.3 Bus (Drehzahl) Sollwert

Der Sollwert für die Drehzahl wird an den Frequenzumrichter als relativer Wert in % übermittelt. Der Wert wird in Form eines 16-Bit-Wortes übermittelt. In Ganzzahlen entspricht der Wert 16384 (4000 Hex) 100 %. Negative Werte werden über Zweier-Komplement formatiert. Die aktuelle Ausgangsfrequenz (HIW) wird auf gleiche Weise wie der Bussollwert skaliert.

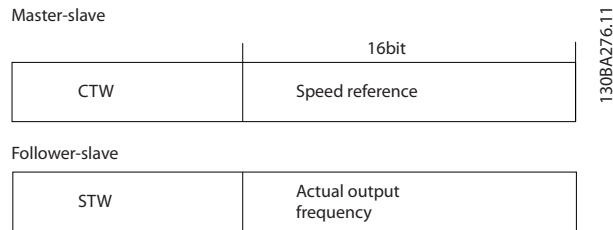


Abbildung 14.18 Bus (Drehzahl) Sollwert

Der Sollwert und HIW werden gemäß in *Abbildung 14.19* skaliert.

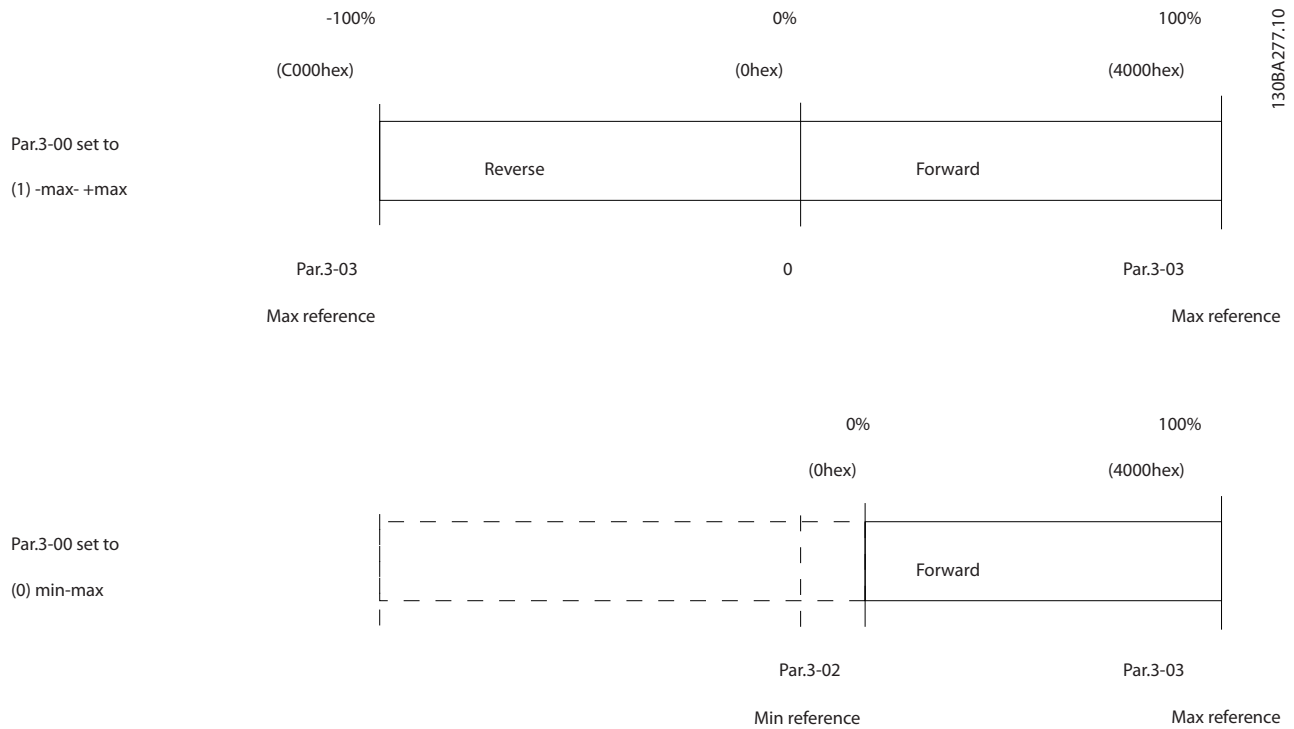


Abbildung 14.19 Sollwert und HIW

14.11.4 Steuerwort gemäß PROFIdrive-Profil (CTW)

Das Steuerwort dient zum Senden von Befehlen vom Master an einen Follower.

Bit	Bit=0	Bit = 1
00	OFF 1	ON 1
01	OFF 2	ON 2
02	OFF 3	ON 3
03	Motorfreilauf	Kein Motorfreilauf
04	Schnellstopp	Rampe
05	Pulsausgang halten	Rampe verwenden
06	Rampenstopp	Start
07	Ohne Funktion	Reset
08	Festdrehzahl JOG 1 AUS	Festdrehzahl JOG 1 EIN
09	Festdrehzahl JOG 2 AUS	Festdrehzahl JOG 2 EIN
10	Daten ungültig	Daten gültig
11	Ohne Funktion	Frequenzkorrektur Ab
12	Ohne Funktion	Frequenzkorrektur Auf
13	Parametersatz	(lsb)
14	Parametersatz	(msb)
15	Ohne Funktion	Rückwärts

Tabelle 14.22 Bitwerte für Steuerwort, PROFIdrive-Profil

Erläuterung der Steuerbits

Bit 00, AUS 1/EIN 1

Normale Rampenstopps mit den Rampenzeiten der tatsächlich ausgewählten Rampe.

Bit 00=0 führt zum Stopp und Aktivierung des Ausgangsrelais 1 oder 2 wenn die Ausgangsfrequenz 0 Hz beträgt und wenn Sie [31] Relais 123 in *Parameter 5-40 Relaisfunktion* ausgewählt haben.

Wenn Bit 00=1, befindet sich der Frequenzumrichter in Zustand 1: Einschalten gesperrt.

Bit 01, AUS 2/EIN 2

Motorfreilaufstopp

Wenn Bit 01=0, wird Motorfreilauf und die Aktivierung von Ausgangsrelais 1 oder 2 durchgeführt, wenn die Ausgangsfrequenz 0 Hz beträgt und wenn Sie [31] Relay 123 in *Parameter 5-40 Relaisfunktion* ausgewählt haben.

Wenn Bit 01=1, befindet sich der Frequenzumrichter in Zustand 1: Einschalten gesperrt. Siehe hierzu *Tabelle 14.23*, am Ende dieses Abschnitts.

Bit 02, AUS 3/EIN 3

Schnellstopp unter Verwendung der Rampenzeit von *Parameter 3-81 Rampenzeit Schnellstopp*.

Wenn Bit 02 = 0, wird ein Schnellstopp und die Aktivierung von Ausgangsrelais 1 oder 2 durchgeführt, wenn die Ausgangsfrequenz 0 Hz beträgt und wenn Sie [31] Relais 123 in *Parameter 5-40 Relaisfunktion* ausgewählt haben.

Wenn Bit 02=1, befindet sich der Frequenzumrichter in Zustand 1: Einschalten gesperrt.

Bit 03, Motorfreilauf/Kein Motorfreilauf

Motorfreilaufstopp Bit 03=0 führt zu einem Stopp.

Wenn Bit 03 = 1 ist, kann der Frequenzumrichter starten, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

HINWEIS

Die Auswahl in *Parameter 8-50 Motorfreilauf* legt fest, wie Bit 03 mit der entsprechenden Funktion der Digitaleingänge verknüpft ist.

Bit 04, Schnellstopp/Rampe

Schnellstopp unter Verwendung der Rampenzeit von *Parameter 3-81 Rampenzeit Schnellstopp*.

Wenn Bit 04 = 0 ist, wird ein Schnellstopp durchgeführt.

Wenn Bit 04 = 1 ist, kann der Frequenzumrichter starten, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

HINWEIS

Die Auswahl in *Parameter 8-51 Schnellstopp* legt fest, wie Bit 04 mit der entsprechenden Funktion der Digitaleingänge verknüpft ist.

Bit 05, Pulsausgang halten/Rampe verwenden

Wenn Bit 05 =0 ist, wird die aktuelle Ausgangsfrequenz beibehalten, auch wenn der Sollwert geändert wird.

Wenn Bit 05 = 1 ist, kann der Frequenzumrichter wieder seine Regelung ausführen; der Betrieb erfolgt gemäß dem jeweiligen Sollwert; der Betrieb wird gemäß dem entsprechenden Sollwert ausgeführt.

Bit 06, Rampe Stopp/Start

Normaler Rampenstopp unter Verwendung der Rampenzeiten der tatsächlichen Rampe (wie gewählt). Zudem wird Ausgangsrelais 01 oder 04 aktiviert, wenn die Ausgangsfrequenz 0 Hz beträgt und wenn [31] Relais 123 in *Parameter 5-40 Relaisfunktion* ausgewählt wurde.

Bit 06 = 0 führt zu einem Stopp.

Wenn Bit 06=1 ist, kann der Frequenzumrichter starten, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

HINWEIS

Die Auswahl in *Parameter 8-53 Start* legt fest, wie Bit 06 mit der entsprechenden Funktion der Digitaleingänge verknüpft ist.

Bit 07, Keine Funktion/Reset

Reset nach einem Abschalten.

Bestätigt das Ereignis im Fehlerpuffer.

Wenn Bit 07 = 0 ist, wird kein Reset durchgeführt.

Bei einem Flankenwechsel von Bit 07 auf „1“ wird nach dem Ausschalten ein Reset durchgeführt.

Bit 08, Festdrehzahl JOG 1 AUS/EIN

Aktivierung die vorprogrammierte Drehzahl in

Parameter 8-90 Bus-Festdrehzahl 1. JOG 1 ist nur möglich, wenn Bit 04=„0“ und Bit 00–03=„1“.

Bit 09, Festsdrehzahl JOG 2 AUS/EIN

Aktivierung der vorprogrammierten Drehzahl in *Parameter 8-91 Bus-Festsdrehzahl 2*. JOG 2 ist nur möglich, wenn Bit 04=„0“ und Bit 00–03=„1“.

Bit 10, Daten nicht gültig/Daten gültig

Teilt dem Frequenzumrichter mit, ob das Steuerwort benutzt oder ignoriert werden soll. Bit 10 = 0 führt dazu, dass das Steuerwort ignoriert wird. Bit 10=1 führt dazu, dass das Steuerwort verwendet wird. Diese Funktion ist relevant, weil das Telegramm unabhängig vom Telegrammtyp stets das Steuerwort enthält. Sie können also das Steuerwort deaktivieren, wenn es beim Aktualisieren oder Lesen von Parametern nicht benutzt werden soll.

Bit 11, Keine Funktion/Frequenzkorrektur ab

Reduziert den Sollwert um den in *Parameter 3-12 Frequenzkorrektur Auf/Ab* gegebenen Betrag. Wenn Bit 11 = 0, wird keine Änderung des Sollwerts durchgeführt. Wenn Bitt 11 = 1, wird der Sollwert herabgesetzt.

Bit 12, Keine Funktion/Frequenzkorrektur Auf

Erhöht den Drehzahl-Sollwert um den in *Parameter 3-12 Frequenzkorrektur Auf/Ab* angegebenen Betrag. Wenn Bit 12 = 0, wird keine Änderung des Sollwerts durchgeführt. Wenn Bit 12 = 1, wird der Sollwert erhöht. Wenn sowohl Verlangsamten als auch Beschleunigen aktiviert sind (Bit 11 und 12=1), hat das Verlangsamten Priorität, und der Drehzahl-Sollwert wird verringert.

Bits 13/14, Satzanwahl

Auswahl zwischen den 4 Parametersätzen gemäß *Tabelle 14.23*.

Die Funktion ist nur dann möglich, wenn [9] *Externe Anwahl* in *Parameter 0-10 Aktiver Satz* ausgewählt ist. Die Auswahl in *Parameter 8-55 Satzanwahl* legt fest, wie Bit 13 und 14 mit der entsprechenden Funktion der Digitaleingänge verknüpft sind. Ein Umschalten zwischen den Parametersätzen bei laufendem Motor ist nur möglich, wenn diese in *Parameter 0-12 Satz verknüpfen mit* verknüpft wurden.

Parametersatz	Bit 13	Bit 14
1	0	0
2	1	0
3	0	1
4	1	1

Tabelle 14.23 Bits 13/14 Parametersatz-Optionen

Bit 15, Keine Funktion/Reversierung

Bit 15=0 verursacht keine Reversierung. Bit 15 = 1 verursacht Reversierung. Bemerkung: In der Werkseinstellung ist Reversierung in *Parameter 8-54 Reversierung auf [0] Digitaleingang* eingestellt.

HINWEIS

Bit 15 verursacht nur eine Reversierung, wenn Folgendes ausgewählt ist:

- Serielle Kommunikation
- Bus oder Klemme
- Bus und Klemme

14.11.5 Zustandswort gemäß PROFIdrive-Profil (STW)

Das Zustandswort informiert ein Master-Gerät über den Status eines Followers.

Bit	Bit=0	Bit = 1
00	Steuerung nicht bereit	Steuer. bereit
01	FU nicht bereit	Bereit
02	Motorfreilauf	Aktivieren
03	Kein Fehler	Abschaltung
04	OFF 2	ON 2
05	OFF 3	ON 3
06	Start möglich	Start nicht möglich
07	Keine Warnung	Warnung
08	Drehzahl≠Sollwert	Drehzahl = Sollwert
09	Ortbetrieb	Bussteuerung
10	Außerhalb Frequenzgrenze	Frequenzgrenze OK
11	Ohne Funktion	In Betrieb
12	FU OK	Gestoppt, Auto Start
13	Spannung OK	Spannung überschritten
14	Moment OK	Moment überschritten
15	Timer OK	Timer überschritten

Tabelle 14.24 Bitwerte für Zustandswort, PROFIdrive-Profil

Erläuterung der Zustandsbits

Bit 00, Steuerung nicht bereit/bereit

Wenn Bit 00 = 0, ist Bit 00, 01 oder 02 des Steuerworts 0 (AUS 1, AUS 2 oder AUS 3) – andernfalls wird der Frequenzumrichter ausgeschaltet (Abschaltung). Wenn Bit 00 = 1, ist die Frequenzumrichtersteuerung bereit, es gibt jedoch möglicherweise keine Spannungsversorgung für die vorhandene Einheit (im Fall einer externen 24 V DC-Versorgung des Steuerungssystems).

Bit 01, VLT nicht bereit/bereit

Gleiche Bedeutung wie Bit 00, es liegt jedoch eine Stromversorgung der Leistungseinheit vor. Der Frequenzumrichter ist bereit, wenn er die erforderlichen Startsignale empfängt.

Bit 02, Motorfreilauf/aktivieren

Wenn Bit 02=0, ist Bit 00, 01 oder 02 des Steuerworts 0 (AUS 1, AUS 2, AUS 3 oder Motorfreilauf) – andernfalls wird der Frequenzumrichter ausgeschaltet (Abschaltung).

Wenn Bit 02=1, ist Bit 00, 01 oder 02 des Steuerworts 1; der Frequenzumrichter wird nicht abgeschaltet.

Bit 03, Kein Fehler/keine Abschaltung

Wenn Bit 03 = 0, liegt keine Fehlerbedingung für den Frequenzumrichter vor.

Wenn Bit 03 = 1, wurde der Frequenzumrichter abgeschaltet und kann erst nach einem Reset wieder starten.

Bit 04, EIN 2/AUS 2

Wenn Bit 01 des Steuerworts gleich 0 ist, dann ist Bit 04=0.

Wenn Bit 01 des Steuerworts gleich 1 ist, dann ist Bit 04=1.

Bit 05, EIN 3/AUS 3

Wenn Bit 02 des Steuerworts gleich 0 ist, dann ist Bit 05=0.

Wenn Bit 02 des Steuerworts gleich 1 ist, dann ist Bit 05=1.

Bit 06, Start möglich/Start nicht möglich

Wenn in *Parameter 8-10 Steuerwortprofil [1] PROFIdrive* ausgewählt wurde, ist Bit 06 „1“ nach einer Abschaltungsbestätigung, nach der Aktivierung von AUS2 oder AUS3, und nach dem Einschalten der Netzspannung. Start nicht möglich wird zurückgesetzt, wenn Bit 00 des Steuerworts auf „0“ gesetzt wird und Bit 01, 02 und 10 „1“ gesetzt werden.

Bit 07, Keine Warnung/Warnung

Bit 07 = 0 bedeutet, dass keine Warnungen vorliegen.

Bit 07 = 1 bedeutet, dass eine Warnung vorliegt.

Bit 08, Drehzahl \neq Sollwert/Drehzahl = Sollwert

Wenn Bit 08 = 0, weicht die aktuelle Motordrehzahl vom eingerichteten Drehzahlsollwert ab. Dies kann beispielsweise der Fall sein, wenn die Drehzahl beim Starten/Stoppen durch Rampe auf/ab geändert wird.

Wenn Bit 08 = 1, entspricht die aktuelle Motordrehzahl dem eingerichteten Drehzahlsollwert.

Bit 09, Ort-Betrieb/Bussteuerung

Bit 09=0 zeigt an, dass der Frequenzumrichter mit der [Stop]-Taste am LCP gestoppt wurde oder dass [0] Umschalt. Hand/Auto oder [2] Ort in

Parameter 3-13 Sollwertvorgabe ausgewählt wurden.

Wenn Bit 09 = 1, kann der Frequenzumrichter über die serielle Schnittstelle gesteuert werden.

Bit 10, Frequenzgrenze überschritten/Frequenzgrenze OK

Wenn Bit 10 = 0, befindet sich die Ausgangsfrequenz außerhalb der in *Parameter 4-52 Warnung Drehz. niedrig* und *Parameter 4-53 Warnung Drehz. hoch* festgelegten Grenzen.

Wenn Bit 10 = 1, liegt die Ausgangsfrequenz innerhalb der angegebenen Grenzwerte.

Bit 11, Kein Betrieb/Betrieb

Wenn Bit 11 = 0, dreht sich der Motor nicht.

Wenn Bit 11 = 1, so hat der Frequenzumrichter ein Startsignal, oder die Ausgangsfrequenz liegt über 0 Hz.

Bit 12, Frequenzumrichter OK/gestoppt, Auto Start

Wenn Bit 12 = 0, ist derzeit keine Überlast im Wechselrichter vorhanden.

Wenn Bit 12 = 1, wurde der Wechselrichter aufgrund von Überlastung gestoppt. Allerdings wurde der Frequenzumrichter nicht ausgeschaltet (Alarm) und startet erneut, sobald die Überlastung beendet ist.

Bit 13, Spannung OK/Spannung überschritten

Wenn Bit 13 = 0, liegt die Spannung des Frequenzumrichters innerhalb der festgelegten Grenzwerte.

Wenn Bit 13 = 1, ist die Gleichspannung im Zwischenkreis des Frequenzumrichters zu hoch oder zu niedrig.

Bit 14, Drehmoment OK/Drehmoment überschritten

Wenn Bit 14 = 0, liegt das Motordrehmoment unterhalb des in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch* und *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch* gewählten Grenzwerts.

Wenn Bit 14 = 1, wird der in *Parameter 4-16 Momentengrenze motorisch* oder *Parameter 4-17 Momentengrenze generatorisch* gewählte Grenzwert überschritten.

Bit 15, Timer OK/Timer überschritten

Wenn Bit 15 = 0, haben die Timer für thermischen Motorschutz und thermischen Schutz des Frequenzumrichters 100 % nicht überschritten.

Wenn Bit 15 = 1, so hat einer der Timer 100 % überschritten.

Index

A

Abgestrahlte Störaussendung..... 188

Abkürzungen..... 226

Ableitstrom..... 6, 183

Abmessungen

- E1 – Gehäuse..... 60
- E2 – Gehäuse..... 68
- F1 – Gehäuse..... 76
- F10 – Gehäuse..... 123
- F11 – Gehäuse..... 129
- F12 – Gehäuse..... 137
- F13 – Gehäuse..... 143
- F2 – Gehäuse..... 83
- F3 – Gehäuse..... 90
- F4 – Gehäuse..... 102
- F8 – Gehäuse..... 113
- F9 – Gehäuse..... 117
- Tabelle..... 12, 13

Abschaltung

- Definition..... 227
- Punkte für 380–500-V-Frequenzumrichter..... 41
- Punkte für 525–690-V-Frequenzumrichter..... 47

Abschirmung

- Kabel..... 162, 164
- Netz..... 7
- Verdrillte Enden..... 192

AC-Bremse..... 26

Adern..... 158

- Siehe auch *Kabel*

Aktiver Sollwert..... 198

Alarmquittierung..... 211

Analog

- Anschlusskonfiguration für Drehzollsollwert..... 209
- Ausgangsspezifikationen..... 55
- Ein-/Ausgangsbeschreibungen und Werkseinstellungen..... 168
- Eingangsspezifikationen..... 54

Anschlussdiagramm

- Frequenzumrichter..... 159
- NAMUR-Klemmen..... 171
- Stromanschlüsse..... 160
- Typische Anwendungsbeispiele..... 208

Anstiegszeit..... 186

Arbeitszyklus

- Berechnung..... 181
- Definition..... 226

ATEX-Überwachung..... 23, 153

Ausgang

- Schalter..... 20
- Schütz..... 185, 194
- Spezifikationen..... 55

Außenabmessungen (Abbildungen)..... 60

Auto on..... 198

Automatische Energieoptimierung (AEO)..... 21

Automatische Motoranpassung (AMA)

- Anschlusskonfiguration..... 208
- Übersicht..... 22

Automatische Taktfrequenzmodulation..... 21

B

Baugröße E1

- Außenabmessungen..... 60
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 61
- Klemmenabmessungen..... 62

Baugröße E2

- Außenabmessungen..... 68
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 69
- Klemmenabmessungen..... 69

Baugröße F1

- Außenabmessungen..... 76
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 77
- Klemmenabmessungen..... 78

Baugröße F10

- Außenabmessungen..... 123
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 124
- Klemmenabmessungen..... 125

Baugröße F11

- Außenabmessungen..... 129
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 130
- Klemmenabmessungen..... 131

Baugröße F12

- Außenabmessungen..... 137
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 138
- Klemmenabmessungen..... 139

Baugröße F13

- Außenabmessungen..... 143
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 144
- Klemmenabmessungen..... 145

Baugröße F2

- Außenabmessungen..... 83
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 84
- Klemmenabmessungen..... 85

Baugröße F3

- Außenabmessungen..... 90
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 91
- Klemmenabmessungen..... 92

Baugröße F4

- Außenabmessungen..... 102
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 103
- Klemmenabmessungen..... 104

Baugröße F8

- Außenabmessungen..... 113
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 114
- Klemmenabmessungen..... 115

Baugröße F9

- Außenabmessungen..... 117
- Bodenplatte zur Kabeleinführung..... 118
- Klemmenabmessungen..... 119

Bedienungsanleitung..... 5

Benutzereingabe..... 198

Berechnungen		Drehzahl	
Arbeitszyklus des Widerstands.....	181	Anschlusskonfiguration für Drehzahlsollwert.....	211
Bremsmoment.....	182	Anschlusskonfigurationen für Drehzahl auf/Drehzahl ab.....	211
Bremswiderstand.....	182	PID-Rückführung.....	203
Harmonic Software.....	197	Steuerung/Regelung.....	203
Kurzschlussverhältnis.....	196	DU/dt.....	186
Skalierter Sollwert.....	199	E	
THDi.....	195	EAC-Markierung.....	9
Bestellformular Typencode.....	216	Eingangsspezifikationen.....	54
Betrieb mit niedriger Drehzahl.....	156	Elektrische Installation.....	168
Bodenplatte zur Kabeleinführung.....	60	Elektromechanische Bremse.....	214
Bremung		Elektronisch thermische Überlast.....	22
Anschlusskonfiguration für mechanische Bremse.....	213	Elektronisches Thermorelais (ETR).....	158
Dynamisches Bremsen.....	26	Emissionsanforderungen.....	189
Elektromagnetische Bremse.....	27	EMV	
Elektromechanische Bremse.....	214	Allgemeine Aspekte.....	187
Grenzwerte.....	182	Filter.....	192
Mechanische Haltebremse.....	27	Installation.....	194
Statische Bremse.....	27	Kompatibilität.....	192
Steuerung mit Bremsfunktion.....	183	Prüfergebnisse.....	188
Verwendung als alternative Bremsfunktion.....	183	Richtlinie.....	8
Bremswiderstand		Schutzmaßnahmen zur RS485-Installation.....	228
Anschlussdiagramm.....	159	Störungen.....	193
Auswahl von.....	181	Verwendung eines Schalters mit IT-Netz.....	184
Bestellung.....	224	EMV-Störungen.....	21
Definition.....	226	Energie	
Formel für Nennleistung.....	225	Effizienzklasse.....	53
Klemmen.....	163	Entladezeit.....	6
Projektierungshandbuch.....	5	Erdung.....	22, 164, 184
Sicherheit.....	7, 183	Ersatzteile.....	224
Übersicht.....	37	Erweiterte Relais-Optionskarte.....	37
Bremswiderstand.....	26	EtherCAT.....	34
C		EtherNet/IP.....	34
CANOpen.....	33	EU-Ökodesignrichtlinie.....	9
CE-Zeichen.....	8	Explosionsgefährdete Bereiche.....	153
CSA/cUL-Zulassung.....	9	Exportkontrollvorschriften.....	9
D		Externe Alarmquittierung Verkabelungskonfiguration.....	211
DC-Bremse.....	26, 239	F	
DeviceNet.....	33, 220	FC-Profil.....	239
Digital		Fehlerstromschutzschalter.....	183, 184
Ausgangsspezifikationen.....	55	Feldbus.....	33, 165
Ein-/Ausgangsbeschreibungen und Werkseinstellungen.....	168	Fernsollwert.....	199
Eingangsspezifikationen.....	54	Filter	
Drehgeber		Bestellung.....	224
Bestimmen der Drehgeberrichtung.....	214	DU/dt-Filter.....	37
VLT® Encoder Input MCB 102.....	35	EMV-Filter.....	192
Drehmoment		Gleichtaktfilter.....	37
Anschlusskonfiguration für Drehmoment und Stoppgrenze.....	214	OberschwingungsfILTER.....	37
Kennlinie.....	53	Sinusfilter.....	37, 162
Steuerung/Regelung.....	204		

Flux		Isolation.....	181
Regelungsstruktur bei Fluxvektor mit Geber.....	206	Istwert	
Regelungsstruktur bei Fluxvektor ohne Geber.....	206	Behandlung.....	201
Formel		Signal.....	203
Ausgangsstrom.....	225	Umwandlung.....	202
Frequenzumrichter-Wirkungsgrad.....	225	IT-Netz.....	184
Nennleistung des Bremswiderstands.....	225		
Stromgrenze.....	225	K	
Fournier-Analyse.....	195	Kabel	
Frequenzausblendung.....	25	Abschirmung.....	162, 193
Frequenzumrichter		Bremsen.....	163
Abstandsanforderungen.....	154	Maximale Kabelanzahl und -querschnitt pro Phase....	41, 47
Bestellung.....	216	Motorkabel.....	178
Konfigurator.....	216	Öffnung.....	60
Nennleistungen.....	12, 13	Potenzialausgleich.....	165
Übersicht.....	12, 13	Spezifikationen.....	41, 47, 54
Funktstörungen.....	21	Steuerung/Regelung.....	164
		Stromanschlüsse.....	160
G		Typ und Nennwerte.....	158
Galvanische Trennung.....	22, 55, 192	Verlegung.....	165
Gase.....	152	Kabelschelle.....	164
Geber-		Kanalkühlung.....	154
Definition.....	226	Kinetischer Speicher.....	24
Konfiguration.....	214	Klemmen	
Gehäuseschutzart.....	10	Abmessungen für Baugröße E1.....	62
Geschirmt.....	169	Abmessungen für Baugröße E2.....	69
Gewerbeumgebung.....	189	Abmessungen für Baugröße F1.....	78
Gleichrichter.....	198	Abmessungen für Baugröße F10.....	125
Gleichspannungszwischenkreis		Abmessungen für Baugröße F11.....	131
Beschreibung des Betriebs.....	198	Abmessungen für Baugröße F12.....	139
Klemmen.....	162	Abmessungen für Baugröße F13.....	145
Gleichtaktfilter.....	37	Abmessungen für Baugröße F2.....	85
		Abmessungen für Baugröße F3.....	92
H		Abmessungen für Baugröße F4.....	104
Hand on.....	198	Abmessungen für Baugröße F8.....	115
Hauptschalter.....	172, 177	Abmessungen für Baugröße F9.....	119
Heben.....	27, 151	Analogeingang/-ausgang.....	168
Siehe auch <i>Hubanwendungen</i>		Bremswiderstand.....	163
Heizung		Digitaleingang/-ausgang.....	168
Anschlussdiagramm.....	159	Klemme 37.....	168
Nutzung.....	152	NAMUR.....	171
Hochspannungswarnung.....	6	Relaisklemmen.....	168
Höhe.....	156	RS485.....	167
Hubanwendungen.....	27, 29	Serielle Kommunikation.....	167
		Steuerungsbeschreibungen und Werkseinstellungen....	167
I		Zwischenkreiskopplung.....	163
Installation		Kondensation.....	152
Anforderungen.....	153	Kondensatorlagerung.....	151
Elektrische.....	158	Konformität	
Qualifiziertes Personal.....	6	Mit ADN.....	7
Installation in großer Höhenlage.....	193	Richtlinien.....	8
Instandhaltung.....	152	Konventionen.....	5
		Kühlkörper	
		Erforderlicher Luftdurchsatz.....	154
		Reinigung.....	152
		Übertemperatur-Abschaltung.....	41, 47

Kühlung
 Anforderungen..... 154
 Luftdurchsätze der Gehäuse..... 154
 Staubwarnung..... 152
 Übersicht zur Rückwand Kühlluftführung..... 154

Kurzschluss
 Berechnung des Verhältnisses..... 196
 Bremsung..... 27, 182
 Definition..... 227
 SCCR-Nennwert..... 173
 Schutzart..... 19, 172

L

Lagerung..... 151

Leistung
 Anschlüsse..... 160
 Faktor..... 226
 Nennwerte..... 11, 41, 47
 Verluste..... 41, 47

Leistungsreduzierung
 Automatische Funktion..... 20
 Betrieb mit niedriger Drehzahl..... 156
 Externe Kanäle..... 155
 Höhe..... 156
 Spezifikationen..... 54, 154
 Tabellen..... 157
 Übersicht und Ursachen..... 155

Leitungsgeführte Störaussendung..... 188

Losbrechmoment..... 226

Lüfter
 Erforderlicher Luftdurchsatz..... 154
 Externe Versorgung..... 164
 Temperaturregelte Lüfter..... 21

Luftfeuchtigkeit..... 152

Luftzirkulation
 Erforderlich..... 154
 Externe Kanäle..... 155
 Gehäuse..... 58, 59
 Rückseitiger Kühlkanal..... 58, 59

M

Maschinenrichtlinie..... 8

Mechanische Bremse
 Anschlusskonfiguration..... 213
 Einsatz der Regelung mit Rückführung..... 29
 Einsatz der Regelung ohne Rückführung..... 27

Messwandler..... 167

Modbus
 Option..... 34
 RTU-Meldungsfunktionscodes..... 237
 Telegrammstruktur..... 234
 Übersicht zu RTU..... 233

Modulation..... 21, 225, 226

Montagekonfigurationen..... 153

Motion Control Option (Bewegungssteuerungsoption)..... 36

Motor
 Ableitstrom..... 183
 Anschlussdiagramm..... 159
 Ausgangsspezifikationen..... 53
 Drehung..... 179
 Erkennung fehlender Phasen..... 20
 Ex-e..... 23
 Ex-e-..... 35
 Isolation..... 181
 Istwert..... 206
 Kabel..... 162, 178, 183
 Losbrechmoment..... 226
 Parallelschaltung..... 179
 Reduzierung von Lagerströmen..... 181
 Thermischer Schutz..... 22, 179
 Thermistor-Verkabelungskonfiguration..... 212
 Typenschild..... 24
 Vollständiges Drehmoment..... 24
 Zündschutzart..... 153

Motorfangschaltung..... 24

Motorfreilauf..... 239

N

Nachrüstätze
 Beschreibungen..... 223
 Bestellnummern..... 223
 Gehäuseverfügbarkeit..... 18

NAMUR-Klemmen..... 171

NEMA-Schutzart..... 10

Netz
 Abschirmung..... 7
 Ausfall..... 24
 Schütz..... 178
 Schwankungen..... 21
 Spezifikationen..... 53
 Trennschalter..... 177

Netzwerkverbindung..... 227

Niederspannung
 Richtlinie..... 8

O

Oberschwingungen
 Definition des Leistungsfaktors..... 226
 EN-Standards..... 196
 Filter..... 37
 IEC-Standards..... 196
 Reduzierung..... 197
 Übersicht..... 195

Optionen
 Bestellung..... 38, 220, 221
 Feldbus..... 33
 Funktionserweiterungen..... 34
 Gehäuseverfügbarkeit..... 12, 13
 Motion Control..... 36
 Relaiskarten..... 36
 Sicherungen..... 172

P

PC-Verbindung..... 164

PELV..... 22, 55, 192

Personal Computer..... 164

PID
 Regler..... 22, 201, 204

Positionsregler..... 36

Potenzimeter..... 168, 211

POWERLINK..... 34

PROFIBUS..... 33, 220

PROFINET..... 33

Programmierhandbuch..... 5

Protokollübersicht..... 228

Prozessregelung..... 204

PTC-Thermistorkarte..... 35

Puls
 Anschlusskonfiguration für Start/Stop..... 210
 Eingangsspezifikationen..... 55

Q

Qualifiziertes Personal..... 6

R

RCM-Kennzeichnung..... 9

Regelmäßiges Formieren..... 151

Regelung mit Rückführung..... 202, 203, 208

Regelung ohne Rückführung..... 202

Regler..... 36

Relais
 ADN-konforme Installation..... 7
 Erweiterte Relaiskartenoption..... 37
 Karte..... 36
 Klemmen..... 168
 Option..... 35
 Spezifikationen..... 56

Resolveroption..... 35

Resonanzdämpfung..... 21

Rotor..... 20

RS485
 Anschlussdiagramm..... 159
 Installation..... 227
 Klemmen..... 167
 Parameterwerte..... 238
 Übersicht..... 227
 Verkabelungskonfiguration..... 212

Rückspeisefähig
 Klemmen..... 82, 89, 101, 112, 217
 Übersicht..... 32
 Verfügbarkeit..... 12, 13

Rückwandkühlung..... 154

S

Safe Torque Off
 Anschlussdiagramm..... 159
 Anschlusskonfiguration..... 209
 Bedienungsanleitung..... 5
 Einhaltung von Maschinenrichtlinien..... 8
 Klemmenanordnung..... 168
 Übersicht..... 26

Schalter
 A53 und A54..... 54, 168
 Trennschalter..... 39

Schlupfausgleich..... 226

Schutz des Abzweigkreises..... 172

Schutzart..... 10

Schutzart
 Bremsfunktion..... 19
 Kurzschluss..... 19
 Nennwert..... 10
 Netzspannungsasymmetrie..... 20
 Schutzart..... 12, 13
 Therm. Motorschutz..... 22
 Überlast..... 20
 Überspannung..... 19
 Überstrom..... 158

Sensoreingangsoption..... 35

Serielle Kommunikation..... 167

Sichere SPS-Schnittstellenoption..... 35

Sicherheit
 Handbuch..... 6, 158
 Optionen..... 35

Sicherungen
 Abgesicherte 30-A-Klemmensicherung..... 175
 Ergänzende..... 174
 Konformität..... 172
 Leistung/Halbleiter..... 172
 Lüfter..... 174
 Manuelle Motorsteuerung..... 175
 NAMUR..... 175
 Netz..... 176
 Netzschütz..... 178
 Netztrennschalter..... 177
 Optionen..... 172
 Pilz-Relais..... 175
 Spezifikationen für 380–500 V..... 41
 Spezifikationen für 525–690 V..... 47
 Steuertransformator..... 175
 Überspannungsschutzwarnung..... 158
 Zur Verwendung mit Stromanschlüssen..... 160

Sinusfilter..... 37, 162

Skalierter Sollwert..... 199

Smart Logic Control
 Anschlusskonfiguration..... 0 , 213
 Übersicht..... 25

Software-Versionen..... 220

Sollwert		Typencode.....	216
Aktiver Sollwert.....	198	Ü	
Drehzahleingang.....	209	Überlast	
Fernsollwert.....	199	Elektronisch thermische Überlast.....	22
Fernsollwert-.....	199	Grenzwerte.....	20
Spannungsasymmetrie.....	20	Komplikationen durch Oberschwingungen.....	195
Sprachpakete.....	216	Überspannung	
SPS.....	165	Alternative Bremsfunktion.....	183
Start/Stopp-Anschlusskonfiguration.....	209, 210	Bremsung.....	37
Steuerkarte		Schutzart.....	19
RS485-Spezifikationen.....	55	Überspannungsschutz.....	158
Spezifikationen.....	57	Übertemperatur.....	227
Übertemperatur-Abschaltung.....	41, 47	U	
Steuerklemmen.....	167	UKrSEPRO-Zertifikat.....	9
Steuerleitungen.....	164, 168	UL	
Steuerung/Regelung		Schutzart.....	10
Arten der.....	203, 204	Zulassungsmarkierung.....	9
Beschreibung des Betriebs.....	198	Umgebung.....	53, 152
Charakteristik.....	56	Umgebungsbedingungen	
Strukturen.....	202	Spezifikationen.....	53
STO.....	5	Übersicht.....	152
Siehe auch <i>Safe Torque Off</i>		Universal-E/A-Modul.....	34
Störfestigkeitsanforderungen.....	190	USB-Spezifikationen.....	57
Störgeräusche.....	185	V	
Strom		Verdrillte Abschirmungsenden.....	192
Ableitstrom.....	183, 184	Verknüpfungspunkt.....	195
Ausgangsnennstrom.....	225	Vorheizung.....	25
Formel für Stromgrenze.....	225	VVC+.....	205, 207
Grundstrom.....	195	W	
Interner Stromgrenzenregler.....	207	Warnungen.....	6, 158
Oberschwingungsstrom.....	195	Wechselrichter.....	198
Reduzierung am Motor.....	181	Wiederanlauf.....	24
Transienter Erd-.....	184	Wirkungsgrad	
Verzerrung.....	196	AMA verwenden.....	22
Synchronisierungs-Regler.....	36	Berechnung.....	185
T		Formel für den Frequenzumrichter-Wirkungsgrad.....	225
Taktfrequenz		Spezifikationen.....	41, 47
Leistungsreduzierung.....	20	Wohnbereich.....	189
Sinusfilter.....	37, 162	Z	
Stromanschlüsse.....	162	Zertifizierung von Schiffsanwendungen.....	9
Verwendung mit Fehlerstromschutzschaltern.....	184	Zwischenkreiskopplung	
Telegrammlänge (LGE).....	229	Anschlussdiagramm.....	159
Temperatur.....	152	Klemmen.....	32, 163
Thermistor		Kurzschlusschutz.....	19
Anschlusskonfiguration.....	212	Übersicht.....	31
Definition.....	227	Warnung.....	6
Kabelführung.....	165		
Klemmenanordnung.....	168		
Transformator			
Anschluss.....	163		
Wirkung von Oberschwingungen.....	195		
Trennschalter.....	184		
Türabstand.....	60		
TÜV-Zertifikat.....	9		



.....
Die in Katalogen, Prospekten und anderen schriftlichen Unterlagen, wie z.B. Zeichnungen und Vorschlägen enthaltenen Angaben und technischen Daten sind vom Käufer vor Übernahme und Anwendung zu prüfen. Der Käufer kann aus diesen Unterlagen und zusätzlichen Diensten keinerlei Ansprüche gegenüber Danfoss oder Danfoss-Mitarbeitern ableiten, es sei denn, dass diese vorsätzlich oder grob fahrlässig gehandelt haben. Danfoss behält sich das Recht vor, ohne vorherige Bekanntmachung im Rahmen der angemessenen und zumutbaren Änderungen an seinen Produkten – auch an bereits in Auftrag genommenen – vorzunehmen. Alle in dieser Publikation enthaltenen Warenzeichen sind Eigentum der jeweiligen Firmen. Danfoss und das Danfoss-Logo sind Warenzeichen der Danfoss A/S. Alle Rechte vorbehalten.
.....

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

