

## 차례

<b>1. 본 사용 설명서 이용방법</b>	<b>3</b>
본 사용 설명서 이용방법	3
인증	4
기호	4
약어	5
<b>2. 안전 지침 및 일반 주의 사항</b>	<b>7</b>
폐기물 처리 지침	7
고전압	7
안전 지침	8
의도하지 않은 기동에 대한 주의 사항	8
안전 정지	9
안전 정지 설치	10
IT 주전원	10
<b>3. 설치방법</b>	<b>11</b>
시작방법	11
사전 설치	12
설치 장소에 대한 계획	12
주파수 변환기 제품 확인	12
운반 및 포장 풀기	12
들어 올리기	13
정격 출력	19
기계적인 설치	19
필요한 공구	20
일반 고려 사항	20
외함 - IP00 / 새시 유닛 내 설치	30
벽에 설치 - IP21 (NEMA 1) 및 IP54 (NEMA 12) 유닛	30
바닥에 설치 - 페데스탈(받침대) 설치 IP21 (NEMA1) 및 IP54 (NEMA12)	31
글랜드/도관 입구 - IP21 (NEMA 1) 및 IP54 (NEMA12)	33
IP21 드립 쉴드(drip shield) 설치 (D1 및 D2 외함)	34
옵션의 현장 설치	34
페데스탈 설치	44
전기적인 설치	47
제어선	47
전원 연결	48
주전원 연결	56
퓨즈	56
전기적인 설치, 제어 단자	59

연결 예	61
기동/정지	61
펄스 기동/정지	61
가속/감속	62
가변 저항 지령	62
전기적인 설치, 제어 케이블	63
S201, S202 및 S801 스위치	65
최종 셋업 및 시험	66
추가적인 연결	68
기계식 제동 장치 제어	68
모터 열 보호	69
<b>4. 프로그래밍 방법</b>	<b>71</b>
그래픽 LCP 및 숫자 방식의 LCP	71
그래픽 LCP의 프로그래밍 방법	71
숫자 방식의 현장 제어 패널을 이용한 프로그래밍 방법	72
단축 설정	74
파라미터 목록	78
<b>5. 일반사양</b>	<b>107</b>
제품 사양:	112
<b>6. 경고 및 알람</b>	<b>123</b>
상태 메시지	123
경고/알람 메시지	123
<b>인덱스</b>	<b>131</b>

# 1. 본 사용 설명서 이용방법

## 1.1. 본 사용 설명서 이용방법

### 1.1.1. 본 사용 설명서 이용방법

주파수 변환기는 전기 모터에 높은 축 성능을 제공하도록 설계되어 있습니다. 올바른 사용을 위해 본 설명서를 주의 깊게 읽어 보시기 바랍니다. 주파수 변환기를 잘못 취급하면 주파수 변환기나 관련 장비가 오작동하거나 수명이 단축되거나 기타 고장 원인을 제공할 수 있습니다.

본 사용 설명서는 주파수 변환기를 시작, 설치, 프로그래밍 및 고장수리할 때 유용합니다.

제1장, **본 사용 설명서 이용방법**에서는 사용 설명서에 대한 소개와 사용되는 인증 내용, 기호 및 약어에 관한 정보를 설명합니다.

제2장, **안전 지침 및 일반 주의 사항**에서는 주파수 변환기의 올바른 취급방법에 관하여 설명합니다.

제3장, **설치방법**에서는 기계적인 설치와 전기적인 설치에 대해 설명합니다.

제4장, **프로그래밍 방법**에서는 현장 제어 패널을 통해 주파수 변환기를 운영 및 프로그래밍하는 방법을 설명합니다.

제5장, **일반사항**에서는 주파수 변환기에 관한 기술 자료를 설명합니다.

제6장, **고장수리**에서는 주파수 변환기 이용 시 발생 가능한 문제를 해결할 수 있도록 설명합니다.

#### FC 300 관련 자료

- VLT® Automation Drive FC 300 사용 설명서는 인버터 시운전 및 구동에 필요한 정보를 제공합니다.
- VLT® Automation Drive FC 300 설계 지침서에는 인버터 및 사용자 설계/응용에 관한 모든 기술 정보가 수록되어 있습니다.
- VLT® Automation Drive FC 300 프로피버스 사용 설명서는 프로피버스 필드버스를 통해 인버터를 제어, 감시 및 프로그래밍하는데 필요한 정보를 제공합니다.
- VLT® Automation Drive FC 300 DeviceNet 사용 설명서는 DeviceNet 필드버스를 통해 인버터를 제어, 감시 및 프로그래밍하는데 필요한 정보를 제공합니다.
- VLT® Automation Drive FC 300MCT 10 사용 설명서는 PC 에 소프트웨어를 설치하고 이용할 때 필요한 정보를 제공합니다.
- VLT® Automation Drive FC 300 24 V DC 백업 지침은 24V DC 백업 옵션 설치에 관한 정보를 제공합니다.

덴포스 인버터에 대한 기술 자료는 홈페이지([www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives))에서도 확인할 수 있습니다.

1

1.1.2. 인증



1.1.3. 기호

사용 설명서에 사용된 기호.

	<b>주의</b> 사용자가 주의 깊게 고려해야 할 내용을 의미합니다.
--	---

	일반 경고문을 의미합니다.
--	----------------

	고전압 경고문을 의미합니다.
--	-----------------

*	초기 설정을 의미합니다.
---	---------------



### 1.1.4. 약어


Alternating current(교류)	AC
American wire gauge(미국 전선 규격)	AWG
Ampere(암페어)/AMP	A
Automatic Motor Adaptation(자동 모터 최적화)	AMA
Current limit(전류 한계)	ILIM
Degrees Celsius(섭씨도)	°C
Direct current(직류)	DC
Drive Dependent(인버터에 따라 다른 유형)	D-TYPE
Electro Magnetic Compatibility(전자기적합성)	EMC
Electronic Thermal Relay(전자 써멀 릴레이)	ETR
Drive(인버터)	FC
Gram(그램)	g
Hertz(헤르츠)	Hz
Kilohertz(킬로헤르츠)	kHz
Local Control Panel(현장 제어 패널)	LCP
Meter(미터)	m
Millihenry Inductance(밀리헨리 인덕턴스)	mH
Milliamperere(밀리암페어)	mA
Millisecond(밀리초)	ms
Minute(분)	min
Motion Control Tool(모션컨트롤 소프트웨어)	MCT
Nanofarad(나노패럿)	nF
Newton Meters(뉴턴 미터)	Nm
Nominal motor current(모터 정격 전류)	IM,N
Nominal motor frequency(모터 정격 주파수)	fM,N
Nominal motor power(모터 정격 출력)	PM,N
Nominal motor voltage(모터 정격 전압)	UM,N
Parameter(파라미터)	par.
Protective Extra Low Voltage(방호초저전압)	PELV
Printed Circuit Board(인쇄회로기판)	PCB
Rated Inverter Output Current(인버터 정격 출력 전류)	INV
Revolutions Per Minute(분당 회전수)	RPM
Second(초)	s
Torque limit(토크 한계)	T LIM
Volts(볼트)	V




## 2. 안전 지침 및 일반 주의 사항

2

### 2.1.1. 폐기물 처리 지침







전기 부품이 포함된 장비를 일반 생활 폐기물과 함께 처리해서는 안 됩니다.  
해당 지역 법규 및 최신 법규에 따라 전기 및 전자장비 폐기물과 함께 분리 처리해야 합니다.

 **주의**

전원을 차단한 후에도 주파수 변환기의 직류단 콘덴서에는 일정량의 전력이 남아 있습니다. 감전 위험을 피하려면 유지보수 작업을 하기 전에 주전원으로부터 주파수 변환기를 연결 해제하십시오. 주파수 변환기를 유지보수하기 전에 최소한 아래 표시된 시간 만큼 기다리십시오.


380 - 500V	90 - 200kW	20분
	250 - 400kW	40분
525 - 690V	37 - 250kW	20분
	315 - 560kW	30분


FC 300  
사용 설명서  
소프트웨어 버전: 4.5x

이 사용 설명서는 모든 FC 300 주파수 변환기의 소프트웨어 버전 4.5x에 사용할 수 있습니다.  
소프트웨어 버전은 파라미터 15-43에서 확인하실 수 있습니다.

### 2.1.2. 고전압


 주전원이 연결되어 있는 경우 주파수 변환기의 전압은 항상 위험합니다. 모터 또는 주파수 변환기를 올바르게 설치 또는 운전하지 않으면 장비가 손상될 수 있으며 심각한 신체 상해 또는 사망의 원인이 될 수 있습니다. 본 설명서의 지침 뿐만 아니라 관련 국내 또는 국제 규정 및 안전 관련 법규를 반드시 준수해야 합니다.

 **고도가 높은 곳에서의 설치**  
고도가 2km 이상인 곳에 설치할 경우에는 PELV에 대해 Danfoss Drives에 문의하십시오.


### 2.1.3. 안전 지침

- 주파수 변환기를 올바르게 접지하십시오.
- 사용자를 공급 전압으로부터 보호하십시오.
- 국내 및 국제 관련 규정에 따라 모터를 과부하로부터 보호하십시오.
- 모터 과부하 보호 기능은 초기 설정에 포함되어 있지 않습니다. 이 기능을 추가하려면 파라미터 1-90 *모터 쉘 보호*를 ETR 트립 또는 ETR 경고 값으로 설정하십시오. 북미 시장에서는 ETR 기능이 NEC 에 따라 클래스 20 모터 과부하 보호 기능을 제공합니다.
- 접지 누설 전류가 3.5mA 보다 높습니다.
- [OFF] 키는 안전 스위치가 아닙니다. 이 키를 사용하더라도 주전원으로부터 주파수 변환기가 연결 해제되지 않습니다.

### 2.1.4. 일반 경고



**경고:**  
주전원으로부터 장치를 차단한 후에라도 절대로 전자부품을 만지지 마십시오. 치명적일 수 있습니다.  
또한 부하 공유(직류단) 뿐만 아니라 역학적 백업용 모터 연결부와 같은 전압 입력이 차단되었는지 점검해야 합니다.  
주파수 변환기 사용 시: 최소한 40분을 기다리십시오.  
특정 장치의 명판에 명시되어 있는 경우에 한해 대기 시간을 단축할 수 있습니다.



**누설 전류**  
주파수 변환기의 접지 누설 전류는 3.5mA 를 초과합니다. 접지 케이블이 접지 연결부(단자 95)에 기계적으로 잘 연결되도록 하려면 케이블 단면적이 최소한 10mm<sup>2</sup> 이거나 각각 중단된 2 정격 접지선이어야 합니다.

**잔류 전류 장치**  
이 제품은 보호 도체에서 직류 전류를 발생시킬 수 있습니다. 잔류 전류 장치(RCD; residual current device)는 추가 보호용으로 사용되며 이 제품의 공급 측에는 유형 B 의 RCD (시간 지연)만 사용되어야 합니다. RCD 적용 지침 MN.90.Gx.02 (x= 개정 번호) 또한 참조하십시오.  
주파수 변환기의 보호 접지와 RCD 는 반드시 국내 및 국제 규정에 따라 사용해야 합니다.

### 2.1.5. 수리 작업을 하기 전에

1. 주전원으로부터 주파수 변환기가 연결 해제하십시오.
2. 직류단이 방전될 때까지 기다리십시오. 경고 라벨의 시간을 확인하십시오.
3. DC 버스통신 단자 88과 89를 연결 해제하십시오.
4. 모터 케이블을 분리하십시오.

### 2.1.6. 의도하지 않은 기동에 대한 주의 사항

주파수 변환기가 주전원에 연결되어 있는 경우에는 디지털 명령, 버스통신 명령, 지령 또는 현장 제어 패널(LCP)을 이용하여 모터를 기동/정지시킬 수 있습니다.

- 사용자의 안전을 고려하여 의도하지 않은 기동을 피하고자 하는 경우에는 주전원에서 주파수 변환기를 연결 해제하십시오.
- 의도하지 않은 기동을 피하려면 항상 [OFF] 키를 누른 후에 파라미터를 변경하십시오.
- 전자 결합, 일시적 과부하, 주전원 공급 결함 또는 모터 연결 결함으로 인해 정지된 모터가 기동할 수 있습니다. 안전 정지 단자 37이 비활성화되거나 연결 해제된 경우, 안전 정지 기능이 있는 주파수 변환기는 의도하지 않은 기동으로부터 보호합니다.

### 2.1.7. 안전 정지

FC 302 는 안전 토오크 정지(CD IEC 61800-5-2 초안에 규정됨) 또는 정지 부문 (EN 60204-1 에 규정됨)과 같은 안전 기능을 수행할 수 있습니다.

이는 EN 954-1 에 규정된 안전 부문 3에 의거, 설계되고 인증되었으며 이 기능을 안전 정지라고 합니다. 안전 정지 기능과 안전 부문이 알맞고 충분한 여부를 판단하기 위해서는 안전 정지 기능을 사용하기 전에 전반적인 설비의 위험도 분석을 수행해야 합니다. EN 954-1 에 규정된 안전 부문 3의 요구사항에 의거, 안전 정지 기능을 설치하고 사용하기 위해서는 FC 300 설계 지침서 MG.33.BX.YY 의 관련 정보 및 지침을 반드시 준수해야 합니다. 사용 설명서의 정보 및 지침만으로는 안전 정지 기능을 올바르게 안전하게 사용할 수 없습니다.



2

### 2.1.8. 안전 정지 설치

안전 부문 3(EN954-1)에 의거하여 부문 0 정지(EN60204)의 설치를 실행하려면, 다음 지침을 따르십시오.

1. 단자 37과 24V DC 간의 브리지(점퍼)는 제거되어야 합니다. 점퍼를 절단하거나 차단하는 것만으로는 부족합니다. 단락을 방지하기 위해 완전히 제거하십시오. 그림의 점퍼를 참조하십시오.
2. 단락 방지용 케이블로 단자 37에 24V DC 를 연결하십시오. 24V DC 전압 공급은 EN954-1 부문 3 회로 간섭 장치에 의해 간섭될 수 있어야 합니다. 간섭 장치와 주파수 변환기가 동일한 설치 패널에 설치된 경우, 차폐된 케이블 대신 비차폐 케이블을 사용할 수 있습니다.

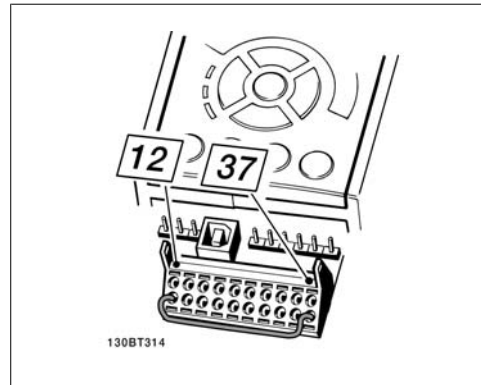


그림 2.1: 단자 37과 24V DC 간의 점퍼를 브리지하십시오.

아래 그림은 안전 부문 3(EN 954-1)에 의거, 정지 부문 0(EN 60204-1)을 나타냅니다. 도어 개폐 접촉으로 인해 회로 간섭이 발생합니다. 이 그림은 또한 안전과 무관한 하드웨어 코스팅의 연결 방법을 나타냅니다.

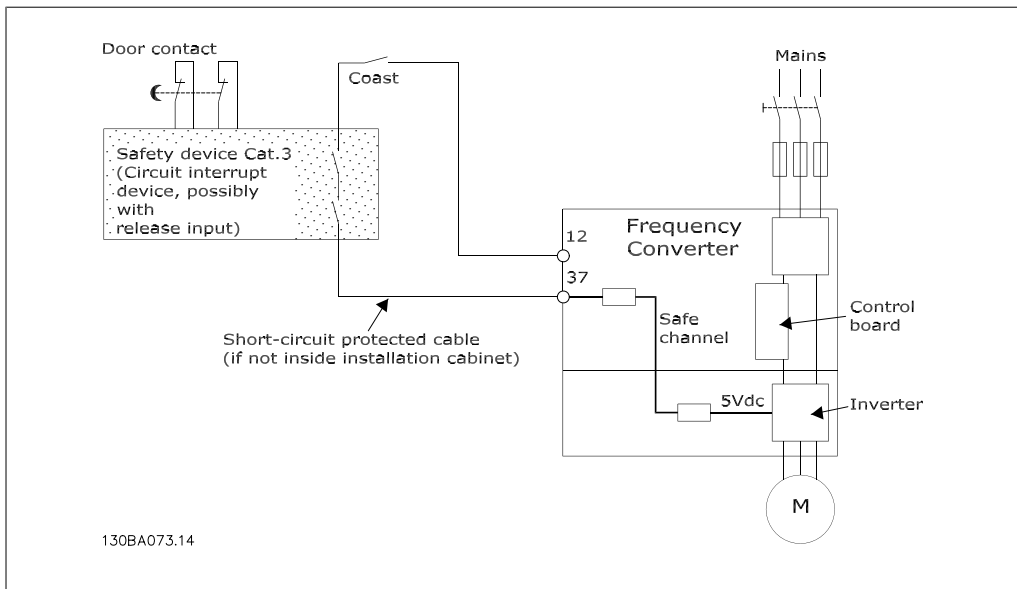


그림 2.2: 안전 부문 3(EN 954-1)에 의거, 정지 부문 0(EN 60204-1)을 만족시키기 위한 필수 요소를 나타내는 그림.

### 2.1.9. IT 주전원

FC 102/202/302 에서 파라미터 14-50 RFI 1 은 RFI 필터에서 접지까지 내부 RFI 콘덴서를 연결 해제하는데 사용할 수 있습니다. 이렇게 하면 RFI 성능을 A2 수준까지 낮출 수 있습니다.

## 3. 설치방법

### 3.1. 시작방법

#### 3.1.1. 설치방법에 관하여

본 내용에서는 전원 단자 및 제어카드 단자의 기계적인 설치 및 전기적인 설치방법을 설명합니다.

옵션의 전기적인 설치방법은 관련 사용 설명서와 설계 지침서에 설명되어 있습니다.

#### 3.1.2. 시작방법

주파수 변환기는 아래에 설명된 절차에 따라 신속하고 EMC 규정에 맞게 설치하도록 되어 있습니다.

!

장치를 설치하기 전에 안전 지침내용을 읽어 보시기 바랍니다.

##### 기계적인 설치

- 기계적인 장착

##### 전기적인 설치

- 주전원 연결 및 접지 보호
- 모터 연결 및 케이블
- 퓨즈 및 회로 차단기
- 제어 단자 - 케이블

##### 단축 셋업

- 현장 제어 패널, LCP
- 자동 모터 최적화, AMA
- 프로그래밍

프레임 크기는 외함 종류, 전력 범위 및 주전원 전압에 따라 다릅니다.

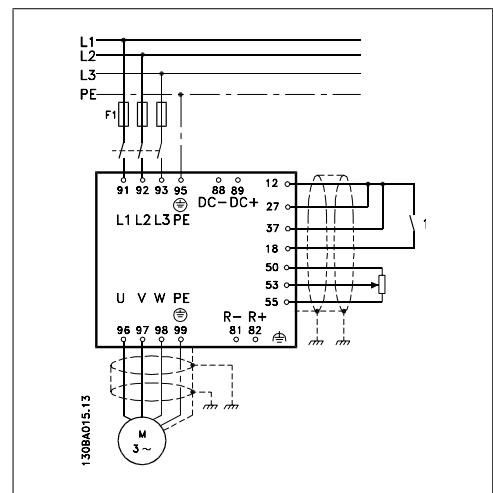



그림 3.1: 주전원, 모터, 기동/정지 키 및 속도 조절용 가변 저항기 등 기본 설치를 나타내는 다이어그램.

## 3.2. 사전 설치

### 3.2.1. 설치 장소에 대한 계획



**주의**  
설치하기 전에 주파수 변환기의 설치를 계획하는 것이 중요합니다. 이 과정을 무시하면 설치 도중이나 설치 후에 추가 작업을 해야 할 수도 있습니다.

다음 사항(다음 페이지의 세부 내용 및 해당 설계 지침서 참조)을 고려하여 최적의 설치 장소를 선정하십시오.

- 운전 시 주변 온도
- 설치 방법
- 유닛 냉각 방법
- 주파수 변환기의 위치
- 케이블 배선
- 전원 소스가 올바른 전압과 충분한 전류를 공급하는지 확인하십시오.
- 모터 전류 등급이 주파수 변환기의 최대 전류 한계치 내에 있는지 확인하십시오.
- 주파수 변환기에 내장된 퓨즈가 없는 경우, 외부 퓨즈의 등급이 올바른지 확인하십시오.

### 3.2.2. 주파수 변환기 제품 확인

주파수 변환기 제품이 도착하면 포장에 문제가 없는지 또한 운송 중에 유닛이 손상되지 않았는지 확인하십시오. 운송 중에 유닛이 손상된 경우에는 즉시 운송 회사에 연락하여 손해 배상을 요구하십시오.

### 3.2.3. 운반 및 포장 풀기

포장을 풀기 전에 주파수 변환기를 설치 장소에서 최대한 가까운 곳에 둘 것을 권장합니다. 포장 상자를 제거하고 최대한 긴 길이의 팔레트 위에 주파수 변환기를 올려 놓습니다. 비고: 포장 상자에는 장착 시 구멍을 내는 방법에 대한 보기가 포함되어 있습니다.



그림 3.2: 장착 방법에 대한 보기



### 3.2.4. 들어 올리기

주파수 변환기를 들어 올릴 때는 제품에서 눈을 떼지 마십시오. 리프팅 바를 사용하여 주파수 변환기의 리프팅용 구멍이 구부러지지 않도록 하십시오.

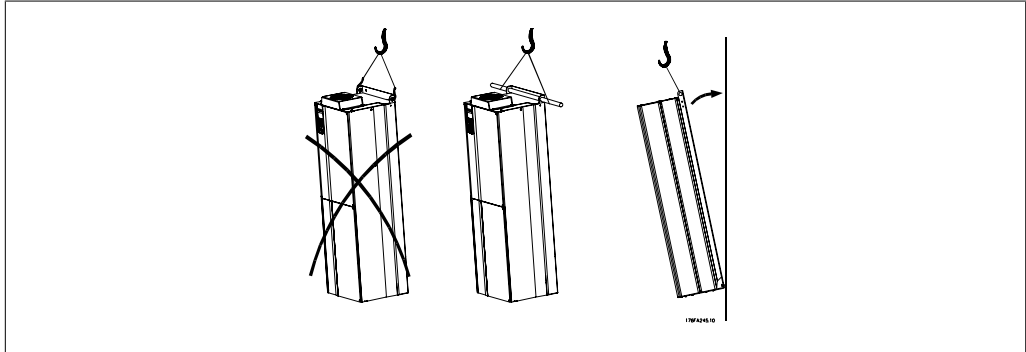
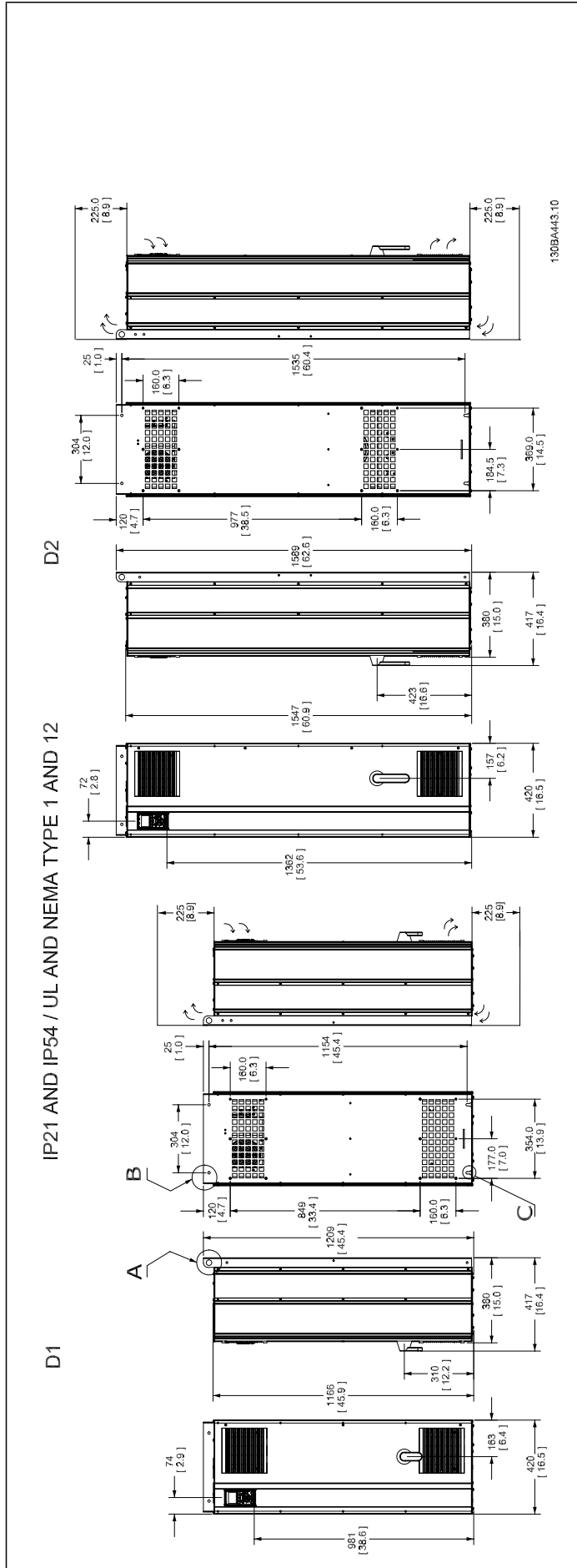
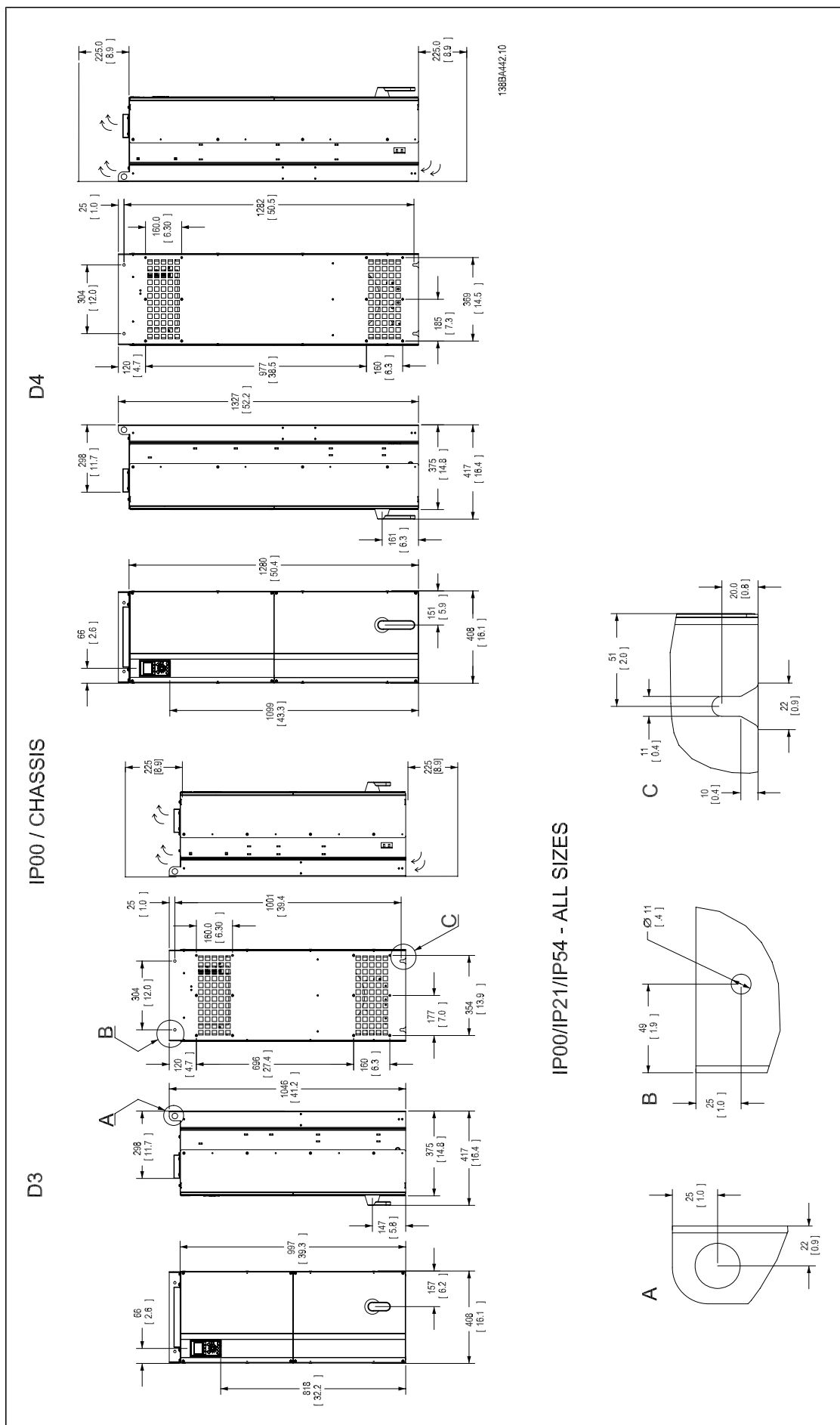
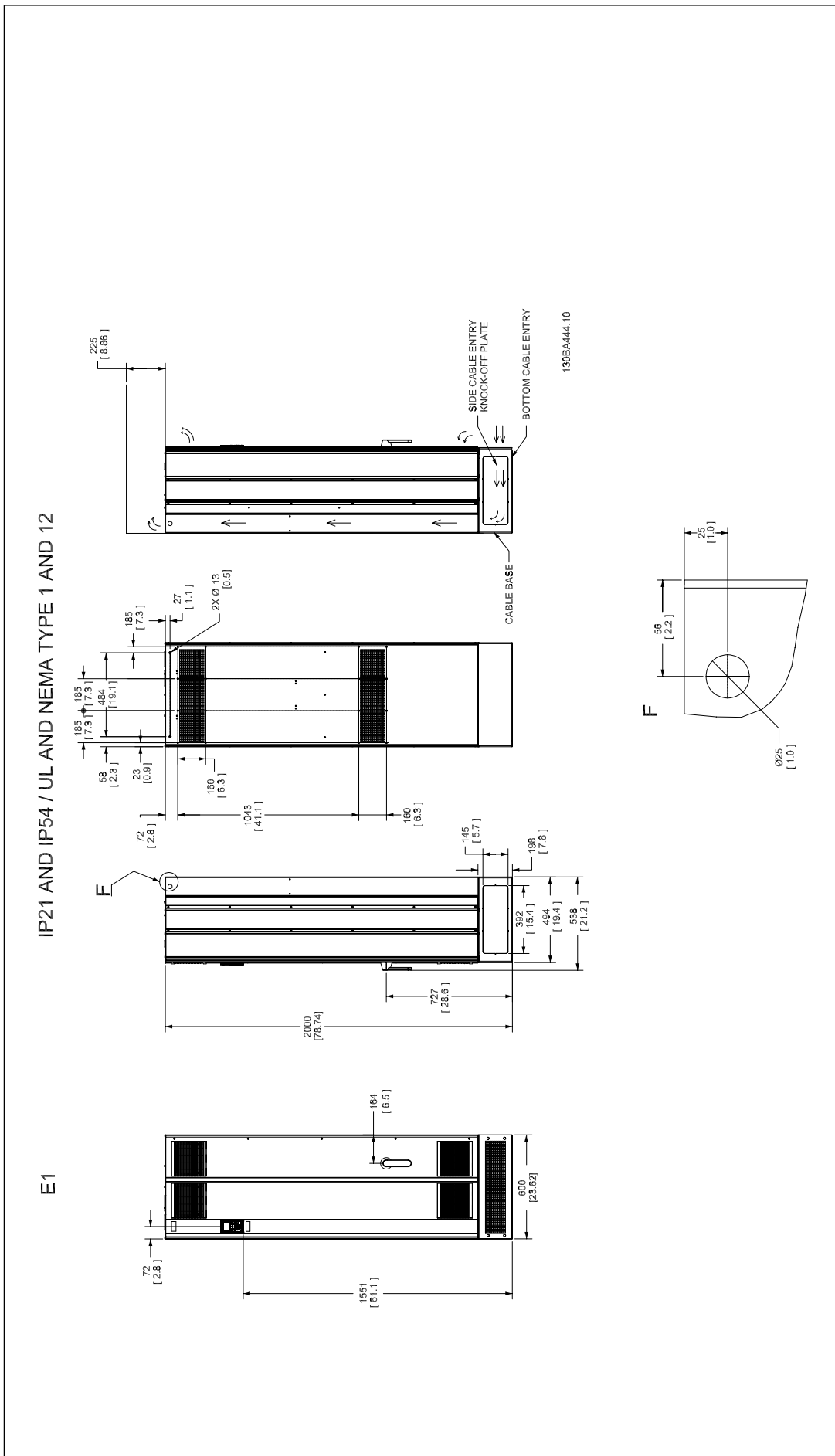


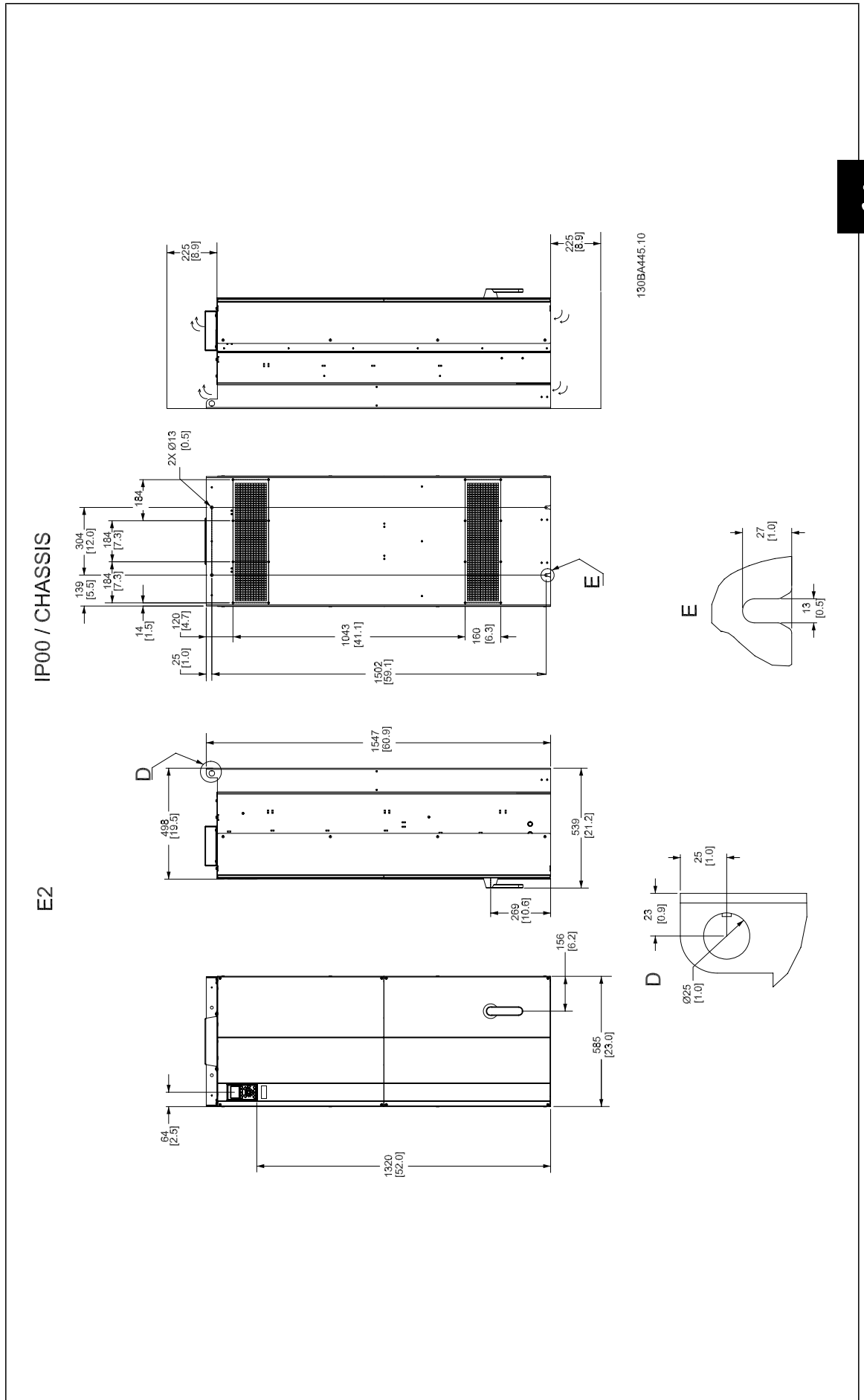
그림 3.3: 들어 올리는 방법(권장)

3.2.5. 외형 치수표







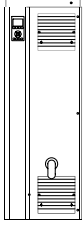
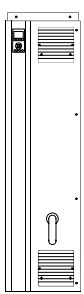

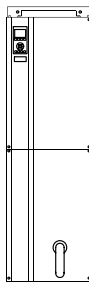


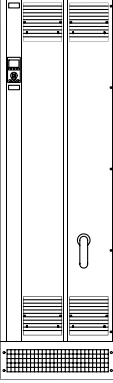
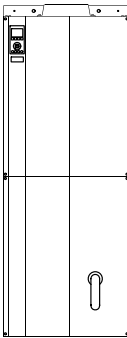
외형 치수표, D 외함							
프레임 크기		D1		D2		D3	D4
		90 - 110kW (380 - 500V) 110 - 132kW (525-690V)		132 - 200kW (380 - 500V) 160 - 315kW (525-690V)		90 - 110kW (380 - 500V) 110 - 132kW (525-690V)	132 - 200kW (380 - 500V) 160 - 315kW (525-690V)
IP NEMA		21 Type 1	54 Type 12	21 Type 1	54 Type 12	00 새시	00 새시
포장 상자 크기 포장 치수	높이						
	너비						
인버터 치수	높이						
	너비						
	깊이						
	최대 중량						

외형 치수표, E 외함				
프레임 크기		E1		E2
		250 - 400kW (380 - 500V) 355 - 560kW (525-690V)		250 - 400kW (380 - 500V) 355 - 560kW (525-690V)
IP NEMA		21 Type 12	54 Type 12	00 새시
포장 상자 크기 포장 치수	높이			
	너비			
인버터 치수	높이			
	너비			
	깊이			
	최대 중량			

3

### 3.2.6. 정격 출력

		D1	D2	D3	D4
외함 종류		 130BA481.10	 130BA482.10	 130BA478.10	 130BA479.10
외함 보호	IP	21/54	21/54	00	00
	NEMA	Type 1/Type 12	Type 1/Type 12	새시	새시
정격 출력		90 - 110kW (400V 기준) (380 - 500V) 110 - 132kW (690V 기준) (525-690V)	132 - 200kW (400V 기준) (380 - 500V) 160 - 315kW (690V 기준) (525-690V)	90 - 110kW (400V 기준) (380 - 500V) 110 - 132kW (690V 기준) (525-690V)	132 - 200kW (400V 기준) (380 - 500V) 160 - 315kW (690V 기준) (525-690V)

		E1	E2
외함 종류		 130BA483.10	 130BA480.10
외함 보호	IP	21/54	00
	NEMA	Type 1/Type 12	새시
정격 출력		250 - 400kW (400V 기준) (380 - 500V) 355 - 560kW (690V 기준) (525-690V)	240 - 400kW (400V 기준) (380 - 500V) 355 - 560kW (690V 기준) (525-690V)

### 3.3. 기계적인 설치

주파수 변환기의 기계적인 설치를 준비할 때는 반드시 주의를 기울여 올바르게 설치되도록 해야 하며 설치 도중에 추가 작업이 발생하지 않도록 해야 합니다. 본 지침 후반부의 기계적인 설치 관련 도면을 면밀히 검토하여 필요한 여유 공간을 확인하십시오..

### 3.3.1. 필요한 공구

기계적인 설치를 하기 위해서는 다음과 같은 공구가 필요합니다.

- 10mm 또는 12mm 드릴날 및 드릴
- 줄자
- 관련 미터기준 소켓(7-17 mm)이 있는 렌치
- 렌치 연장 공구
- IP 21 및 IP 54 유닛의 도관 또는 케이블 글랜드용 판금 편치
- 최소 400kg (880lbs)을 들어올릴 수 있는 리프팅 바(Ø 20mm (0.75 인치)의 막대 또는 관).
- 주파수 변환기를 제자리에 놓기 위한 크레인 또는 기타 리프팅 보조 장비
- Torx T50 공구는 E1 외함을 IP21 및 IP54 외함 유형에 설치하는 데 필요합니다.

### 3.3.2. 일반 고려 사항

#### 공간

주파수 변환기 상단과 하단의 여유 공간이 통풍 및 케이블이 접근하기에 충분한지 확인하십시오. 패널 도어의 개폐가 가능하도록 유닛의 전면에도 추가로 여유 공간을 확보해야 합니다.

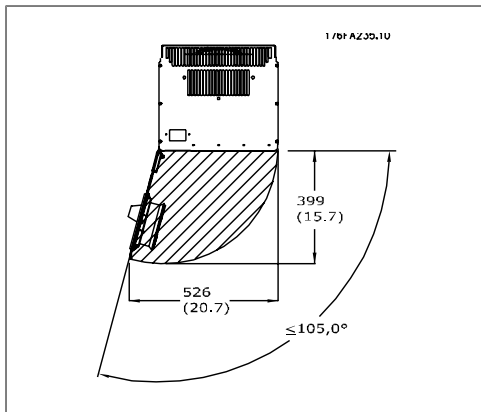


그림 3.4: IP21/IP54 외함 유형 D1 및 D2 전면의 여유 공간.

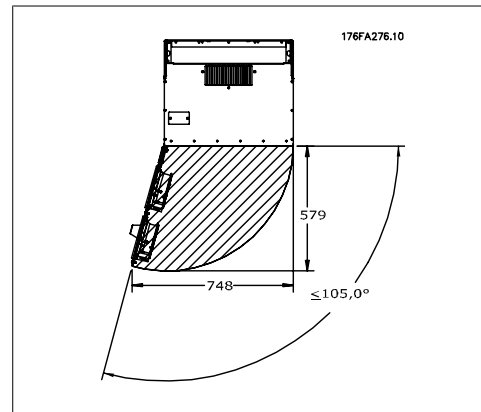


그림 3.5: IP21/IP54 외함 유형 E1 전면의 여유 공간.



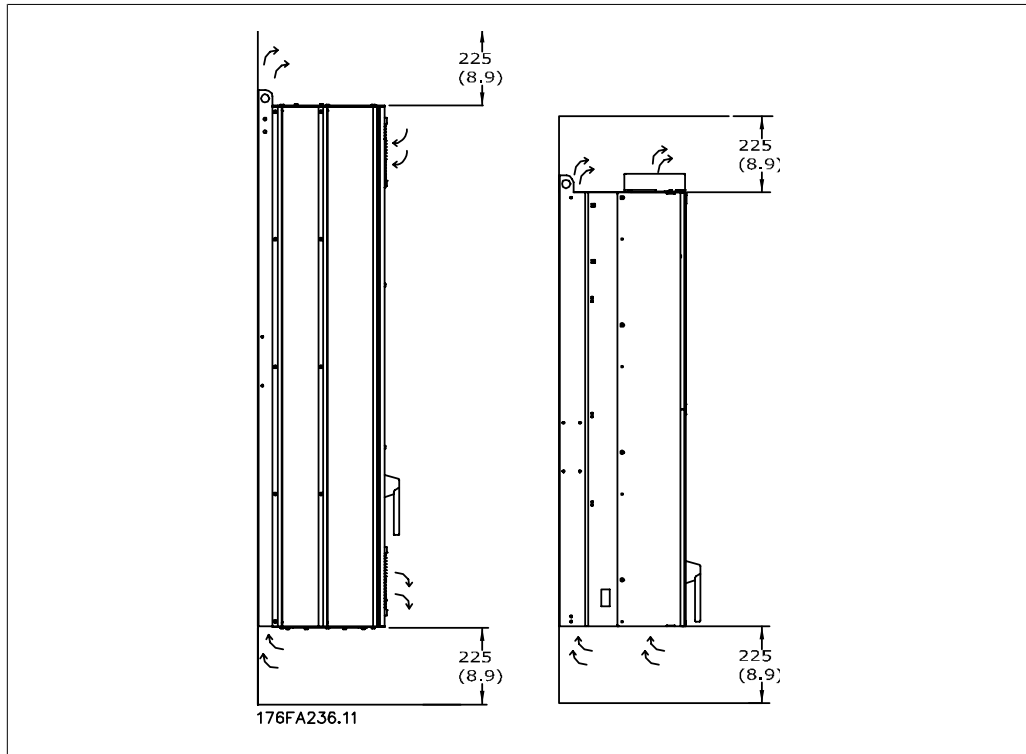


그림 3.6: 통풍 방향과 냉각에 필요한 여유 공간  
 왼쪽: 외함 IP21/54, D1 및 D2.  
 오른쪽: 외함 IP00, D3, D4 및 E2.

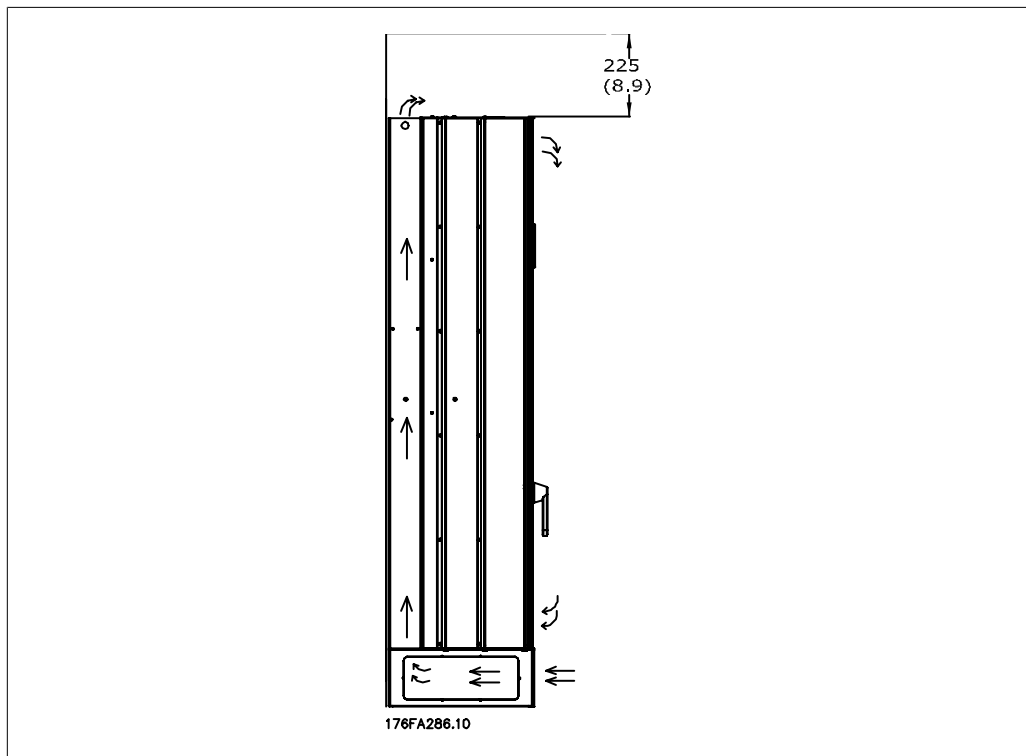


그림 3.7: 통풍 방향과 냉각에 필요한 여유 공간 - 외함 IP21/54, E1

**배선 여유 공간**

배선 시 케이블을 구부릴 수 있는 공간 등 배선 여유 공간이 충분한 지 확인하십시오. IP00 외함은 바닥이 열리도록 되어 있으므로 케이블 클램프를 사용하여 주파수 변환기가 장착된 외함의 뒷면 패널에 케이블을 고정해야 합니다.

**단자 위치**

(D1 및 D2 외함)

케이블 배선 시 여유 공간을 계산할 때는 다음과 같은 단자 위치를 고려하십시오.

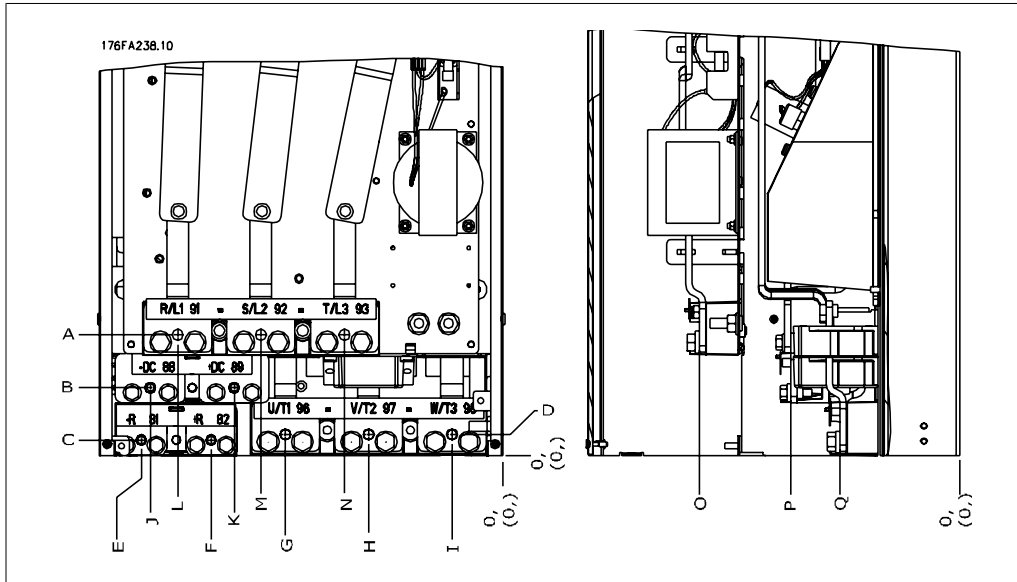


그림 3.8: 전원 연결부 위치

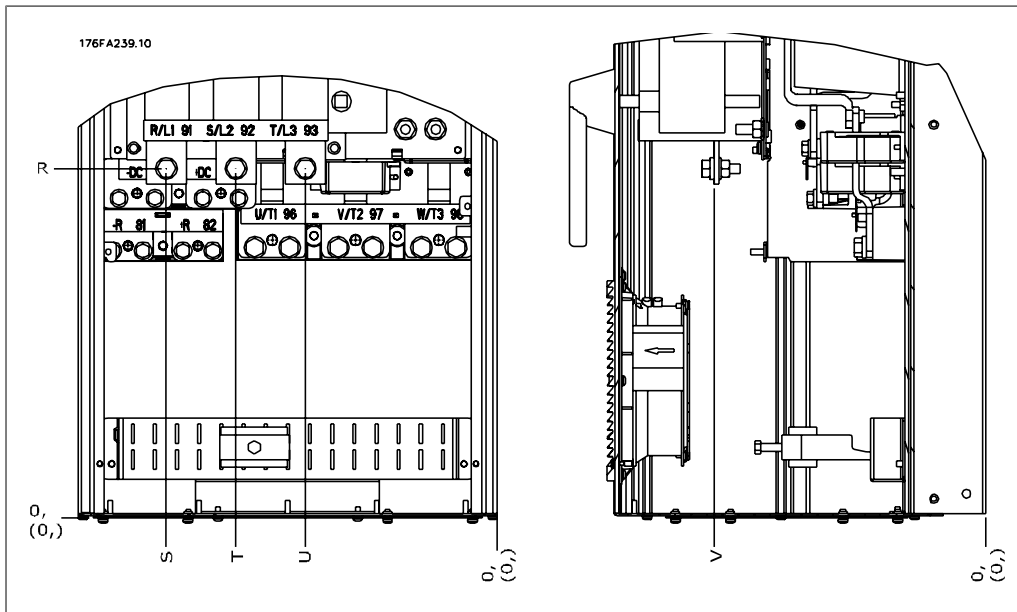


그림 3.9: 전원 연결부 위치 - 차단

전원 케이블은 무겁고 잘 구부러지지 않습니다. 케이블을 쉽게 설치하기에 가장 적합한 주파수 변환기의 위치를 고려하십시오.

	IP 21 (NEMA 1) / IP 54 (NEMA 12)		IP 00 / 새시	
	외함 D1	외함 D2	외함 D3	외함 D4
A	277 (10.9)	379 (14.9)	119 (4.7)	122 (4.8)
B	227 (8.9)	326 (12.8)	68 (2.7)	68 (2.7)
C	173 (6.8)	273 (10.8)	15 (0.6)	16 (0.6)
D	179 (7.0)	279 (11.0)	20.7 (0.8)	22 (0.8)
E	370 (14.6)	370 (14.6)	363 (14.3)	363 (14.3)
F	300 (11.8)	300 (11.8)	293 (11.5)	293 (11.5)
G	222 (8.7)	226 (8.9)	215 (8.4)	218 (8.6)
H	139 (5.4)	142 (5.6)	131 (5.2)	135 (5.3)
I	55 (2.2)	59 (2.3)	48 (1.9)	51 (2.0)
J	354 (13.9)	361 (14.2)	347 (13.6)	354 (13.9)
K	284 (11.2)	277 (10.9)	277 (10.9)	270 (10.6)
L	334 (13.1)	334 (13.1)	326 (12.8)	326 (12.8)
M	250 (9.8)	250 (9.8)	243 (9.6)	243 (9.6)
N	167 (6.6)	167 (6.6)	159 (6.3)	159 (6.3)
O	261 (10.3)	260 (10.3)	261 (10.3)	261 (10.3)
P	170 (6.7)	169 (6.7)	170 (6.7)	170 (6.7)
Q	120 (4.7)	120 (4.7)	120 (4.7)	120 (4.7)
R	256 (10.1)	350 (13.8)	98 (3.8)	93 (3.7)
S	308 (12.1)	332 (13.0)	301 (11.8)	324 (12.8)
T	252 (9.9)	262 (10.3)	245 (9.6)	255 (10.0)
U	196 (7.7)	192 (7.6)	189 (7.4)	185 (7.3)
V	260 (10.2)	273 (10.7)	260 (10.2)	273 (10.7)

표 3.1: 케이블 위치는 위 그림과 같습니다. 치수는 mm (인치) 단위입니다.

단자 위치 - E1 외함

케이블 배선 시 여유 공간을 계산할 때는 다음과 같은 단자 위치를 고려하십시오.

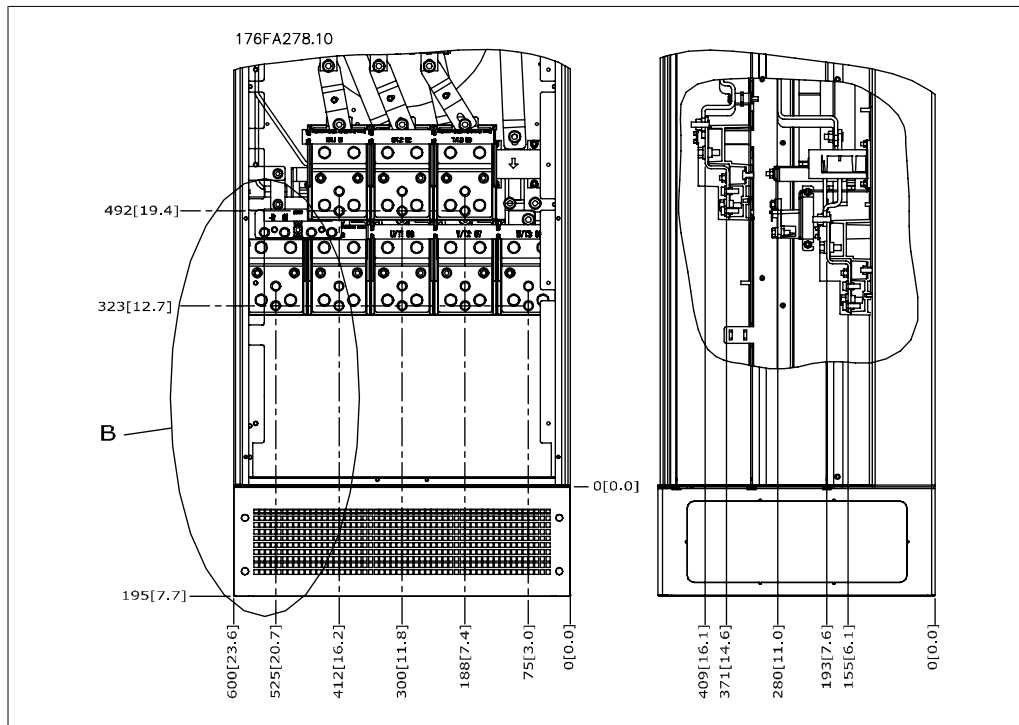


그림 3.10: IP21 (NEMA Type 1) 및 IP54 (NEMA Type 12) 외함의 전원 연결부 위치

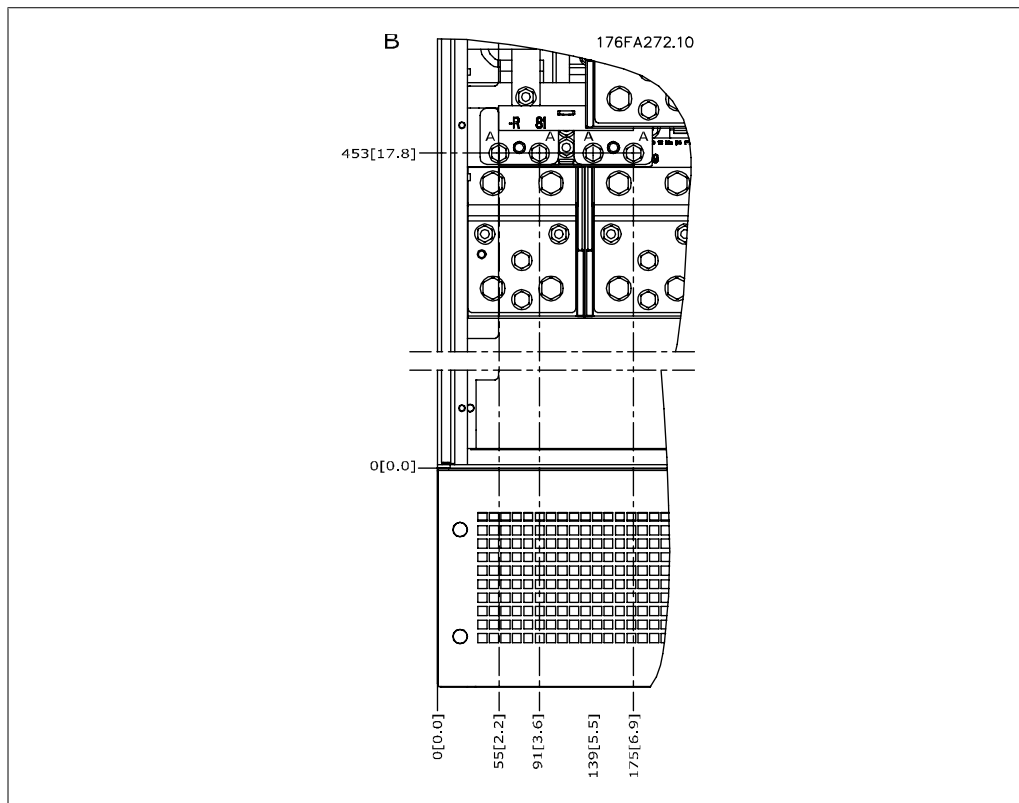


그림 3.11: IP21 (NEMA type 1) 및 IP54 (NEMA type 12) 외함의 전원 연결부 위치(B의 세부 그림)

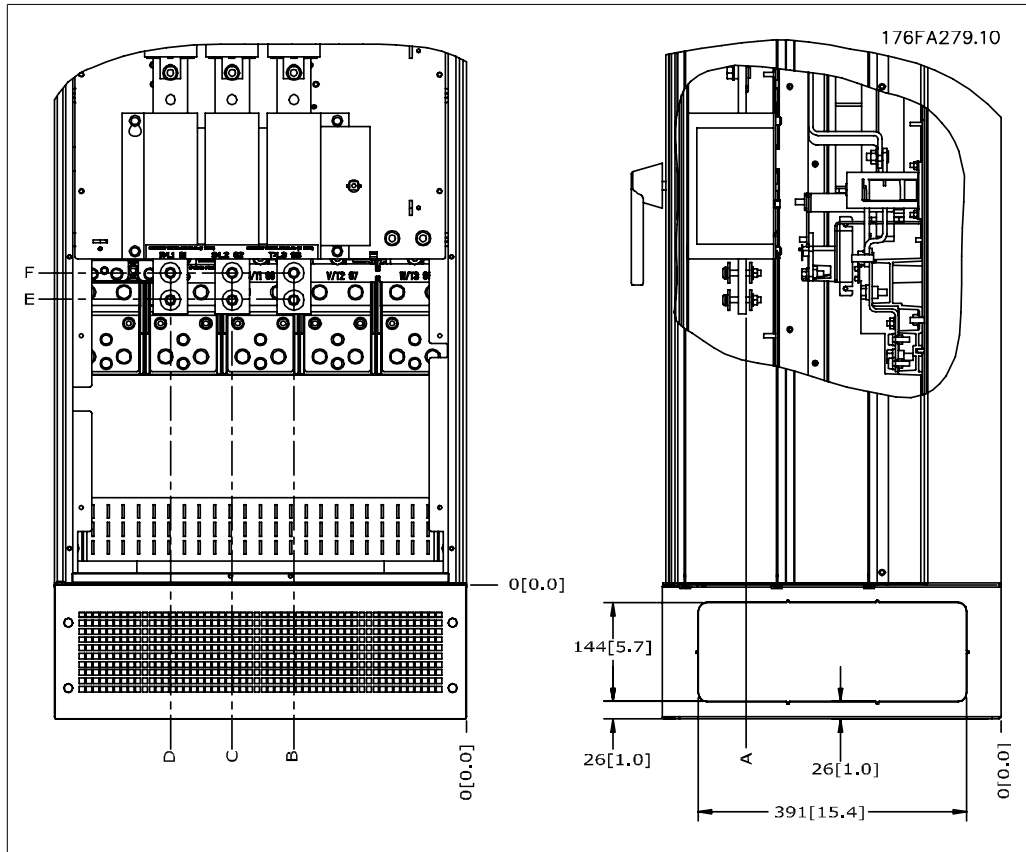


그림 3.12: IP21 (NEMA type 1) 및 IP54 (NEMA type 12) 외함 차단 스위치의 전원 연결부 위치

**단자 위치 - E2 외함**

케이블 배선 시 여유 공간을 계산할 때는 다음과 같은 단자 위치를 고려하십시오.

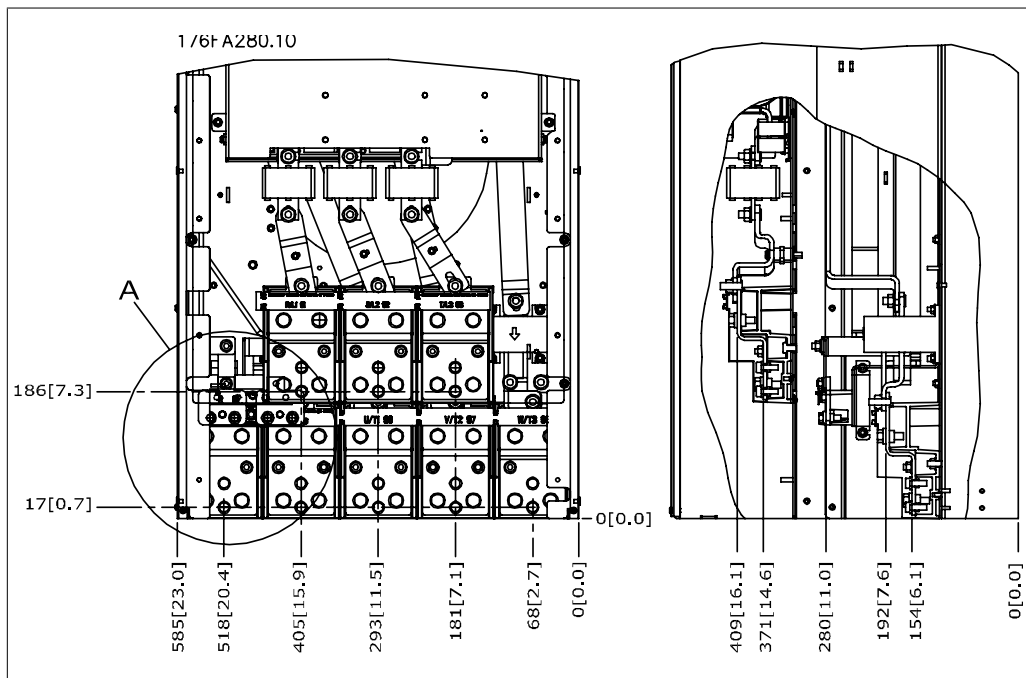


그림 3.13: IP00 외함의 전원 연결부 위치

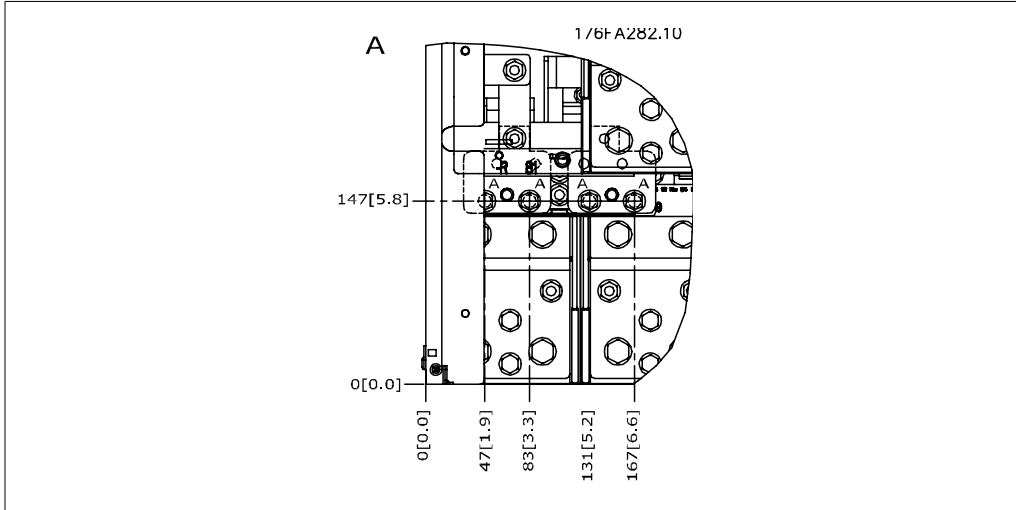


그림 3.14: IP00 외함의 전원 연결부 위치

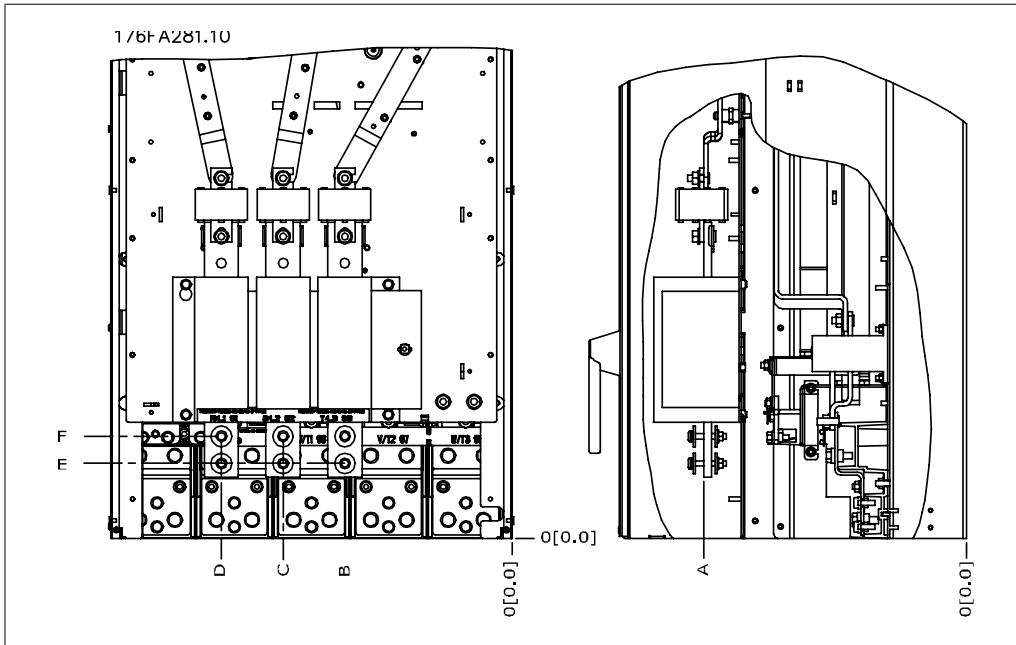


그림 3.15: IP00 외함 차단 스위치의 전원 연결부 위치

전원 케이블은 무겁고 잘 구부러지지 않습니다. 케이블을 쉽게 설치하기에 가장 적합한 주파수 변환기의 위치를 고려하십시오.

각 단자마다 최대 4개의 케이블(케이블 리그 포함) 또는 표준형 박스 리그를 사용할 수 있습니다. 접지는 인버터의 해당 중단점에 연결됩니다.

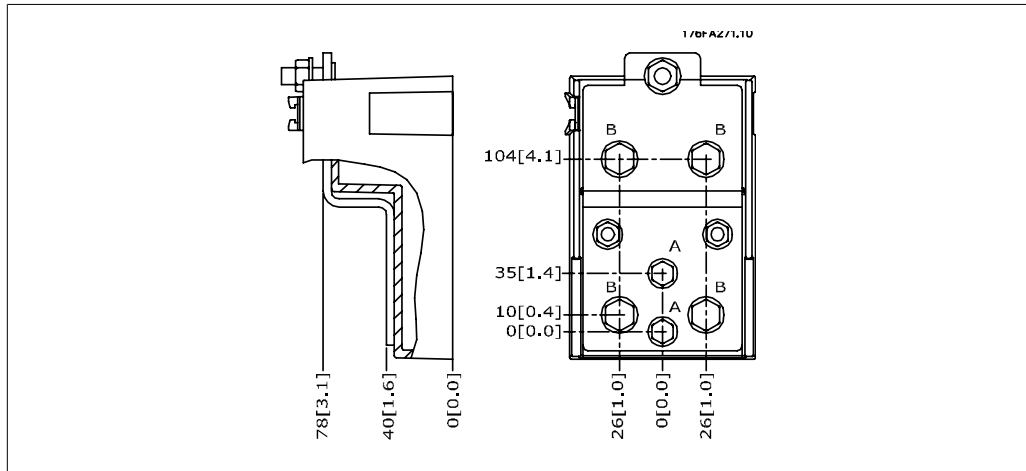


그림 3.16: 단자 세부 그림

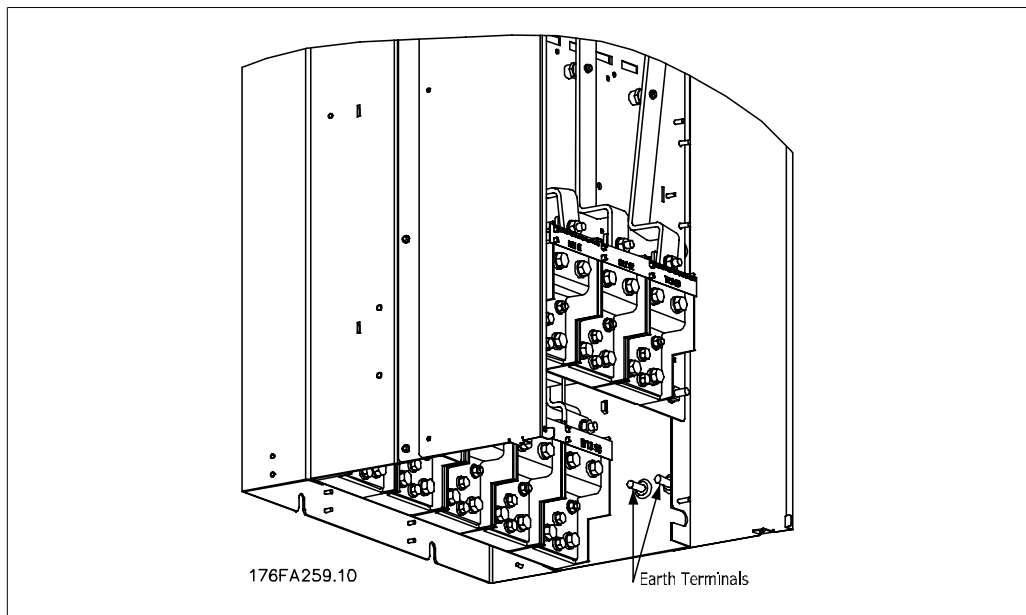


그림 3.17: IP00의 접지 단자 위치

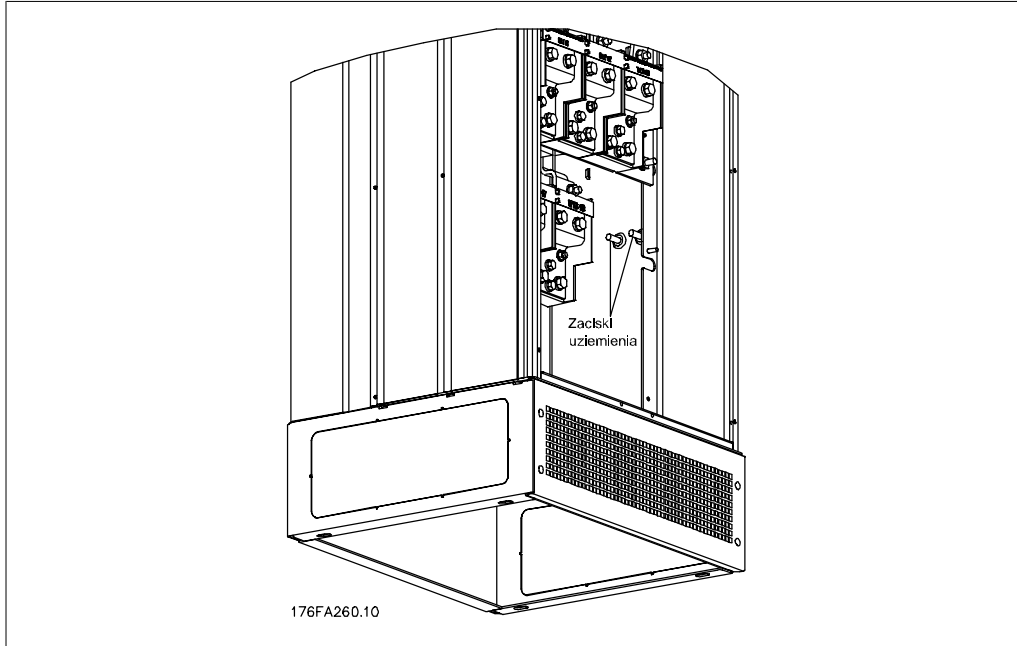


그림 3.18: IP21 (NEMA type 1) 및 IP54 (NEMA type 12)의 접지 단자 위치

**냉각**

유닛 상단과 하단의 냉각 덕트를 사용하거나 유닛 뒷면의 덕트를 사용하거나 냉각 방식을 결합하여 사용하는 등 각기 다른 방법으로 냉각할 수 있습니다.

**통풍**

만드시 방열판에 필요한 만큼 공기가 통풍되어야 합니다. 통풍량은 아래와 같습니다.

의함	도어 팬 / 상단 팬의 통풍	방열판의 통풍
IP21 / NEMA 1 및 IP54 / NEMA 12	D1 및 D2	170m <sup>3</sup> /h (100 cfm)
	E1	340m <sup>3</sup> /h (200 cfm)
IP00 / 새시	D3 및 D4	255m <sup>3</sup> /h (150 cfm)
	E2	255m <sup>3</sup> /h (150 cfm)

표 3.2: 방열판 통풍



**덕트를 이용한 냉각**

주파수 변환기의 팬을 활용하여 강제 냉각하는 Rittal TS8 외함에 IP00 / 새시 주파수 변환기를 최적으로 설치하는 전용 옵션이 개발되었습니다.

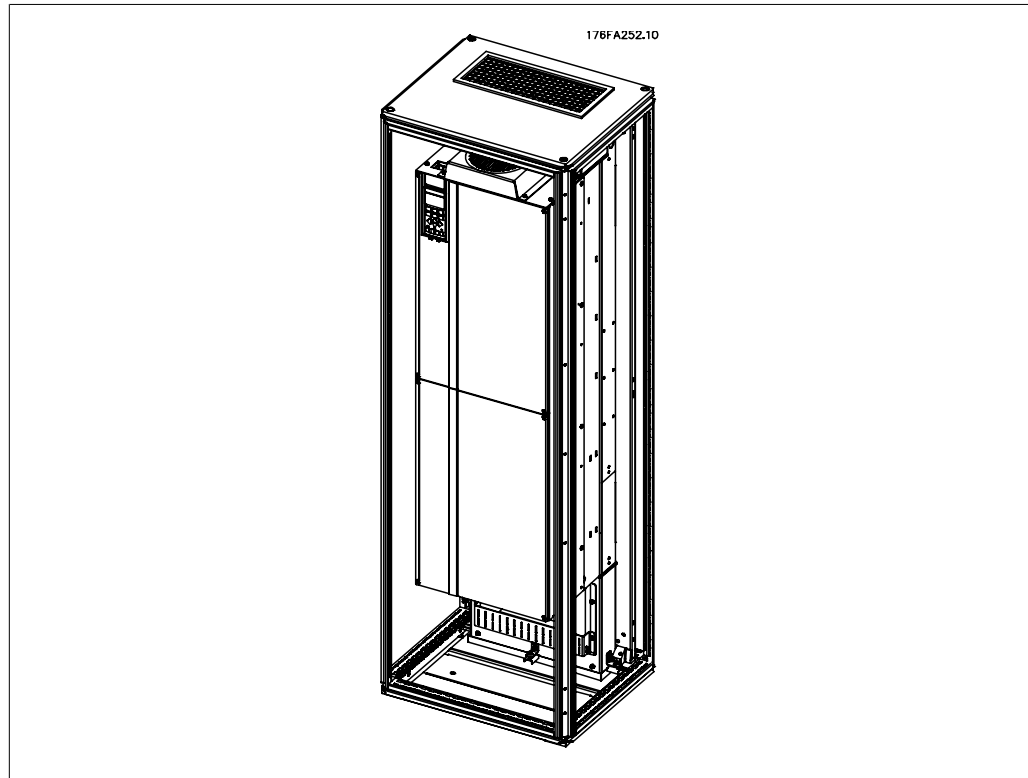


그림 3.19: Rittal TS8 외함에 IP00 설치

Rittal TS8 외함	프레임 D3 키트 부품 번호	프레임 D4 키트 부품 번호	프레임 E2 부품 번호.
1800mm	176F1824	176F1823	사용할 수 없음
2000mm	176F1826	176F1825	176F1850
2200mm			176F0299

표 3.3: 덕트 키트 발주 번호

**뒷면을 이용한 냉각**

뒷면의 채널을 이용하면 예컨대, 제어실에 쉽게 설치할 수 있습니다. 외함 뒷면에 유닛을 장착하면 덕트를 이용한 냉각과 유사한 방식으로 유닛을 쉽게 냉각할 수 있습니다.. 더운 공기는 외함의 뒷면을 통해 배기됩니다. 이는 주파수 변환기에서 배기된 더운 공기가 제어실 온도에 영향을 주지 않는 솔루션입니다.



**주의**  
인버터 내의 추가 냉각을 위해서는 Rittal 외함에 작은 도어 팬이 필요합니다.



그림 3.20: 냉각 방식의 결합

위에서 설명한 솔루션은 또한 실제 설치 시 최적의 솔루션을 제공할 수 있도록 결합할 수 있습니다.

자세한 정보는 *덕트 키트 사용 설명서, 175R5640* 을 참조하십시오.

### 3.3.3. 외함 - IP00 / 새시 유닛 내 설치

IP00 버전은 패널 장착용이므로 주파수 변환기 설치 방법과 유닛 냉각 방법에 관해 잘 알고 있는 것이 중요합니다. 설치 키트를 사용하여 Rittal TS8 외함에 주파수 변환기를 설치하는 방법에 관한 자세한 설명은 본 설치 지침서의 후반부에 수록되어 있습니다. 이는 또한 다른 설치 시 지침서로 이용할 수 있습니다.

### 3.3.4. 벽에 설치 - IP21 (NEMA 1) 및 IP54 (NEMA 12) 유닛

이 지침은 D1 및 D2 외함에만 적용됩니다.  
유닛 설치 장소를 미리 생각해 두어야 합니다.

**최종 설치 장소를 선정하기 전에 관련 사항을 고려하십시오.**

- 냉각에 필요한 여유 공간
- 도어 개폐 시 필요한 여유 공간
- 바닥에 케이블이 들어 갈 수 있는 여유 공간

장착 방법에 대한 보기를 활용하여 벽에 장착용 구멍을 표시하고 드릴로 표시된 바와 같이 구멍을 내십시오. 냉각을 위해 바닥 및 천장과의 간격이 올바른지 확인하십시오. 주파수 변환기 하단과 바닥 간 간격이 최소한 225mm(8.9 인치) 필요합니다. 하단에 볼트를 체결하고 그 위에 주파수 변환기를 올려 놓으십시오. 주파수 변환기를 벽쪽으로 약간 기울인 다음 상단 볼트를 체결하십시오. 주파수 변환기가 벽에 단단히 고정되도록 볼트 4개를 모두 조이십시오.

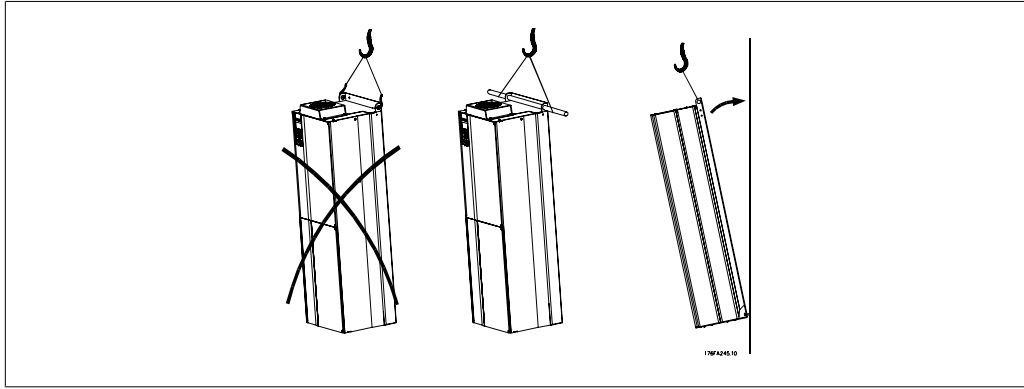


그림 3.21: 벽에 장착하기 위해 인버터를 들어 올리는 방법

### 3.3.5. 바닥에 설치 - 페데스탈(받침대) 설치 IP21 (NEMA1) 및 IP54 (NEMA12)

IP21 (NEMA type 1) 및 IP54 (NEMA type 12) 외함 주파수 변환기는 페데스탈 위에도 설치할 수 있습니다.

D1 및 D2 외함

발주 번호 176F1827

자세한 정보는 *페데스탈 키트 지침 설명서, 175R5642*를 참조하십시오.



그림 3.22: 페데스탈 위의 인버터

E1 외함은 기본적으로 페데스탈과 함께 배송됩니다. 바닥에 페데스탈을 설치합니다. 오른쪽 그림과 같이 드릴로 고정용 구멍을 냅니다.

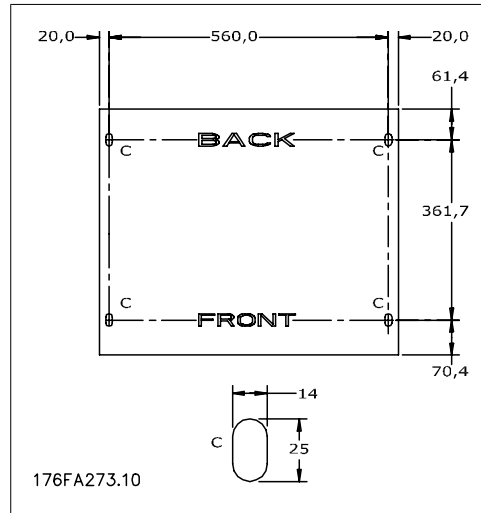


그림 3.23: 바닥에 고정용 구멍 내는 방법에 대한 보기.

인버터를 페데스탈 위에 장착하고 그림과 같이 함께 제공된 볼트로 인버터를 페데스탈에 고정시킵니다.

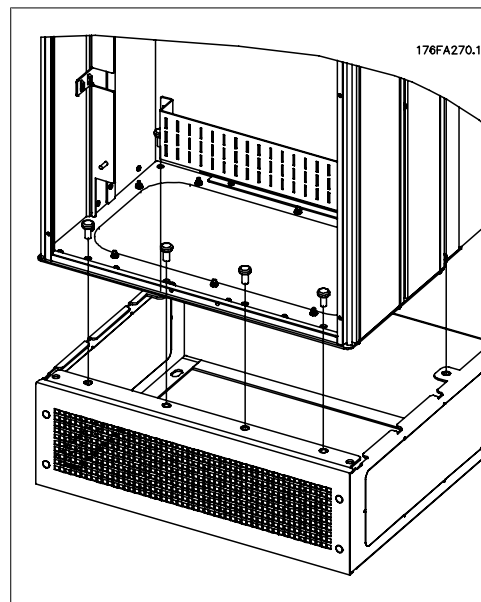


그림 3.24: 페데스탈에 인버터 장착

### 3.3.6. 글랜드/도관 입구 - IP21 (NEMA 1) 및 IP54 (NEMA12)

케이블은 제품 하단의 글랜드 플레이트를 통해 연결됩니다. 플레이트를 분리하고 글랜드 또는 도관 입구 위치를 결정하십시오. 도면에 표시된 부분에 구멍을 내십시오.

특정 보호 수준과 유닛의 올바른 냉각을 확보하기 위해 주파수 변환기에 글랜드 플레이트를 반드시 장착해야 합니다. 글랜드 플레이트가 장착되지 않으면 유닛이 트립될 수 있습니다.

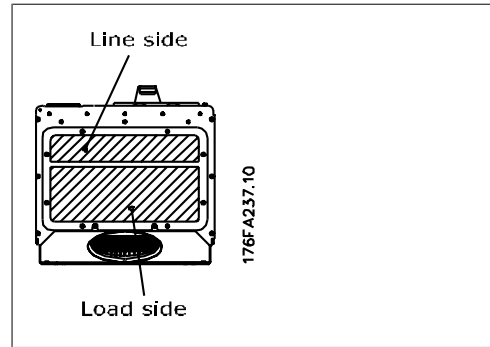


그림 3.25: 주파수 변환기 하단에서 본 케이블 입구 - 외함 D1 및 D2.

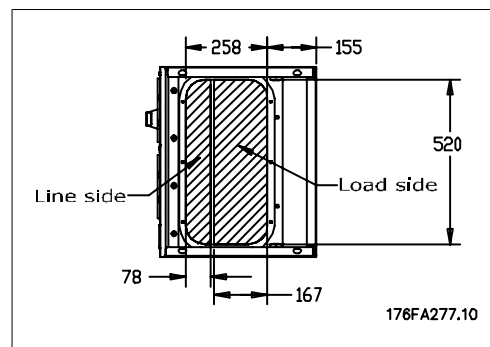


그림 3.26: 주파수 변환기 하단에서 본 케이블 입구 - 외함 E1.

E1 외함의 하단 플레이트는 외함 안쪽 또는 바깥쪽에 장착할 수 있으며 하단에 장착할 경우, 주파수 변환기를 페데스탈 위에 올려 놓기 전에 글랜드와 케이블을 장착할 수 있는 등 설치 공정에 유연성을 제공합니다.

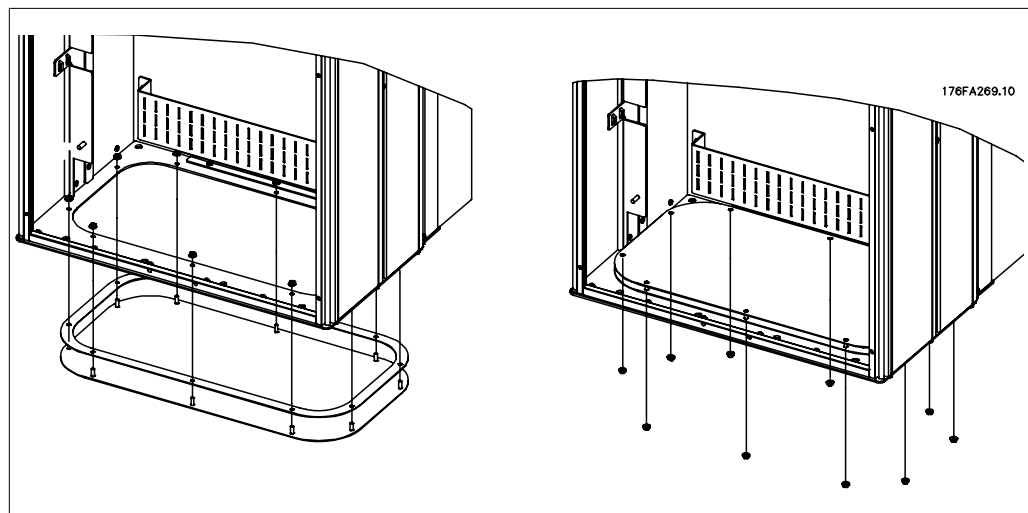


그림 3.27: 하단 플레이트 장착, E1 외함.

### 3.3.7. IP21 드립 쉴드(drip shield) 설치 (D1 및 D2 외함)

IP21 등급을 충족시키기 위해 별도의 드립 쉴드(drip shield)가 아래에 설명된 대로 설치되어야 합니다.

- 전면 나사 2개를 분리합니다.
- 드립 쉴드를 삽입하고 나사를 체결합니다.
- 나사를 5.6 Nm (50 in-lbs)의 조임 강도로 조입니다.

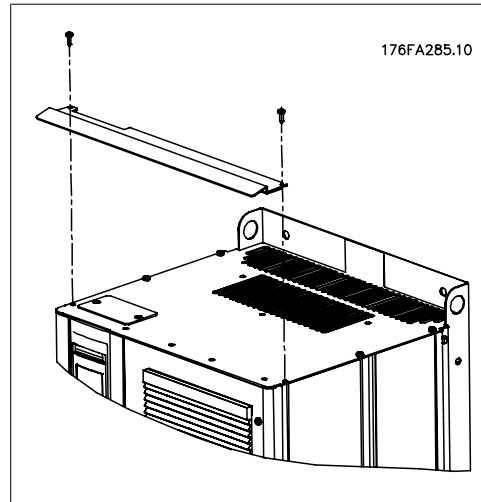


그림 3.28: 드립 쉴드(Drip shield) 설치.

## 3.4. 옵션의 현장 설치

본 장에서는 Rittal 외함의 덕트 냉각 키트로 IP00 / 새시 외함 주파수 변환기를 설치하는 방법에 관해 설명합니다. 이 키트는 1800mm (프레임 D1 및 D2에만 해당) 및 2000mm 높이뿐만 아니라 2200mm (E2 외함용) 높이의 Rittal TS8 외함에 사용하도록 설계되었으며 시험을 거쳤습니다. 기타 높이의 외함은 지원되지 않습니다. 외함과 더불어 200mm의 베이스/플린스가 필요합니다.

외함의 최소 치수는 다음과 같습니다.

- D1 및 D2 프레임: 깊이 500mm 및 너비 600mm.
- E1 프레임: 깊이 600mm 및 너비 800mm.

설치 시 필요에 따라 최대 깊이 및 너비가 사용될 수 있습니다. 하나의 외함에서 여러 대의 주파수 변환기를 사용하는 경우에는 각각의 인버터를 각 인버터 뒷면 패널에 장착하고 패널의 중간 부분끼리 연결하여 지탱할 것을 권장합니다. 이러한 덕트 키트는 패널의 “프레임 내” 장착을 지원하지 않습니다(자세한 내용은 Rittal TS8 카탈로그 참조). 아래 표에 나열된 덕트 냉각 키트는 Rittal TS8 IP 20 / UL / NEMA 1 외함 및 IP 54 / UL / NEMA 12 외함의 IP 00 / 새시 주파수 변환기에만 사용하기에 적합합니다.

그림에 나타난 덕트는 D1 및 D2 외함용입니다. E1 외함용 덕트는 그 외관은 다르지만 설치 방법은 동일합니다.



E1 외함의 경우, 주파수 변환기의 중량 때문에 Rittal 외함 뒷면에 플레이트를 장착하는 것이 중요합니다.

#### 발주 정보

Rittal TS-8 외함	프레임 D3 키트 부품 번호	프레임 D4 키트 부품 번호	프레임 E2 부품 번호.
1800mm	176F1824	176F1823	사용할 수 없음
2000mm	176F1826	176F1825	176F1850
2200mm			176F0299

**키트 내용물**

- 덕트 구성품
- 장착용 하드웨어
- 가스켓 부품
- D1 및 D2 프레임 키트와 함께 배송되는 품목:
  - 175R5639 - Rittal 외함의 장착 방법에 대한 보기 및 상단/하단 절단선.
- E1 프레임 키트와 함께 배송되는 품목:
  - 175R1036 - Rittal 외함의 장착 방법에 대한 보기 및 상단/하단 절단선.

**모든 고정 장치는 다음 중 하나입니다.**

- 10mm, M5 너트 (토크 2.3 Nm (20 in-lbs))
- T25 Torx 나사 (토크 2.3 Nm (20 in-lbs))

**3.4.1. Rittal 외함 설치**

이 그림은 키트에 포함된 실제 크기의 보기와 외함 상단 및 하단 플레이트의 절단선을 표시하는 데 사용할 수 있는 도면 2개를 나타냅니다. 덕트는 통풍구의 위치를 표시하는 데도 사용할 수 있습니다.

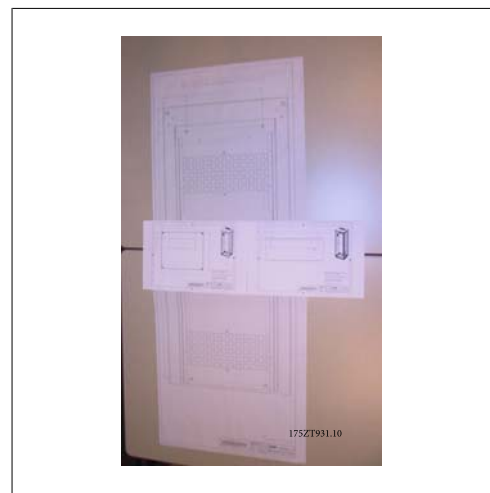


그림 3.29: 보기

가스켓 부품을 외함 뒷면 패널에 설치하기 전에 주파수 변환기의 뒤쪽 통풍구에 설치하십시오.

키트와 함께 제공된 보기(위 그림 참조)를 사용하여 Rittal 외함의 뒷면 패널에 주파수 변환기를 설치하십시오. 보기는 뒷면 패널의 상단 왼쪽 모서리를 기준으로 합니다. 따라서 보기는 모든 크기의 뒷면 패널 뿐만 아니라 1800mm 높이의 외함과 2000mm 높이의 외함에 모두 사용할 수 있습니다.



그림 3.30: 이 어플리케이션에서 사용되지 않는 뒤쪽 통풍구

외함에 뒷면 패널을 설치하기 전에 아래 그림과 같이 하단 덕트 어댑터의 양쪽 측면에 가스켓을 조립하고 주파수 변환기 하단에 설치하십시오.

3

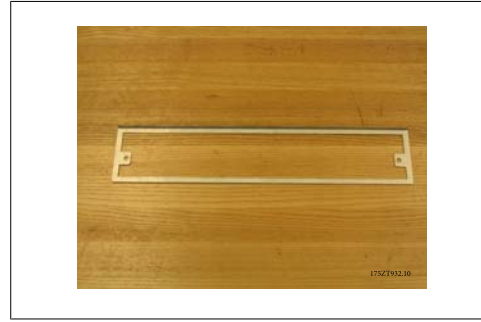


그림 3.31: 하단 덕트 어댑터



그림 3.32: 가스켓과 함께 설치된 하단 덕트 어댑터



그림 3.33: 설치된 하단 덕트 어댑터

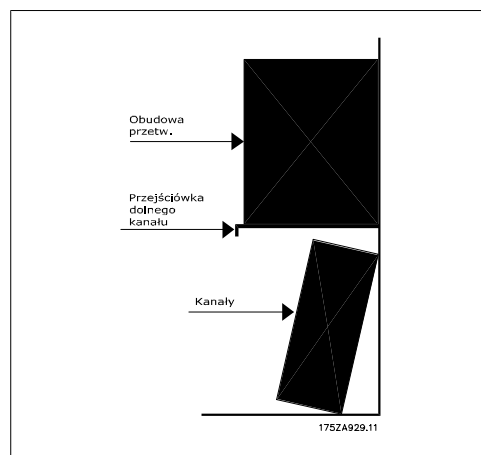



그림 3.34: 측면에서 보기





**주의**  
가스켓을 사용하여 주파수 변환기를 뒷면에 올바르게 설치한 후에 하단 플레이트를 설치하십시오.

장착용 브래킷 2개를 주파수 변환기 새시에 설치한 다음 하단 덕트 어댑터를 아래 그림과 같이 주파수 변환기 하단에 설치하십시오.

뒷면 패널이 외함 바깥쪽에 있는 동안에는 더욱 쉽게 하단 플레이트를 설치할 수 있습니다. 하단 덕트 어댑터의 둥근 모서리 부분이 주파수 변환기의 전면과 하단에 위치합니다.

Rittal TS8 외함에 주파수 변환기와 뒷면 패널을 설치하기 전에 주파수 변환기의 상단 덮개에 있는 나사 5개(아래 그림 참조)를 가장 멀리 있는 것부터 분리하여 버리십시오. 이 구멍은 키트와 함께 제공된 긴 나사로 상단 덕트를 고정하는 데 사용됩니다.

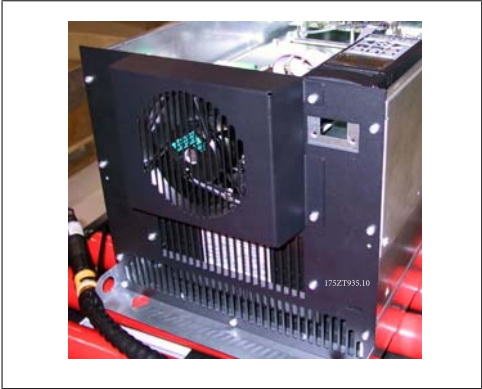


그림 3.35: IP 00 / 새시 주파수 변환기의 상단

외함에 뒷면 패널을 설치하십시오(아래 그림 참조). 뒷면 패널을 추가로 지탱하려면 Rittal PS4593.000 브래킷(주파수 변환기의 각 측면 중앙에 최소 1개 이상)과 적절한 지지끈을 사용하십시오. D4 및 E2 프레임의 경우에는 각 측면에 2개의 브래킷과 지지끈을 사용하십시오. 동일한 뒷면 패널에 구성품을 추가로 장착하는 경우, Rittal 설명서를 참조하여 추가 지원 요구 사항을 확인하십시오.



그림 3.36: 외함에 설치된 주파수 변환기

### 3.4.2. Rittal 외함 설치, 계속

상단 덕트 덮개는 아래와 같은 조립 부품으로 구성되어 있습니다. 맨 왼쪽부터: 1. 상단 덕트 마감 플레이트, 2. 주파수 변환기 브래킷, 3. 덕트, 4. 덕트 통풍 상단 덮개.

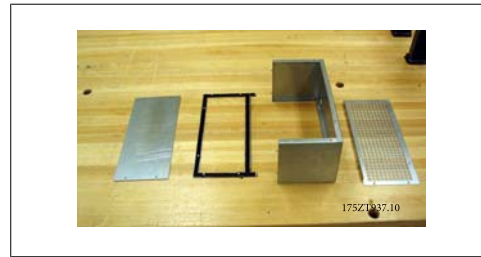


그림 3.37: 상단 덕트 조립 부품



그림 3.38: 상단 덕트와 외함 상단 설치된 모습

상단 덕트부를 위 그림과 같이 임시로 설치하십시오. 상단 덕트 덮개 부품을 사용하여 외함 상단의 윤곽을 표시하십시오. 아니면 장착 방법에 대한 보기(도면 제공)를 사용하여 외함의 윤곽을 절단하십시오.

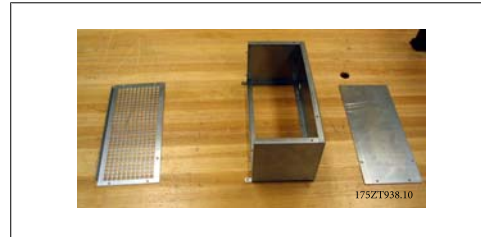


그림 3.39: 상단 덕트는 주파수 변환기 브래킷으로 부분 조립되어 있습니다.



그림 3.40: 절단된 Rittal 외함 상단  
표준형 Rittal 외함 상단이 절단되었습니다. 절단 시 가스켓은 사용되지 않습니다. 가스켓은 덕트의 일부입니다.



그림 3.41: 캐스킷의 모서리를 접어 덕트와 상단 통풍 덮개 사이의 마감재로 사용하십시오.



그림 3.42: 상단 덕트 설치된 모습



그림 3.43: 주파수 변환기와 덕트 통풍 상단 덮개 양쪽에 모두 가스켓을 적용합니다.



그림 3.44: 주파수 변환기에 설치 준비 완료된 상단 덕트

덕트를 최종적으로 설치하기 위해서는 상단 덕트를 아래 그림과 같이 조립하십시오.

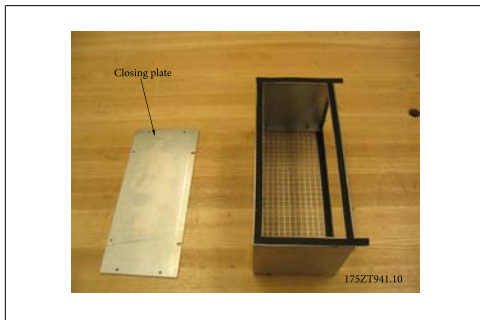


그림 3.45: 가스켓과 함께 조립된 상단 덕트 모습

상단 덕트 마감 플레이트는 주파수 변환기에 덕트를 설치하기 위해 설치하지 않고 남겨둡니다. 상단 덕트는 주파수 변환기 상단 덮개에 있는 구멍을 통해 주파수 변환기에 부착됩니다. 키트와 함께 제공된 긴 T25 나사를 주파수 변환기 상단 덮개에 있는 구멍에 사용하십시오. 덕트가 주파수 변환기 장착용 볼트에 맞게 위치합니다.

덕트가 주파수 변환기에 부착되면 덕트 마감 플레이트를 부착할 수 있습니다. 상단 덕트 조립이 완료되었습니다.

가스켓을 상단 덕트 마감 플레이트와 설치부에 적용하십시오. 외함 상단을 설치하십시오. 상단 덕트 설치가 완료되었습니다.



그림 3.46: 상단 덕트 설치된 모습



그림 3.47: 가스켓이 적용된 상단 덕트 마감 플레이트



그림 3.48: 상단 덕트 마감 플레이트 설치된 모습



그림 3.49: 외함 상단 설치된 모습



그림 3.50: 위에서 내려다 본 Rittal 외함

### 3.4.3. Rittal 외함 설치, 계속

하단 덕트 조립 부품입니다. 덕트 구성품의 전개도를 참조하십시오. 가스켓은 그림과 같이 설치됩니다. 덮개를 제외하고 하단 덕트를 조립하십시오. 조립 시 부분 조립된 하단 덕트의 전면과 양쪽 측면에 굴절 브래킷 3개도 장착하십시오. 하단 덕트 칼라는 T25 나사 3개를 사용하여 브래킷 구멍 중 가장 멀리 있는 것부터 체결하여 덕트에 고정하십시오. 나사를 조여 가스켓을 압착하십시오.

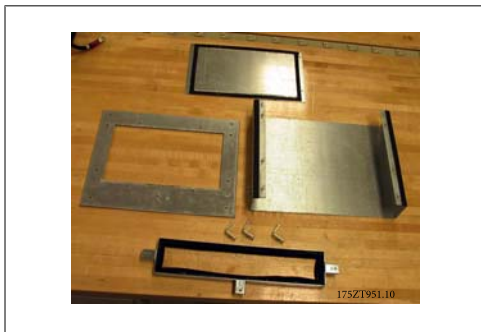


그림 3.51: 하단 덕트 조립 부품



그림 3.52: 부분 조립된 하단 덕트



덕트 조립 부품은 하단 절단선을 표시하는 데 사용됩니다. 오른쪽 그림과 같이 하단 덕트를 임시로 설치하십시오. 덕트 안쪽을 이용하여 외함 하단의 윤곽을 표시하십시오.

그림 3.53: 완전히 조립된 하단 덕트



글랜드 플레이트의 가장 안쪽 부분이 절단됩니다. 하단 덕트 조립 부품의 설치를 위해 나머지 2개의 글랜드 플레이트를 제거해야 합니다.

그림 3.54: 절단선을 표시하기 위해 덕트를 글랜드에 임시로 설치하십시오.



그림 3.55: 외함 하단 절단

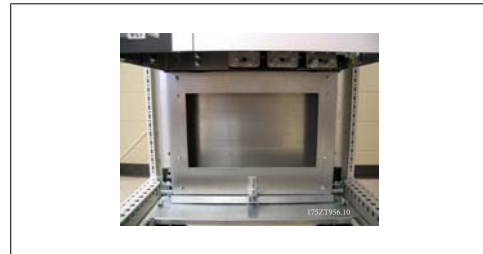


그림 3.56: 설치된 하단 덕트

하단 덕트는 그림과 같이 제자리에서 회전합니다. 설계에 따라 하단 덕트가 빈틈 없이 삽입됩니다. 덕트의 위쪽 부분은 하단 덕트 어댑터 밑에 삽입되며 IP 54 / UL / NEMA 12 등급을 유지할 수 있도록 가스켓 부품을 사용하여 고정합니다.

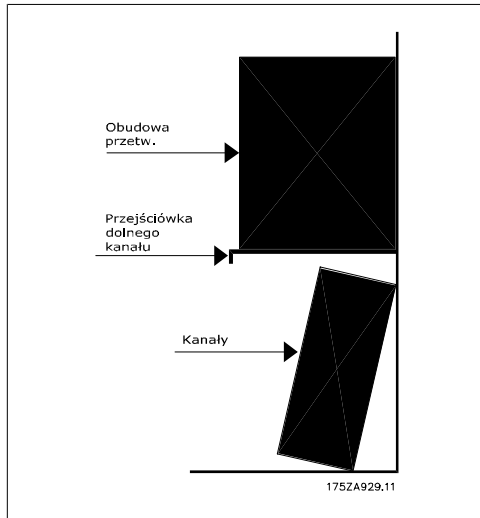


그림 3.57: 하단 덕트 설치

덕트의 전면 덮개와 (사용하는 경우) 케이블 클램프 베이스를 설치하십시오. 나머지 글랜드 플레이트 2개를 설치하십시오.

하단 덕트를 제자리에 삽입한 후, 덕트의 양쪽 측면과 전면에 있는 바깥쪽 구멍에서 T25 나사 3개를 분리하여 동일 브래킷의 안쪽 구멍에 끼우십시오. 지정된 토크로 나사 3개를 조이십시오. 하단 덕트는 Rittal 외함에 고정되지 않습니다.



그림 3.58: 바깥쪽 구멍에서 안쪽 구멍으로 장착용 나사 이동



그림 3.59: 설치된 하단 덕트.



### 3.4.4. 페데스탈 설치

주파수 변환기는 바닥에도 설치할 수 있습니다. 바닥 설치 전용으로 받침대가 설계되어 있습니다. 이는 2004년 50주차 이후에 생산된 유닛(시리얼 번호 XXXXXG504)에만 해당됩니다.

본 절은 VLT 시리즈 주파수 변환기 프레임 D1 및 D2 에 페데스탈 유닛을 설치하는 방법에 관해 설명합니다. 이는 높이가 200mm 인 페데스탈로서, 프레임을 바닥에 설치할 수 있게 해줍니다. 페데스탈의 전면은 각종 전원 구성 요소에 공기가 유입되도록 통풍구가 있습니다.

도어 팬을 통해 주파수 변환기의 제어 구성 요소에 충분한 냉각 공기를 제공하고 IP21/NEMA 1 또는 IP54/NEMA 12 수준의 외함 보호를 유지하기 위해서는 주파수 변환기 글랜드 플레이트를 반드시 설치해야 합니다.

프레임 D1 및 D2 에 모두 맞는 페데스탈은 한 가지가 있습니다.

#### 필요한 공구:

- 7-17mm 소켓이 있는 소켓 렌치
- T30 Torx(별 모양) 드라이버

#### 토크:

- M6 - 4.0 Nm (35 in-lbs)
- M8 - 9.8 Nm (85 in-lbs)
- M10 - 19.6 Nm (170 in-lbs)

#### 키트 내용물:

- 페데스탈 부품
- 지침 설명서



그림 3.60: 페데스탈 위의 인버터.

키트에는 U 자형 피스, 통풍형 전면 덮개, 양쪽 측면 덮개 2개, 전면 브래킷 2개 및 조립에 필요한 하드웨어가 포함되어 있습니다. 설치 전개도, 그림 “전면 나사 3개”(도면 130BA647)를 참조하십시오.

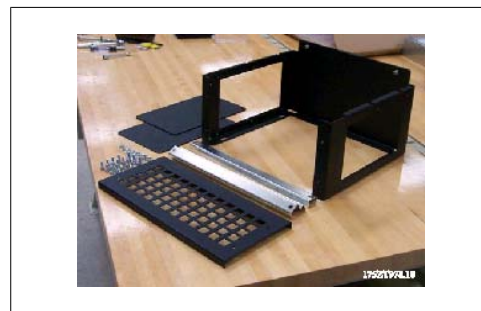


그림 3.61: 페데스탈 부품



페데스탈은 부분 조립되어 있습니다. 페데스탈 위에 인버터를 설치하기 전에 페데스탈 장착용 구멍 4개를 사용하여 페데스탈을 바닥에 고정하는 것이 중요합니다. 구멍에는 최대 M12 볼트(키트에 포함되지 않음)까지 사용할 수 있습니다.

주의: 인버터는 상단이 무거우므로 페데스탈이 바닥에 고정되어 있지 않으면 인버터가 넘어질 수 있습니다.

인버터 상단 장착용 구멍을 통해 벽 구조물에 고정함으로써 제품 전체를 지탱할 수도 있습니다.

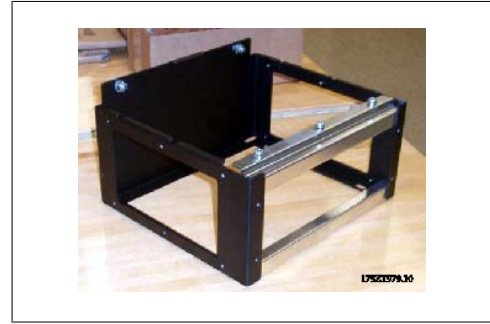


그림 3.62: 부분 조립된 페데스탈

통풍형 전면 덮개와 양쪽 측면 덮개가 모두 설치하여 페데스탈을 완전히 조립하십시오. 주파수 변환기를 옆으로 나란히 붙여서 여러 대 설치할 수도 있습니다. 안쪽의 측면 마감 플레이트는 설치하지 않고 놔둡니다.

참고: 이제 전면 덮개 및 측면 덮개 장착용 나사는 나사 헤드가 평평한 오목형 M6 Torx 나사입니다.



그림 3.63: 최종 조립된 페데스탈.

주파수 변환기를 페데스탈 위에 내려 설치하십시오. 주파수 변환기는 페데스탈 뒷면의 고정 브래킷에 닿지 않도록 하기 위해 페데스탈 전면 위쪽에 매달려 있어야 합니다. 주파수 변환기가 페데스탈 위에 놓여진 후에는 페데스탈의 고정 브래킷에 닿을 때까지 주파수 변환기를 밀고 그림과 같이 나사를 체결하십시오.

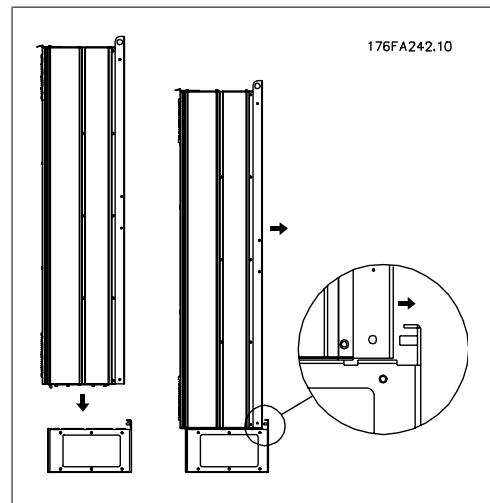


그림 3.64: 페데스탈에 인버터 장착.

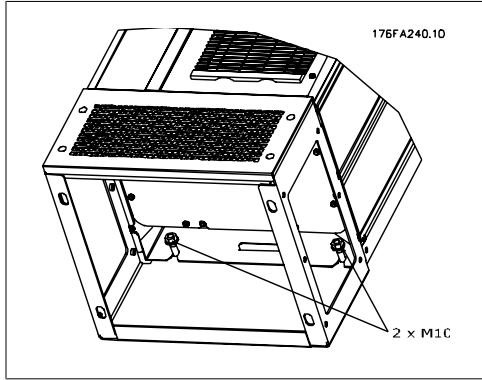


그림 3.65: 뒤쪽 측면의 너트 2개.

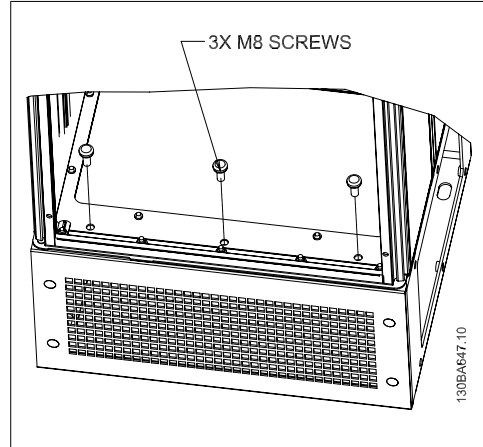


그림 3.66: 전면 나사 3개.



그림 3.67: 페데스탈이 장착된 프레임 D2

### 3.5. 전기적인 설치

#### 3.5.1. 제어선

주파수 변환기 사용 설명서에서 설명된 바와 같이 선을 연결하십시오. 최적의 전기적 방지를 위해서는 올바른 방법으로 차폐선을 연결해야 한다는 점을 명심하십시오.

##### 제어 케이블 배선

모든 제어선을 지정된 제어 케이블 배선에 따라 고정하십시오.

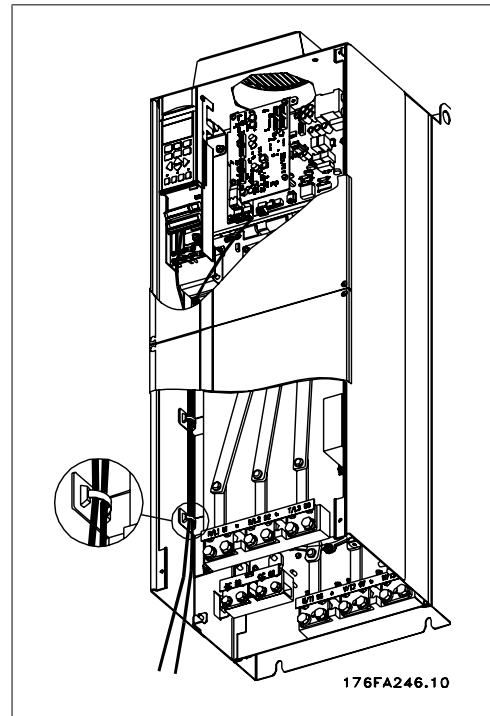


그림 3.68: 제어선의 배선 경로.

##### 필드버스 연결

제어카드의 관련 옵션에 따라 연결됩니다. 자세한 내용은 관련 필드버스 지침을 참조하십시오. 케이블은 반드시 주파수 변환기 안쪽 좌측에 위치해야 하며 다른 제어선과 함께 고정되어야 합니다..

IP 00 (새시) 및 IP 21 (NEMA 1) 유닛의 경우, 아래 그림과 같이 필드버스를 유닛 상단에 연결할 수도 있습니다. IP 21 (NEMA 1) 유닛의 경우, 덮개 플레이트를 반드시 제거해야 합니다.



그림 3.69: 필드버스 상단 연결.

##### 24V 외부 DC 공급 설치

토크: 0.5- 0.6 Nm (5 in-lbs)  
나사 크기: M3

번호	기능
35 (-), 36	24V 외부 DC 공급
(+)	

제어카드 및 기타 설치된 옵션 카드의 저전압 공급용으로 24V 외부 DC 공급을 사용할 수 있습니다. 이를 통해 주전원에 연결하지 않고도 LCP의 모든 동작(파라미터 설정 포함)을 실행할 수

있습니다. 24V DC 가 연결되면 저전압 경고는 발생하지만 트립은 발생하지 않는다는 점에 유의하십시오.

PELV 유형의 24V DC 공급을 사용하여 주파수 변환기의 제어 단자에 올바른 갈바닉 절연(PELV 유형)을 제공하십시오.

3

### 3.5.2. 전원 연결

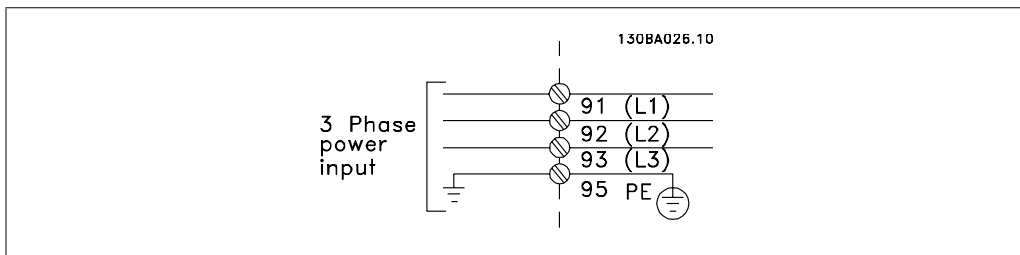
#### 배선 및 퓨즈 선정

**주의**  
**케이블 일반 사항**  
모든 배선은 케이블 단면적과 주위 온도에 관한 국제 및 국내 관련 규정을 준수해야 합니다. 구리(75°C) 도체를 사용하는 것이 좋습니다.

전원 케이블은 아래와 같이 연결됩니다. 케이블 단면적 치수는 전류 등급 및 국내 법규에 따라 선정해야 합니다. 자세한 내용은 *사양 편*을 참조하십시오.

주파수 변환기의 보호를 위해서는 반드시 권장 퓨즈를 사용하거나 유닛에 내장된 퓨즈가 있어야 합니다. 권장 퓨즈는 퓨즈 편의 표에서 확인할 수 있습니다. 국내 규정에 따라 퓨즈를 올바르게 선정해야 합니다.

주전원 스위치가 제품 내에 포함되어 있는 경우, 주전원 스위치는 주전원 연결부에 장착됩니다.



**주의**  
모터 케이블은 반드시 차폐/보호되어야 합니다. 비차폐/비보호 케이블을 사용하면 일부 EMC 규정을 준수하지 않을 수 있습니다. 차폐/보호된 모터 케이블을 사용하여 EMC 방사 사양을 준수하십시오. 자세한 정보는 *설계 지침서*의 EMC 사양을 참조하십시오.

모터 케이블의 단면적과 길이를 올바르게 선정하려면 *일반 사양 편*을 참조하십시오.

#### 케이블 차폐:

차폐선 끝부분을 (돼지꼬리 모양으로) 꼬아서 설치하는 것을 절대 피하십시오. 이는 높은 주파수 대역에서 차폐 효과를 감소시킵니다. 모터 절연체 또는 모터 컨택터를 설치하기 위해 차폐선을 끊을 필요가 있을 때에도 차폐선이 가능한 가장 낮은 HF 임피던스로 계속 연결되어 있도록 해야 합니다.

모터 케이블의 차폐선을 주파수 변환기의 디커플링 플레이트 및 모터의 금속 외함에 모두 연결하십시오.

이 때, 차폐선을 가능한 가장 넓은 면적(케이블 클램프)에 연결하십시오. 주파수 변환기에 제공된 설치 도구를 사용하여 이와 같이 연결할 수 있습니다.

**케이블 길이 및 단면적:**

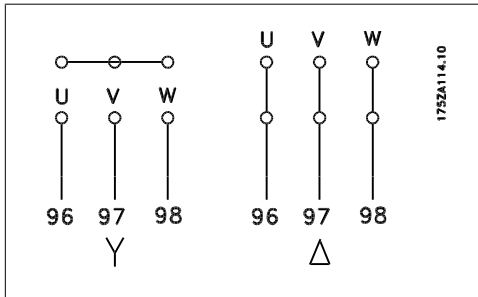
주파수 변환기는 주어진 케이블 길이와 단면적으로 실험되었습니다. 단면적이 증가하면 케이블의 전기 용량, 즉 누설 전류량이 증가할 수 있으므로 케이블 길이를 이에 맞게 줄여야 합니다. 모터 케이블의 길이를 가능한 짧게 하여 노이즈 수준과 누설 전류량을 최소화하십시오. 자세한 내용은 해당 설계 지침서에서 확인할 수 있습니다.

**스위칭 주파수:**

모터의 청각적 소음을 줄이기 위해 주파수 변환기를 사인과 필터와 함께 사용하는 경우 파라미터 14-01의 지침에 따라 스위칭 주파수를 설정해야 합니다.

단자 번호	96	97	98	99	
	U	V	W	PE <sup>1)</sup>	모터 전압 (주전원 전압의 0-100%) 3선식
	U1 W2	V1 U2	W1 V2	PE <sup>1)</sup>	델타 연결형 6선식
	U1	V1	W1	PE <sup>1)</sup>	스타 연결형 U2, V2, W2 U2, V2 및 W2(각기 서로 연결).

<sup>1)</sup>접지 보호 연결



**주의**

주파수 변환기와 같이 전압공급 장치 작동에 적합한 상간 절연지 또는 기타 절연 보강재가 없는 모터인 경우에는 주파수 변환기의 출력 단에 사인과 필터를 설치하십시오.

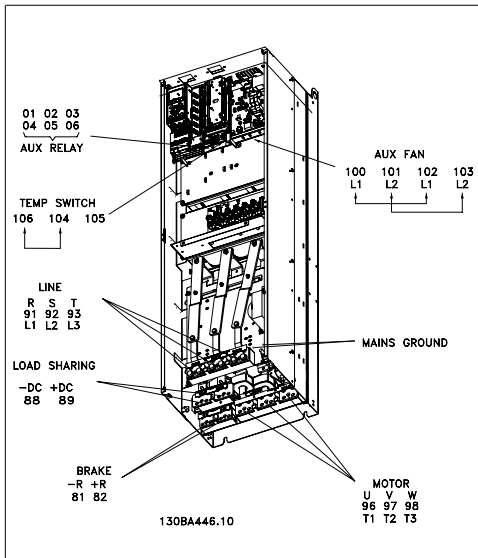


그림 3.70: 소형 IP 00 (새시), 외함 D3

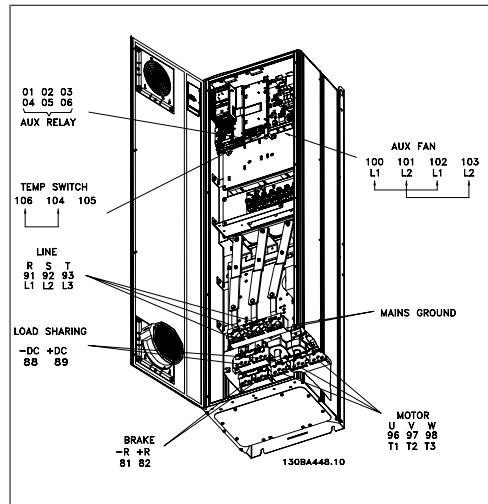


그림 3.71: 소형 IP 21 (NEMA 1) 및 IP 54 (NEMA 12), 외함 D1

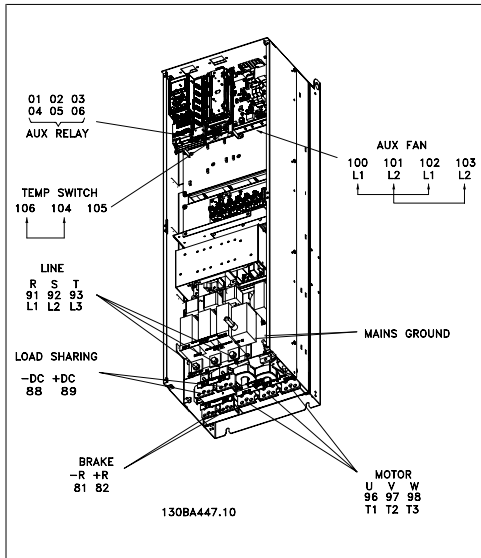


그림 3.72: 소형 IP 00 (새시) (차단기, 퓨즈 및 RFI 필터 포함), 외함 D4

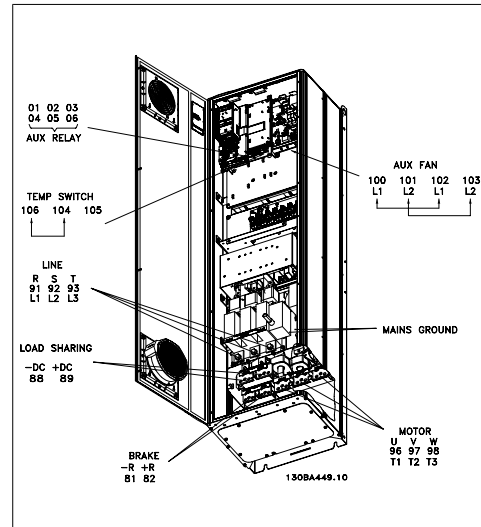


그림 3.74: 소형 IP 21 (NEMA 1) 및 IP 54 (NEMA 12) (차단기, 퓨즈 및 RFI 필터 포함), 외함 D2

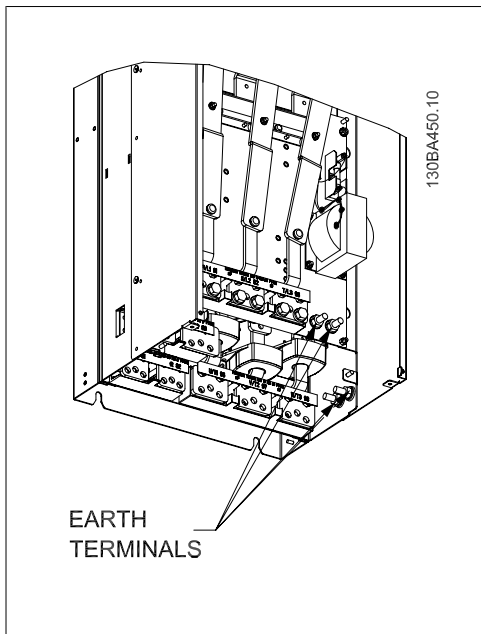


그림 3.73: IP00, D 외함의 접지 단자 위치

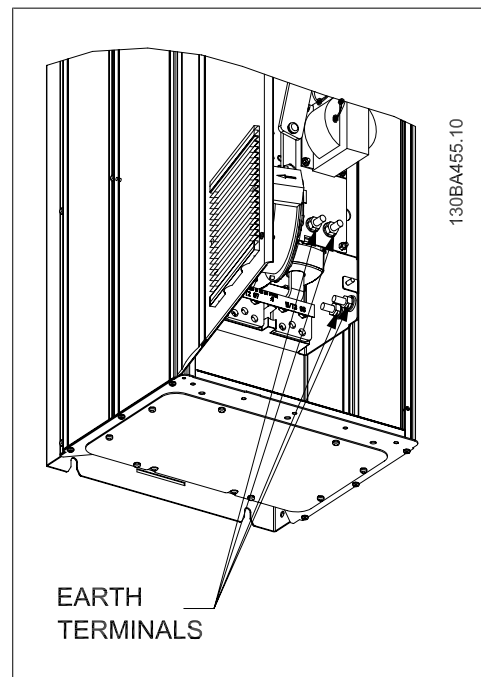


그림 3.75: IP21 (NEMA type 1) 및 IP54 (NEMA type 12)의 접지 단자 위치

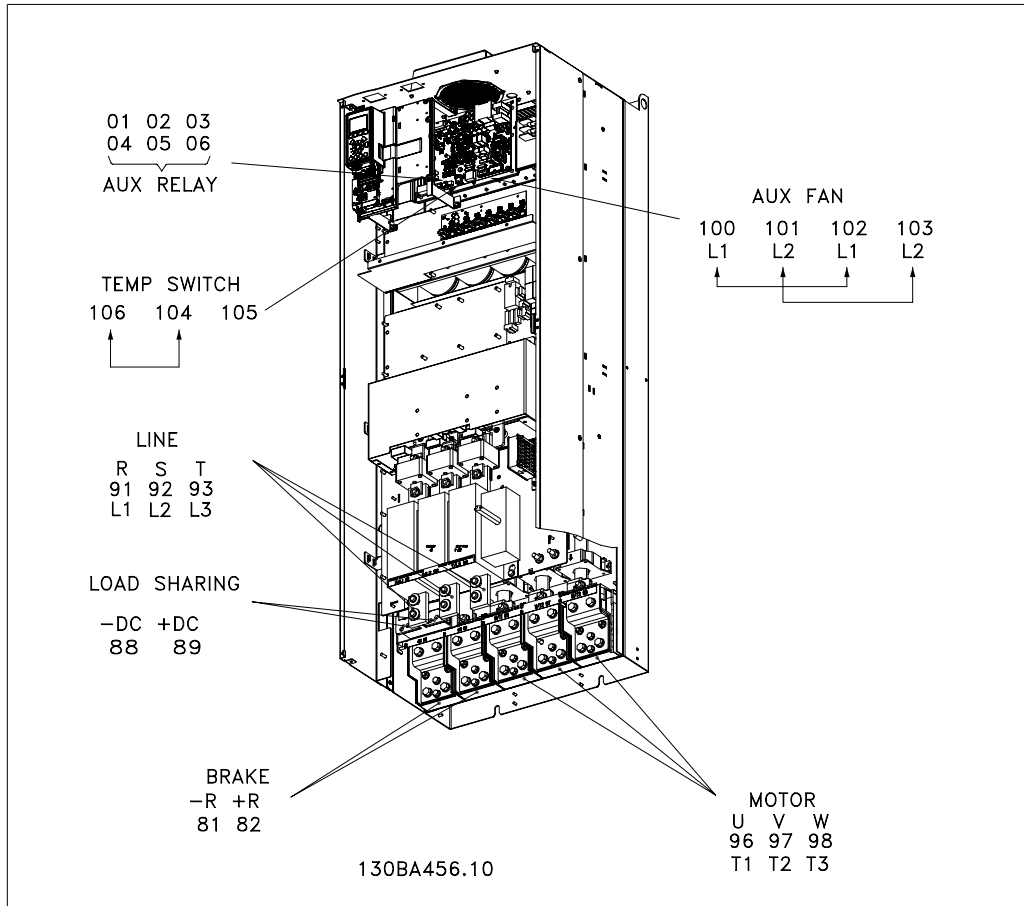


그림 3.76: 소형 IP 00 (새시) (차단기, 퓨즈 및 RFI 필터 포함), 외함 E2

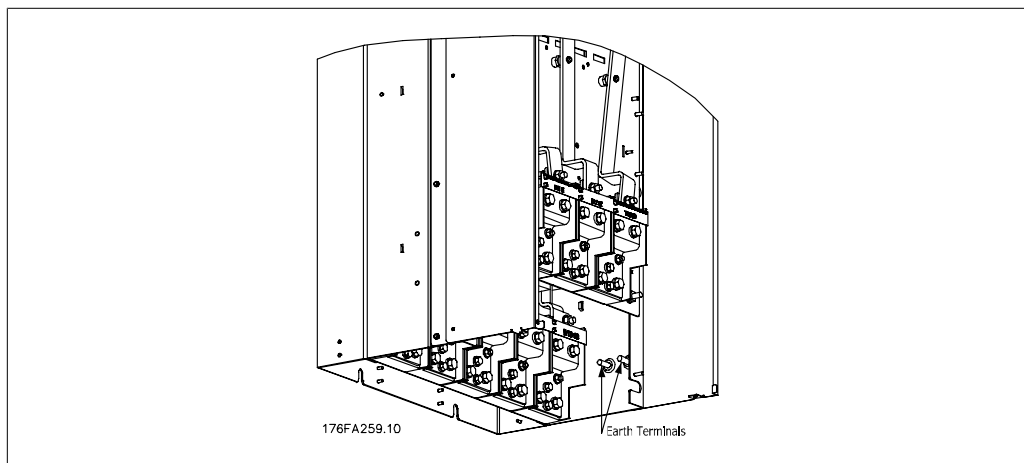


그림 3.77: IP00, E 외함의 접지 단자 위치

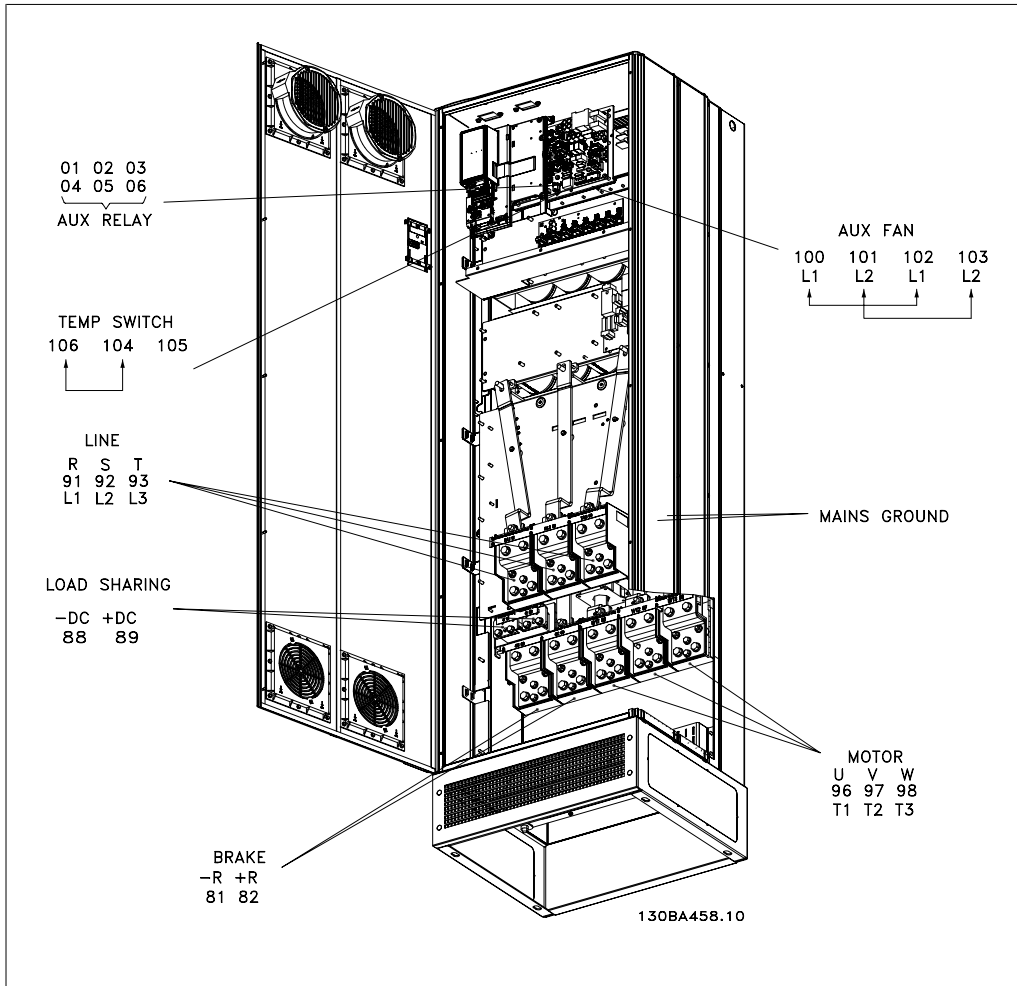


그림 3.78: 소형 IP 21 (NEMA 1) 및 IP 54 (NEMA 12), 외함 E1

### 3.5.3. 접지

주파수 변환기 설치 시 다음과 같은 기본 사항을 고려하여 전자기 호환성(EMC)을 확보하십시오.

- 안전 접지: 주파수 변환기는 누설 전류량이 많기 때문에 알맞은 방법으로 접지해야 안전하다는 점에 유의하십시오. 국내 안전 규정을 적용하십시오.
- 고주파 접지: 접지선을 가능한 짧게 연결하십시오.

가장 낮은 도체 임피던스에서 각기 다른 접지 시스템을 연결하십시오. 도체를 최대한 짧게 연결하고 최대한 넓게 표면적을 사용하면 도체 임피던스가 최대한 낮아집니다.

가장 낮은 HF 임피던스를 사용하여 외함 백플레이트에 각기 다른 장치의 금속 외함이 장착됩니다. 이렇게 하면 개별 장치가 서로 다른 HF 전압을 갖지 않게 할 수 있으며 장치 간 연결에 사용될 수 있는 연결 케이블에 무선 간섭 전류가 흐르는 위험을 피할 수 있습니다. 또한 이렇게 하면 무선 간섭이 줄어들 것입니다.

낮은 HF 임피던스를 얻으려면 장치의 고정 볼트를 백플레이트에 대한 HF 연결로 사용하십시오. 고정 볼트 주변의 절연용 페인트 또는 그와 유사한 물질을 제거할 필요가 있습니다.

### 3.5.4. 추가 보호(RCD)

국내 안전 규정에 적용하는 경우에는 ELCB 릴레이, 다중 보호 접지 또는 일반 접지를 추가 보호 용으로 사용할 수 있습니다.

접지 오류가 발생하면 직류 용량으로 인해 잘못된 전류가 발생할 수 있습니다.



ELCB 릴레이를 사용하는 경우, 반드시 국내 규정을 준수해야 합니다. 릴레이는 브리지 정류기가 장착된 3상 장비를 보호하는 데 적합해야 하며 전원인가 시 순간 방전에 적합해야 합니다.

해당 설계 지침서의 특수 조건 편 또한 참조하십시오.

### 3.5.5. RFI 스위치

#### 접지로부터 절연된 주전원 공급장치

주파수 변환기가 절연된 주전원 소스(IT 주전원, 부동형 델타 또는 접지형 델타) 또는 접지된 레그가 있는 TT/TN-S 주전원에서 전원을 공급 받는 경우, 파라미터 14-50을 통해 RFI 스위치를 꺼짐(OFF)<sup>1)</sup>으로 설정하는 것이 좋습니다. 자세한 내용은 IEC 364-3 을 참조하십시오. 최적의 EMC 성능이 필요한 경우에는 모터가 병렬로 연결되어 있거나 모터 케이블 길이가 25m 이상이어야 하며 파라미터 14-50을 [켜짐]으로 설정하는 것이 좋습니다.

<sup>1)</sup> 525-600/690V 인버터에는 요구사항이 아니므로 사용할 수 없습니다.

꺼짐(OFF) 상태에서 새시와 매개회로 간의 내부 RFI 콘덴서(필터 콘덴서)를 차단하여 매개회로의 손상을 방지하고 (IEC 61800-3 에 따라) 접지 용량형 전류를 줄입니다.

적용 지침 IT 주전원의 VLT, MN.90.CX.02 또한 참조하십시오. 전력전자기기(IEC 61557-8)에 함께 사용할 수 있는 절연 모니터를 사용하는 것이 중요합니다.

### 3.5.6. 토크

모든 전기 연결부를 조일 때는 올바른 토크 (조임 강도)로 조이는 것이 매우 중요합니다. 토크가 너무 낮거나 높으면 전기 연결이 나빠질 수 있습니다. 토크 측정용 렌치를 사용하여 정확한 토크를 확인하십시오.

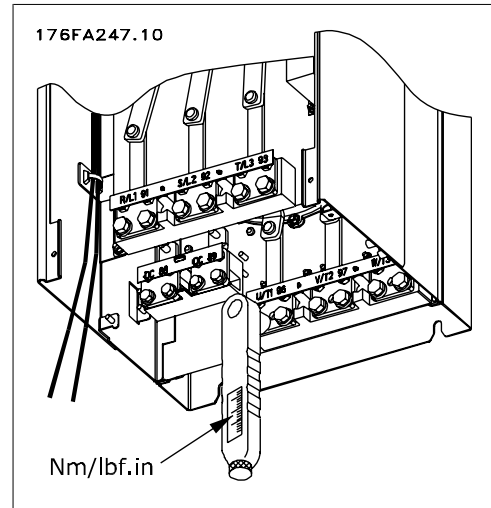


그림 3.79: 볼트를 조일 때는 반드시 토크 측정용 렌치를 사용하십시오.

외함	단자	토크	볼트 크기
D1, D2, D3 및 D4	주전원	19 Nm (168 in-lbs)	M10
	모터		
	부하 공유 제동 장치	9.5 (84 in-lbs)	M8
E1 및 E2	주전원	19 NM (168 in-lbs)	M10
	모터		
	부하 공유 제동 장치	9.5 (84 in-lbs)	M8

표 3.4: 단자의 토크

### 3.5.7. 차폐된 케이블

EMC 고방지 및 저방사를 준수할 수 있도록 차폐 및 보호된 케이블을 올바른 방법으로 연결하는 것이 중요합니다.

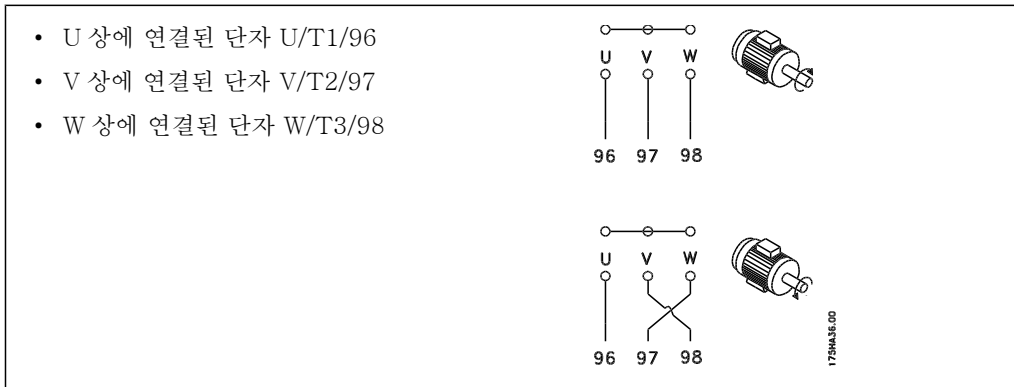
케이블 글랜드나 클램프로 연결할 수 있습니다.

- EMC 케이블 글랜드: 일반적으로 사용되는 케이블 글랜드는 최적의 EMC 연결에 사용할 수 있습니다.
- EMC 케이블 클램프: 연결을 용이하게 하는 클램프는 주파수 변환기와 함께 제공됩니다.

### 3.5.8. 모터 케이블

모터는 반드시 단자 U/T1/96, V/T2/97, W/T3/98 에 연결해야 하고 접지는 단자 99에 연결해야 합니다. 모든 유형의 3상 비동기 표준 모터는 주파수 변환기 유닛과 함께 사용할 수 있습니다. 공장 출고 시 설정은 다음과 같이 VLT 주파수 변환기 출력이 연결된 시계 방향 회전입니다.

단자 번호	기능
96, 97, 98, 99	주전원 U/T1, V/T2, W/T3 접지



모터 케이블의 2상을 전환하거나 파라미터 4-10의 설정을 변경하여 모터 회전 방향을 변경할 수 있습니다.

### 3.5.9. 제동 케이블

(유형 코드의 18 위치에 알파벳 B가 포함된 표준형에만 해당)

단자 번호	기능
81, 82	제동 저항 단자

제동 저항에 연결되는 연결 케이블은 차폐되어야 합니다. 케이블 클램프를 이용하여 차폐선을 주파수 변환기의 전도성 백플레이트와 제동 저항의 금속 외함에 연결하십시오.

제동 토크에 맞도록 제동 케이블 단면적을 측정하십시오. 안전한 설치에 관한 자세한 정보는 *제동 지침, MI.90.Fx.yy* 및 *MI.50.Sx.yy* 또한 참조하십시오.

공급 전압에 따라 단자에 최고 1099V DC의 전압이 발생할 수 있다는 점에 유의하십시오.

### 3.5.10. 부하 공유

(유형 코드의 21 위치에 알파벳 D 가 포함된 확장형에만 해당)

단자 번호	기능
88, 89	부하 공유

연결 케이블은 차폐되어야 하며 주파수 변환기와 직류 바 간의 최대 케이블 길이는 25미터(82피트)입니다.

부하 공유는 여러 주파수 변환기의 직류 매개회로를 연결할 수 있게 합니다.

**!** 단자에서 최대 1099V DC 의 전압이 발생할 수 있다는 점에 유의하십시오. 추가 장비에는 부하 공유가 필요합니다. 자세한 정보는 덴포스에 문의하시기 바랍니다.

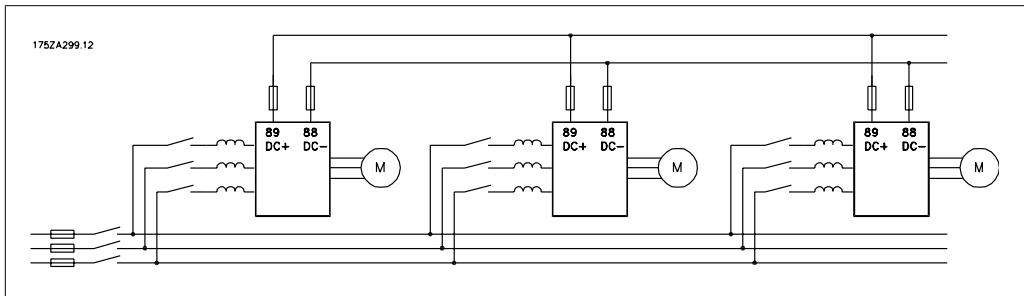


그림 3.80: 부하 공유 연결.

### 3.5.11. 전기적 노이즈 차폐

주전원 케이블을 장착하기 전에 EMC 금속 덮개를 장착하여 최상의 EMC 성능을 발휘하도록 하십시오.

참고: EMC 금속 덮개는 RFI 필터가 있는 유닛에만 포함되어 있습니다.



그림 3.81: EMC 차폐용 금속 덮개 장착.

### 3.5.12. 주전원 연결

주전원은 반드시 단자 91, 92 및 93에 연결해야 합니다. 접지는 단자 93 오른쪽에 있는 단자에 연결합니다.

단자 번호	기능
91, 92, 93	주전원 R/L1, S/L2, T/L3
94	접지



주파수 변환기 명판에 표시된 주전원 전압이 공장의 전원 공급장치 전압과 일치하는지 확인하십시오.

전원 공급장치가 주파수 변환기에 충분한 전류를 공급할 수 있는지 확인하십시오.

유닛에 내장된 퓨즈가 없는 경우에는 해당 퓨즈의 전류 등급이 올바른지 확인하십시오.

### 3.5.13. 외부 팬 공급

주파수 변환기에 직류 전원이 공급되거나 전원 공급장치와는 별개로 팬을 구동해야 하는 경우에는 외부 전원 공급장치를 사용할 수 있습니다. 이는 전원 카드에 연결됩니다.

단자 번호	기능
100, 101	보조 공급 S, T
102, 103	내부 공급 S, T

전원 카드에 있는 커넥터는 냉각 팬의 라인 전압 연결을 제공합니다. 팬은 공장 출고 시 공통 교류 라인(100-102와 101-103 사이의 점퍼)에서 전원을 공급 받도록 연결되어 있습니다. 외부 공급이 필요한 경우에는 점퍼를 제거하고 공급장치를 단자 100과 101에 연결하며 보호를 위해 반드시 5 암페어 퓨즈를 사용해야 합니다. UL 어플리케이션의 경우, 보호용으로 반드시 Littelfuse KLK-5 또는 그와 동등한 퓨즈를 사용해야 합니다.

### 3.5.14. 퓨즈

#### 분기 회로 보호:

전기 및 화재의 위험으로부터 설비를 보호하기 위해 설비, 개폐기, 기계 등의 모든 분기 회로는 국내/국제 규정에 따라 단락 및 과전류로부터 보호되어야 합니다.

#### 단락회로 보호:

주파수 변환기는 전기 또는 화재의 위험을 방지하기 위해 단락으로부터 보호되어야 합니다. 인버터에 내부 고장이 발생한 경우 아래에 언급된 퓨즈를 사용하여 서비스 기사 또는 다른 장비를 보호하는 것이 좋습니다. 주파수 변환기는 모터 출력에서 단락이 발생한 경우 완벽한 단락 보호 기능을 제공합니다.

#### 과전류 보호

설비 케이블의 과열로 인한 화재 위험을 방지하려면 과부하로부터 보호해야 합니다. 주파수 변환기에는 역과부하로부터 장치를 보호하는 내부 과부하 보호 기능이 포함되어 있습니다(UL 어플리케이션 제외). 파라미터 4-18을 참조하십시오. 또한 퓨즈 또는 회로 차단기를 사용하여 과전류로부터 설비를 보호할 수 있습니다. 과전류 보호 기능은 항상 국내 규정에 따라 사용해야 합니다.

퓨즈는 최대 100,000Arms(대칭)를 공급할 수 있는 회로를 보호하도록 설계되어야 합니다.

**퓨즈 표**

크기/ 종류	Bussma nn E1958 JFHR2*	Bussma nn E4273 T/ JDDZ**	SIBA E180276 RKI/JDDZ	LittelFuse E71611 JFHR2**	Ferraz- Shawmut E60314 JFHR2**	Bussma nn E4274 H/ JDDZ**	Bussmann E125085 JFHR2*	내부 옵션 Bussmann
P90K	FWH- 300	JJS- 300	2028220- 315	L50S-300	A50- P300	NOS- 300	170M301 7	170M3018
P110	FWH- 350	JJS- 350	2028220- 315	L50S-350	A50- P350	NOS- 350	170M301 8	170M3018
P132	FWH- 400	JJS- 400	206xx32- 400	L50S-400	A50- P400	NOS- 400	170M401 2	170M4016
P160	FWH- 500	JJS- 500	206xx32- 500	L50S-500	A50- P500	NOS- 500	170M401 4	170M4016
P200	FWH- 600	JJS- 600	206xx32- 600	L50S-600	A50- P600	NOS- 600	170M401 6	170M4016

표 3.5: D 외함, 380-500V

\*Bussmann 170M 퓨즈는 -/80 시각 표시기, -TN/80 Type T, -/110 또는 TN/110 Type T 표시기 퓨즈를 사용하며 외부 용도로 사용하는 경우, 그와 크기 및 암페어가 동일한 퓨즈로 대체 될 수 있습니다.

\*\*관련 전류 등급을 가진 최소 500V 의 UL 준수 퓨즈가 UL 요구 사항을 충족시키는 데 사용될 수 있습니다.

크기/종류	Bussmann E125085 JFHR2	암페어	SIBA E180276 JFHR2	Ferraz-Shawmut E76491 JFHR2
P110	170M3017	315	2061032.315	6.6URD30D08A0315
P132	170M3018	350	2061032.35	6.6URD30D08A0350
P160	170M4011	350	2061032.35	6.6URD30D08A0350
P200	170M4012	400	2061032.4	6.6URD30D08A0400
P250	170M4014	500	2061032.5	6.6URD30D08A0500
P315	170M5011	550	2062032.55	6.6URD32D08A550

표 3.6: D 외함, 525-690V

크기/종류	Bussmann PN*	Danfoss PN	등급	손실(W)
P250	170M4017	20220	700A, 700V	85
P315	170M6013	20221	900A, 700V	120
P355	170M6013	20221	900A, 700V	120
P400	170M6013	20221	900A, 700V	120

표 3.7: E 외함, 380-500V

\*Bussmann 170M 퓨즈는 -/80 시각 표시기, -TN/80 Type T, -/110 또는 TN/110 Type T 표시기 퓨즈를 사용하며 외부 용도로 사용하는 경우, 그와 크기 및 암페어가 동일한 퓨즈로 대체 될 수 있습니다.

Danfoss PN	Bussmann	Ferraz	Siba
20220	170M4017	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
20221	170M6013	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

표 3.8: 비 UL 어플리케이션, E 외함, 380-500V 에 추가로 사용할 퓨즈

크기/종류	Bussmann PN*	Danfoss PN	등급	손실(W)
P355	170M4017	20220	700A, 700V	85
P400	170M4017	20220	700A, 700V	85
P500	170M6013	20221	900A, 700V	120
P560	170M6013	20221	900A, 700V	120

표 3.9: E 외함, 525-690V

\*Bussmann 170M 퓨즈는 -/80 시각 표시기, -TN/80 Type T, -/110 또는 TN/110 Type T 표시기 퓨즈를 사용하며 외부 용도로 사용하는 경우, 그와 크기 및 암페어가 동일한 퓨즈로 대체될 수 있습니다.

Danfoss PN	Bussmann	Ferraz	Siba
20220	170M4017	6.9URD31D08A0700	20 610 32.700
20221	170M6013	6.9URD33D08A0900	20 630 32.900

표 3.10: 비 UL 어플리케이션, E 외함, 525-690V 에 추가로 사용할 퓨즈

상기 퓨즈로 보호할 경우, 최대 100,000 rms 의 대칭 암페어, 최대 500/600/690V 를 제공할 수 있는 회로에 적합합니다.

### 회로 차단기 표

UL 요구 사항을 충족시키기 위해 General Electric 에서 생산된 회로 차단기(카탈로그 번호 SKHA36AT0800, 최대 600 V AC, 아래 나열된 정격 플러그 포함)를 사용할 수 있습니다.

크기/종류	정격 플러그 카탈로그 번호	암페어
P90	SRPK800A300	300
P110	SRPK800A400	400
P132	SRPK800A400	400
P160	SRPK800A500	500
P200	SRPK800A600	600

표 3.11: D 외함, 380-500V

### UL 비준수

UL/cUL 을 준수하지 않아도 되는 경우 EN50178 에 부합하는 다음 퓨즈를 사용하는 것이 좋습니다.

권장 사항을 준수하지 않으면 고장이 발생한 경우 주파수 변환기에 불필요한 손상을 줄 수 있습니다.

P110 - P200	380 - 500V	유형 gG
P250 - P400	380 - 500V	유형 gR

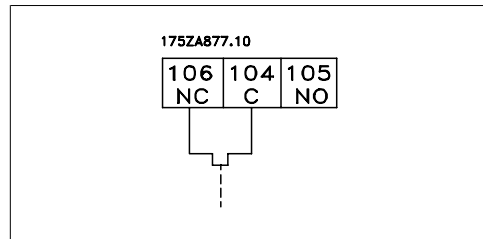
### 3.5.15. 제동 저항 온도 스위치

토크: 0.5-0.6 Nm (5 in-lbs)  
나사 크기: M3

이 입력은 외부에 연결된 제동 저항의 온도를 감지하는 데 사용할 수 있습니다. 104와 106 간 입력이 열려 있으면 주파수 변환기는 경고/알람 27, “제동 IGBT” 시 트립합니다. 104와 105 간 연결이 닫혀 있으면 주파수 변환기는 경고/알람 27, “제동 IGBT” 시 트립합니다.  
NC: 104-106 (공장 출고 시 설치된 점퍼)  
NO: 104-105

단자 번호	기능
106, 104, 105	제동 저항 온도 스위치.

**!** 제동 저항의 온도가 너무 많이 올라가거나 써멀 스위치가 차단되면 주파수 변환기가 제동을 멈춥니다. 모터가 코스팅을 시작합니다.  
KLIXON 스위치는 반드시 `NC` 상태로 설치해야 합니다. 이 기능을 사용하지 않는 경우에는 106과 104를 반드시 함께 단락시켜야 합니다.



### 3.5.16. 제어 단자 덮개

제어 케이블에 연결된 단자는 모두 LCP 밑에 있으며 (IP21/ 54 버전의 경우) 도어를 열거나 (IP00 버전의 경우) 덮개를 분리하면 접근할 수 있습니다.

### 3.5.17. 전기적인 설치, 제어 단자

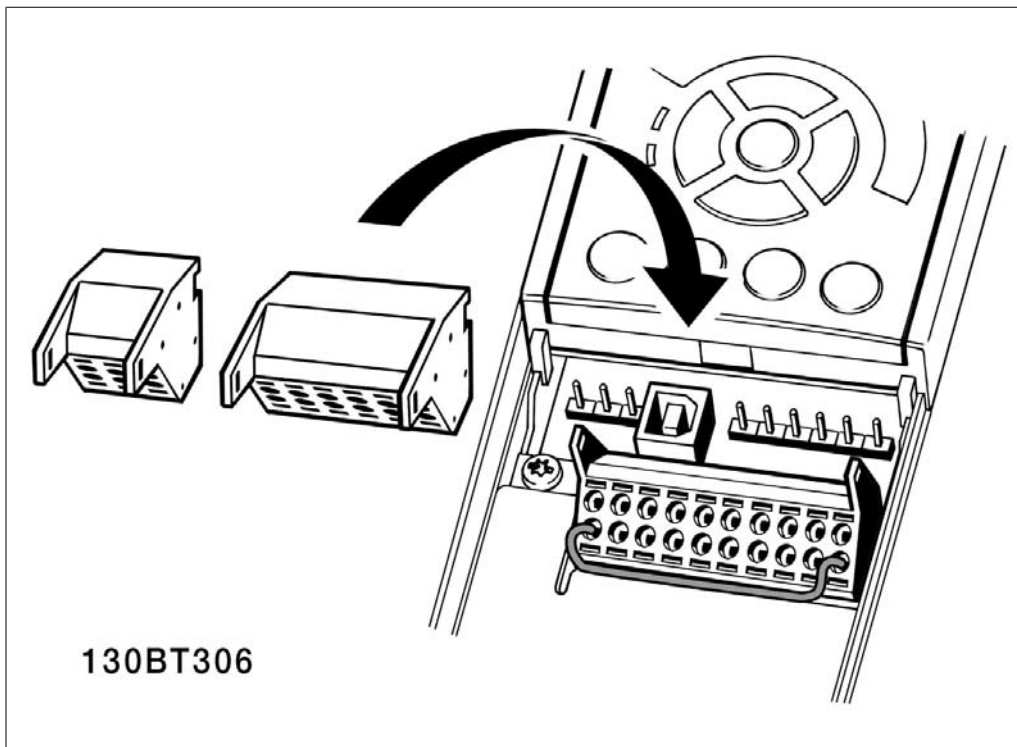
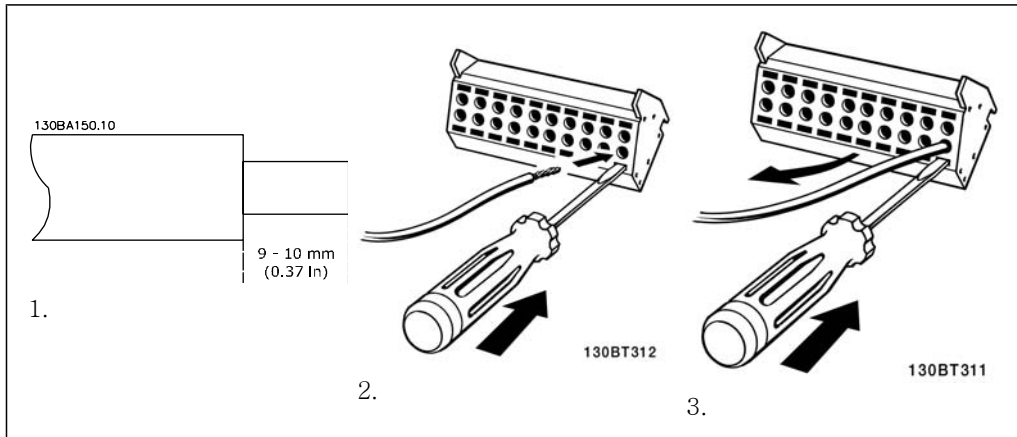
#### 케이블을 단자에 연결하는 방법:

1. 절연체를 9~10mm 정도 벗겨내십시오.
2. 사각형 구멍에 드라이버 <sup>1)</sup>를 넣으십시오.
3. 바로 위나 아래의 원형 구멍에 케이블을 넣으십시오.
4. 드라이버를 제거하십시오. 케이블이 단자에 고정됩니다.

#### 케이블을 단자에서 분리하는 방법:

1. 사각형 구멍에 드라이버 <sup>1)</sup>를 넣으십시오.
2. 케이블을 당기십시오.

<sup>1)</sup> 최대 0.4 x 2.5mm

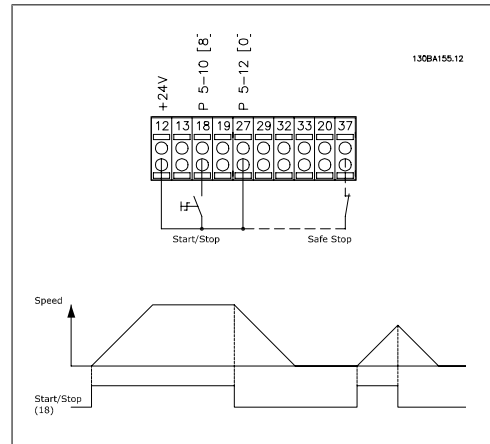




### 3.6. 연결 예

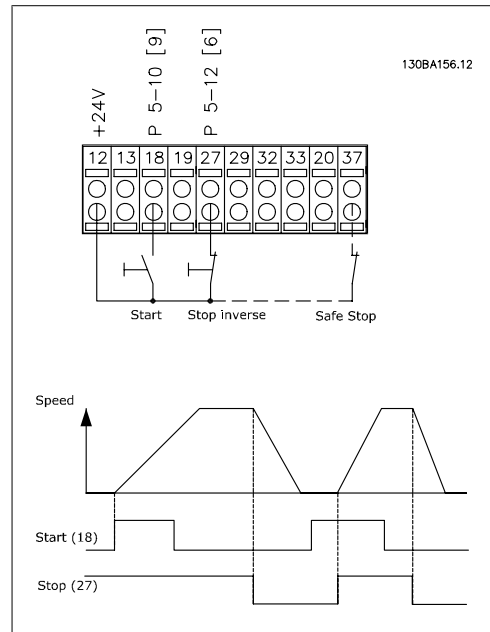
#### 3.6.1. 기동/정지

- 단자 18 = 파라미터 5-10 [8] 기동
- 단자 27 = 파라미터 5-12 [0] 운전하지 않음  
(초기 설정값 코스팅 인버스)
- 단자 37 = 안전 정지(가능한 경우에 한함!)



#### 3.6.2. 펄스 기동/정지

- 단자 18 = 파라미터 5-10 [9] 래치 기동
- 단자 27 = 정지 파라미터 5-12 [6] 정지 인버스
- 단자 37 = 안전 정지(가능한 경우에 한함!)



### 3.6.3. 가속/감속

단자 29/32 = 가속/감속:

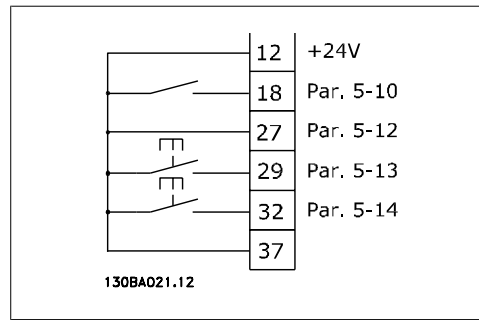
단자 18 = 파라미터 5-10 [9] 기동  
(초기 설정값)

단자 27 = 파라미터 5-12 [19] 지령  
고정

단자 29 = 파라미터 5-13 [21] 가속

단자 32 = 파라미터 5-14 [22] 감속

참고: 단자 29는 FC x02(x=시리즈 유형)에만 해당됩니다.



### 3.6.4. 가변 저항 지령

가변 저항을 통한 전압 지령:

지령 소스 1 = [1] 아날로그 입력  
53 (초기 설정값)

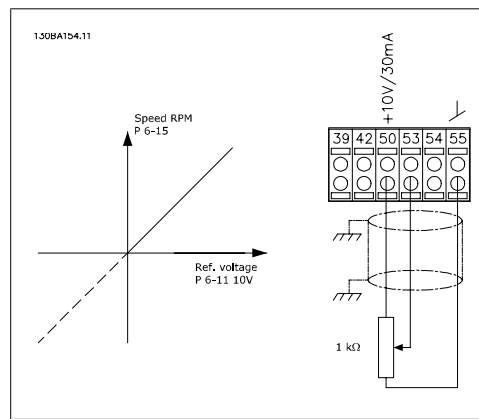
단자 53, 최저 전압 = 0V

단자 53, 최고 전압 = 10V

단자 53, 최저 지령/피드백 = 0RPM

단자 53, 최고 지령/피드백 = 1500RPM

S201 스위치 = 꺼짐 (U)



### 3.7.1. 전기적인 설치, 제어 케이블

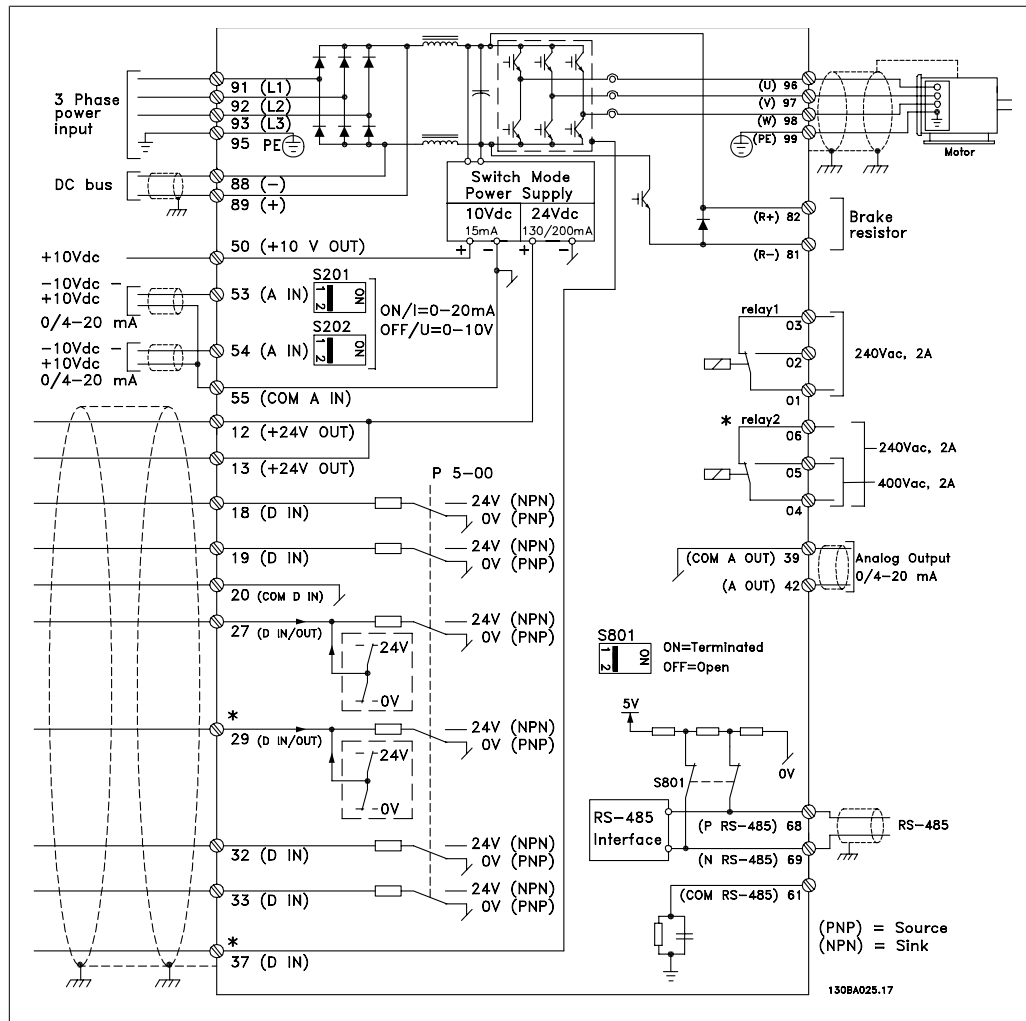


그림 3.82: 옵션을 제외한 모든 전기 단자를 나타내는 다이어그램.

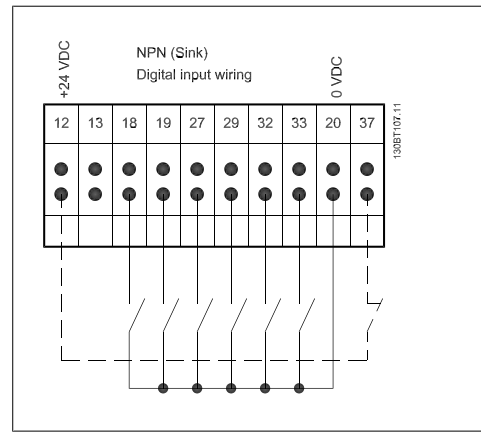
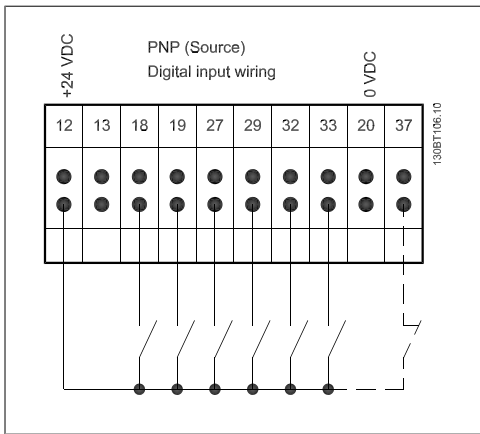
단자 37은 안전 정지에 사용되는 입력입니다. 안전 정지 설치에 관한 지침은 주파수 변환기 설계 지침서의 **안전 정지 설치** 편을 참조하십시오. 안전 정지 및 안전 정지 설치 또한 참조하십시오.

제어 케이블과 아날로그 신호용 케이블이 너무 길면 주전원 공급 케이블에서 발생하는 노이즈 때문에 설치 결과에 따라 50/60Hz 접지 루프가 발생하는 경우도 있습니다.

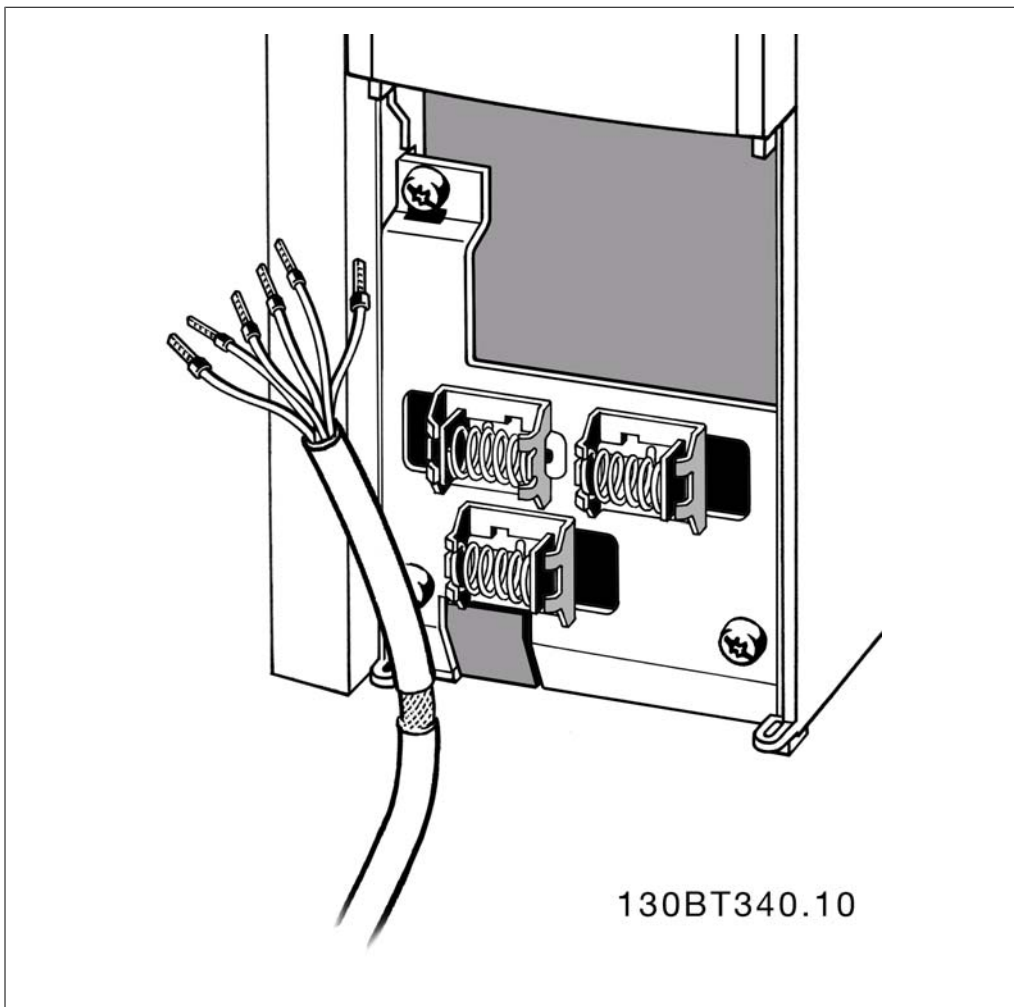
이와 같은 경우에는 차폐선을 차단하거나 차폐선과 새시 사이에 100nF 콘덴서를 설치해야 할 수도 있습니다.

디지털 및 아날로그 입출력은 양쪽에 서로 영향을 미칠 수 있는 접지전류를 피하기 위해 주파수 변환기 공통 입력(단자 20, 55, 39)에 각각 분리해서 연결해야 합니다. 예를 들어, 디지털 입력의 전원 공급/차단은 아날로그 입력 신호에 영향을 미칠 수 있습니다.

제어 단자의 입력 구성



**주의**  
제어 케이블은 차폐/보호되어야 합니다.



3

### 3.7.2. S201, S202 및 S801 스위치

S201(A53) 스위치는 아날로그 입력 단자 53의 전류(0~20mA) 또는 전압(-10~10V) 구성을 선택할 때 사용되며 S202(A54) 스위치는 아날로그 입력 단자 54의 전류(0~20mA) 또는 전압(-10~10V) 구성을 선택할 때 사용됩니다.

S801 스위치(버스 중단 스위치)는 RS-485 포트(단자 68 및 69)를 중단하는데 사용할 수 있습니다.

전기적인 설치 편의 모든 전기 단자를 나타낸 다이어그램을 참조하십시오.

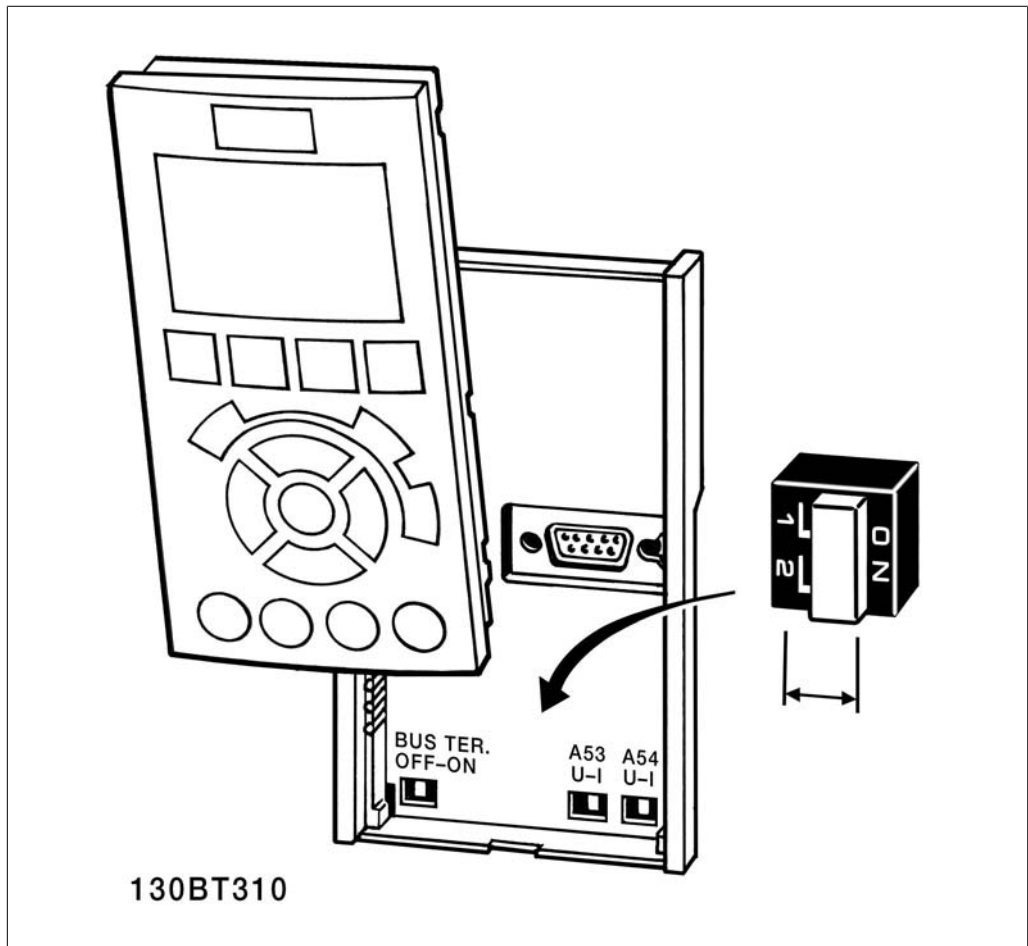
**초기 설정:**

S201(A53) = 꺼짐(전압 입력)

S202(A54) = 꺼짐(전압 입력)

S801(버스 중단) = 꺼짐

**!** S201, S202 또는 S801의 기능을 변경할 때는 스위치에 너무 무리한 힘을 가하지 않도록 주의하십시오. 스위치를 작동할 때는 LCP 고정장치(받침대)를 분리하는 것이 좋습니다. 주파수 변환기에 전원이 인가된 상태에서 스위치를 작동해서는 안 됩니다.



### 3.8. 최종 셋업 및 시험

#### 3.8.1. 최종 셋업 및 시험

다음과 같은 절차에 따라 셋업을 시험하고 주파수 변환기 작동을 확인하십시오.

##### 1단계. 모터 명판 확인

**주의**  
모터는 스타 연결형(Y) 또는 델타 연결형(Δ)입니다. 이 정보는 모터 명판에서 확인할 수 있습니다.

<b>BAUER</b> D-73734 ESLINGEN	
3~ MOTOR NR. 1827421	2003
S/E005A9	
	1,5 kW
n <sub>2</sub> 31,5 /min.	400 Y V
n <sub>1</sub> 1400 /min.	50 Hz
cos φ 0,80	3,6 A
1,7L	
B	IP 65 H1/1A

130BT307

##### 2단계. 옆에 있는 파라미터 목록의 모터 명판 데이터 입력

파라미터 목록에 액세스하려면 [QUICK MENU] 키를 누른 다음 “Q2 단축 설정”을 선택하십시오.

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

##### 3단계. 자동 모터 최적화 (AMA) 실행

AMA를 실행하면 최적 성능을 발휘할 수 있습니다. AMA는 모터 모델에 따른 다이어그램의 값을 측정합니다.

1. 단자 37을 단자 12에 연결하십시오(단자 37이 있는 경우에 한함).
2. 단자 27을 단자 12에 연결하거나 파라미터 5-12를 ‘운전하지 않음’(파라미터 5-12 [0])으로 설정하십시오.
3. 파라미터 1-29 자동 모터 최적화 (AMA)를 활성화하십시오.
4. 완전 또는 축소 AMA 중 하나를 선택하십시오. 사인과 필터가 설치되어 있는 경우에는 축소 AMA만 실행하거나 AMA 실행 중에만 사인과 필터를 분리하십시오.

5. [OK] 키를 누르십시오. 디스플레이에 기동하려면 “[Hand on]을 누르십시오”가 표시됩니다.
6. [Hand on] 키를 누르십시오. 진행 표시줄에 AMA의 실행 여부가 표시됩니다.

**운전 중 AMA 정지**


1. [OFF] 키를 누르면 주파수 변환기가 알람 모드로 전환되고 표시창에는 사용자에게 의해 AMA가 종료되었음이 표시됩니다.

**AMA 실행 완료**

1. 표시창에 “[OK]를 눌러 AMA를 종료하십시오”가 표시됩니다.
2. [OK] 키를 눌러 AMA 상태를 종료하십시오.

**AMA 실행 실패**

1. 주파수 변환기가 알람 모드로 전환됩니다. 알람에 관한 설명은 경고 및 알람 장에 있습니다.
2. [Alarm Log]의 “알림 값”에는 주파수 변환기가 알람 모드로 전환되기 전에 AMA에 의해 실행된 마지막 측정 단계가 표시됩니다. 알람 설명과 함께 표시되는 숫자는 고장수리하는데 도움이 됩니다. 서비스를 받기 위해 덴포스에 문의할 경우에는 숫자와 알람 내용을 언급하시기 바랍니다.



**주의**  
잘못 등록된 모터 명판 데이터 또는 모터 전력 크기와 주파수 변환기의 전력 크기 간의 차이가 너무 크기 때문에 AMA가 올바르게 완료되지 않는 경우가 있습니다.

**4단계. 속도 한계 및 가감속 시간 설정**

최소 지령	파라미터 3-02
최대 지령	파라미터 3-03

표 3.12: 원하는 속도 및 가감속 시간 한계 값을 설정하십시오.

모터의 저속 한계	파라미터 4-11 또는 4-12
모터의 고속 한계	파라미터 4-13 또는 4-14

가속 시간 1 [s]	파라미터 3-41
감속 시간 1 [s]	파라미터 3-42

### 3.9. 추가적인 연결

#### 3.9.1. 기계식 제동 장치 제어


리프트 또는 엘리베이터 등에 주파수 변환기를 사용하기 위해서는 전자기계식 제동 장치를 제어할 수 있어야 합니다.


- 릴레이 출력 또는 디지털 출력(단자 27 또는 29)을 이용하여 제동 장치를 제어하십시오.
- 주파수 변환기가 모터를 제어하지 못하는 동안, 예를 들어, 부하가 너무 큰 경우에도 이 출력이 전압의 인가 없이 제동 장치를 제어할 수 있도록 하십시오.
- 전자기계식 제동 장치를 사용하는 경우에는 파라미터 5-4\*에서 *기계제동장치제어* [32]를 선택하십시오.
- 모터 전류가 파라미터 2-20에 설정한 값보다 크게 되면 제동 장치가 풀립니다.
- 출력 주파수가 파라미터 2-21 또는 2-22에서 설정한 주파수보다 작고 주파수 변환기가 정지 명령을 실행하고 있는 경우에만 제동 장치가 작동합니다.


주파수 변환기가 알람 모드 상태이거나 과전압 상태에 있을 때는 기계식 제동 장치가 즉시 작동합니다.

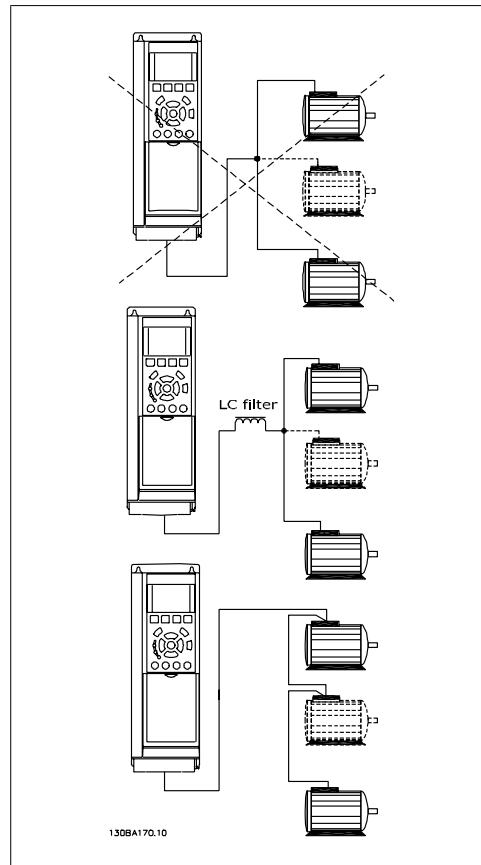
#### 3.9.2. 모터의 병렬 연결

주파수 변환기는 병렬로 연결된 모터 여러 개를 제어할 수 있습니다. 모터의 총 전류 소모량은 주파수 변환기의 정격 출력 전류  $I_{M,N}$  을 초과하지 않아야 합니다.

**주의**  
 케이블 길이가 짧은 경우에만 아래 그림에서와 같이 공동 조인트에 연결된 케이블을 사용하여 설치하는 것이 좋습니다.

**주의**  
 여러 대의 모터가 병렬로 연결된 경우에는 파라미터 1-29 *자동 모터 최적화 (AMA)* 기능을 사용할 수 없습니다.

**주의**  
 주파수 변환기의 전자 열동 계전기(ETR)를 병렬로 연결된 모터 시스템에서 각각의 모터 보호용으로 사용할 수 없습니다. 또한, 모터나 각각의 열동 계전기에 써미스터 등을 장착하여 추가적인 모터 보호를 제공하십시오(회로 차단기는 보호용으로 적합하지 않습니다).



모터의 용량이 현저하게 차이가 날 경우에는 모터 기동 시와 낮은 RPM 범위에서 문제가 발생할 수 있습니다. 이는 모터 기동 시와 낮은 RPM 에서 상대적으로 큰 저항을 가진 소형 모터에 큰 전압이 인가되기 때문입니다.



### 3.9.3. 모터 열 보호

주파수 변환기의 전자 써멀 릴레이는 모터와 일대일 대응 시의 모터 써멀 보호 기능에 대해 UL 인증을 획득하였습니다. 이를 위해서는 파라미터 1-90 *모터 열 보호*를 *ETR 트립*으로 설정하고 파라미터 1-24 *모터 전류*,  $I_{MN}$ 을 모터 정격 전류(모터 명판 참조)로 설정해야 합니다.

써멀 모터 보호를 위해 MCB 112 PTC 써미스터 카드도 사용할 수 있습니다. 이 카드는 폭발 위험 지역, 구역 1/21 및 구역 2/22에서의 모터 보호를 인증하는 ATEX 인증서를 제공합니다. 자세한 정보는 *설계 지침서*를 참조하십시오.



## 4. 프로그래밍 방법

### 4.1. 그래픽 LCP 및 숫자 방식의 LCP

가장 간단한 주파수 변환기 프로그래밍 방법은 그래픽 현장 제어 패널을 이용하는 방법입니다 (LCP 102). 숫자 방식의 현장 제어 패널을 사용할 때는 주파수 변환기 설계 지침서를 참고할 필요가 있습니다(LCP 101).

#### 4.1.1. 그래픽 LCP 의 프로그래밍 방법

다음 지침은 그래픽 LCP(LCP 102)가 있는 경우에 해당하는 내용입니다.

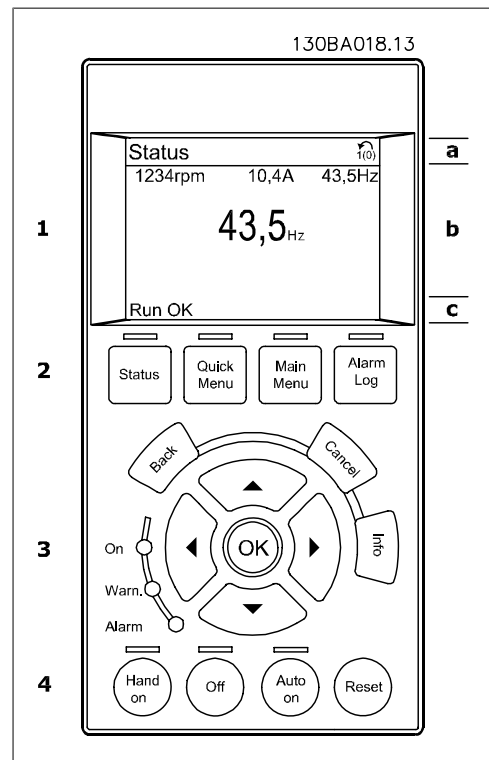
LCP 는 기능별로 아래와 같이 4가지로 나뉘어 집니다.

1. 상태 표시줄이 포함된 그래픽 표시창.
2. 메뉴 키 및 표시 램프 - 파라미터 변경 및 표시 기능 전환.
3. 검색 키 및 표시 램프(LED).
4. 운전 키 및 표시 램프(LED).

모든 데이터는 그래픽 LCP 표시창에 표시되며 [Status]와 함께 최대 5개의 운전 데이터를 표시할 수 있습니다.

**표시줄:**

- a. 상태 표시줄: 상태 메시지가 아이콘과 그래픽으로 표시됩니다.1
- b. 첫번째/두번째 표시줄: 사용자가 정의하거나 선택한 데이터가 표시됩니다. [Status] 키를 눌러 최대 한 줄을 추가할 수 있습니다.1
- c. 상태 표시줄: 상태 메시지가 텍스트로 표시됩니다.1

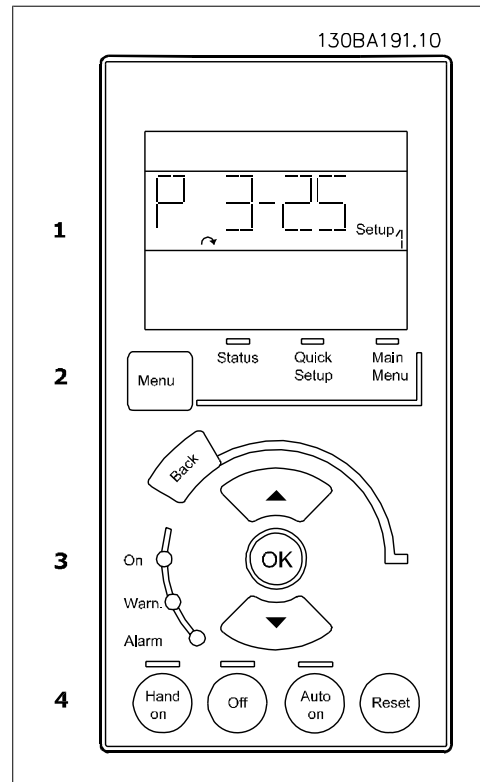


## 4.1.2. 숫자 방식의 현장 제어 패널을 이용한 프로그래밍 방법

다음 지침은 숫자 방식의 LCP(LCP 101)가 있는 경우에 해당하는 내용입니다.

LCP 는 기능별로 아래와 같이 4가지로 나뉘어 집니다.

1. 숫자 표시창.
2. 메뉴 키 및 표시 램프 - 파라미터 변경 및 표시 기능 전환.
3. 검색 키 및 표시 램프(LED).
4. 운전 키 및 표시 램프(LED).



### 4.1.3. 초기 작동방법

가장 간단한 초기 작동방법은 단축 메뉴 버튼을 사용하여 LCP 102 를 통해 단축 설정 절차를 따르는 방법입니다(표를 왼쪽에서 오른쪽으로 읽으십시오):

아래 버튼을 누릅니다.		
	Q2 단축 메뉴	
0-01 언어	언어를 설정합니다.	
1-20 모터 출력	모터 명판 출력을 설정합니다.	
1-22 모터 전압	명판 전압을 설정합니다.	
1-23 모터 주파수	명판 주파수를 설정합니다.	
1-24 모터 전류	명판 전류를 설정합니다.	
1-25 모터 정격 회전수	명판 회전수를 RPM 단위로 설정합니다.	
5-12 단자 27 디지털 입력	단자 초기 설정값이 코스팅 인버서인 경우, 이 설정을 운전하지 않음으로 변경할 수 있습니다. 그리고 나서 AMA 를 실행하기 위해 단자 27과의 연결을 차단할 필요가 있습니다.	
1-29 자동 모터 최적화	원하는 AMA 기능을 설정합니다. 완전 AMA 사용함을 권장합니다.	
3-02 최소 지령	모터 축의 최소 회전수를 설정합니다.	
3-03 최대 지령	모터 축의 최대 회전수를 설정합니다.	
3-41 1 가속 시간	모터 정격 회전수에 대한 지령(파라미터 1-25에서 설정)과 함께 가속 시간을 설정합니다.	 
3-42 1 감속 시간	모터 정격 회전수에 대한 지령(파라미터 1-25에서 설정)과 함께 감속 시간을 설정합니다.	
3-13 지령 위치	지령을 활성화하고자 하는 위치를 설정합니다.	

## 4.2. 단축 설정

## 0-01 언어

## 옵션:

## 기능:

표시창에 표시될 언어를 지정합니다.

주파수 변환기에는 4가지 언어로 구성된 패키지가 포함되어 있으므로 배송 시 선택할 수 있습니다. 기본적으로 영어와 독어는 모든 패키지에 포함되어 있습니다. 영어는 삭제할 수도 중복 포함시킬 수도 없습니다.

[0] *	영어	언어 패키지 1 - 4에 포함
[1]	독어	언어 패키지 1 - 4에 포함
[2]	불어	언어 패키지 1에 포함
[3]	덴마크어	언어 패키지 1에 포함
[4]	스페인어	언어 패키지 1에 포함
[5]	이태리어	언어 패키지 1에 포함
[6]	스웨덴어	언어 패키지 1에 포함
[7]	네덜란드어	언어 패키지 1에 포함
[10]	중국어	언어 패키지 2
[20]	핀란드어	언어 패키지 1에 포함
[22]	미국 영어	언어 패키지 4에 포함
[27]	그리스어	언어 패키지 4에 포함
[28]	포르투갈어	언어 패키지 4에 포함
[36]	슬로베니아어	언어 패키지 3에 포함
[39]	한국어	언어 패키지 2에 포함
[40]	일본어	언어 패키지 2에 포함
[41]	터키어	언어 패키지 4에 포함
[42]	대만어	언어 패키지 2에 포함
[43]	불가리아어	언어 패키지 3에 포함
[44]	세르비아어	언어 패키지 3에 포함
[45]	루마니아어	언어 패키지 3에 포함
[46]	헝가리어	언어 패키지 3에 포함
[47]	체코어	언어 패키지 3에 포함
[48]	폴란드어	언어 패키지 4에 포함
[49]	러시아어	언어 패키지 3에 포함
[50]	태국어	언어 패키지 2에 포함
[51]	인도네시아어	언어 패키지 2에 포함

**1-20 모터 출력**

<b>범위:</b> 용량에 [0.09 - 1200kW] 따라 다 름*	<b>기능:</b> 모터 명판 데이터에 따라 모터 정격 출력을 kW 로 입력합니다. 초기 설정값은 장치의 정격 출력에 해당합니다. 모터가 운전하는 동안에는 이 파라미터를 설정할 수 없습니다. 이 파라미터는 파라미터 0-03이 국제 표준 [0]으로 설정되어 있는 경우에만 LCP 에 나타납니다.
---	--

**1-22 모터 전압**

<b>범위:</b> 용량에 [10 - 1000V] 따라 다 름*	<b>기능:</b> 모터 명판 데이터에 따라 모터 정격 전압을 입력합니다. 초기 설정값은 장치의 정격 출력에 해당합니다. 모터가 운전하는 동안에는 이 파라미터를 설정할 수 없습니다.
--	--

**1-23 모터 주파수**

<b>옵션:</b>	<b>기능:</b> 최소 - 최대 모터 주파수: 20 - 1000Hz. 모터 명판 데이터에서 모터 주파수 값을 선택합니다. 50Hz 또는 60Hz 가 아닌 주파수를 선택하는 경우에는 파라미터 1-50에서 1-53의 부하와 관계 없이 설정한 값을 적용해야 합니다. 230/400V 모터를 87Hz 주파수에서 운전하는 경우, 230V/50Hz 에 해당하는 명판 데이터를 설정하십시오. 파라미터 4-13 <i>모터의 고속 한계 [RPM]</i> 와 파라미터 3-03 <i>최대 지령</i> 을 87Hz 로 운전하는 모터에 적용하십시오.
------------	--

- [50] \* 50Hz(파라미터 0-03 = 국제 표준인 경우)
- [60] 60Hz(파라미터 0-03 = 미국 표준인 경우)

**1-24 모터 전류**

<b>범위:</b> 용량에 [0.1 - 10000A] 따라 다 름*	<b>기능:</b> 모터 명판 데이터에 따라 모터 정격 전류 값을 입력합니다. 이 데이터는 모터 토오크 계산, 모터 쉘 보호 등에 사용됩니다.
--	--

모터가 운전하는 동안에는 이 파라미터를 설정할 수 없습니다.

**1-25 모터 정격 회전수**

<b>범위:</b> 용량에 [100 - 60,000RPM] 따라 다 름*	<b>기능:</b> 모터 명판 데이터에 따라 모터 정격 회전수 값을 입력합니다. 이 데이터는 자동 모터 보상을 계산하는데 사용됩니다.
---	---

모터가 운전하는 동안에는 이 파라미터를 설정할 수 없습니다.

5-12 단자 27 디지털 입력

옵션:

기능:

사용 가능한 디지털 입력 범위 내에서 기능을 선택합니다.

운전하지 않음	[0]
리셋	[1]
코스팅 인버스	[2]
코스팅리셋인버스	[3]
순간 정지 인버스	[4]
직류제동 인버스	[5]
정지 인버스	[6]
기동	[8]
펄스 기동	[9]
역회전	[10]
역회전 기동	[11]
정회전 기동 사용	[12]
역회전 기동 사용	[13]
조그	[14]
프리셋 지령 비트 0	[16]
프리셋 지령 비트 1	[17]
프리셋 지령 비트 2	[18]
지령 고정	[19]
출력 고정	[20]
가속	[21]
감속	[22]
셋업 선택 비트 0	[23]
셋업 선택 비트 1	[24]
캐치업	[28]
슬로우다운	[29]
펄스 입력	[32]
가감속 비트 0	[34]
가감속 비트 1	[35]
주전원 차단 인버스	[36]
디지털 pot 증가	[55]
디지털 pot 감소	[56]
디지털 pot 제거	[57]
카운터 A 리셋	[62]
카운터 B 리셋	[65]

1-29 자동 모터 최적화 (AMA)

옵션:

기능:

AMA 기능은 모터가 정지 상태일 때 고급 모터 파라미터(파라미터 1-30 ~ 파라미터 1-35)를 최적화하여 다이내믹 모터 성능을 최적화합니다.

[1] 또는 [2]를 선택한 다음 [Hand on]을 눌러 AMA 기능을 실행하십시오. *자동 모터 최적화* 편 또한 참조하십시오. 정상적으로 완료되면 표시창에 "[OK]를 눌러 AMA를 종료하십시오"라는 메시지가 표시됩니다. [OK] 키를 누른 후에 주파수 변환기를 운전할 수 있습니다.

모터가 운전하는 동안에는 이 파라미터를 설정할 수 없습니다.

[0] \* 꺼짐

[1] 완전 AMA 사용함 고정자 저항  $R_s$ , 회전자 저항  $R_r$ , 고정자 누설 리액턴스  $X_1$ , 회전자 누설 리액턴스  $X_2$  및 주 리액턴스  $X_m$ 에 대한 AMA를 실행




행합니다. 인버터와 모터 간에 LC 필터가 사용되는 경우 이 옵션을 선택하십시오.


FC 301: FC 301의 경우 완전 AMA에  $X_h$  측정이 포함되어 있지 않습니다. 대신  $X_h$  값은 모터 데이터베이스에서 결정됩니다. 기동 성능을 최적화하려면 파라미터 1-35 즉 리액턴스( $X_h$ )를 조정해야 할 수도 있습니다.


[2] 축소 AMA 사용함 시스템에서 고정자 저항  $R_s$ 에 대해서만 축소 AMA를 실행합니다.

**참고:**

- AMA 기능을 사용하여 최상의 효과를 얻기 위해서는 모터가 차가운 상태에서 AMA를 실행해야 합니다.
- 모터 구동 중에는 AMA를 실행할 수 없습니다.
- 영구 자석(PM) 모터의 경우에는 AMA를 실행할 수 없습니다.

 **주의**  
모터 파라미터 1-2\* 모터 데이터는 AMA 기능의 핵심이므로 올바르게 설정해야 합니다. 모터가 최적 동역학 성능을 발휘하도록 AMA를 반드시 실행해야 합니다. 모터의 정격 규격에 따라 최대 10분 정도 걸릴 수 있습니다.

 **주의**  
AMA 실행 중에 외부 토크가 발생하지 않도록 하십시오.

 **주의**  
파라미터 1-2\* 모터 데이터의 설정값 중 하나를 변경하면 고급 모터 파라미터(파라미터 1-30 ~ 1-39)는 초기 설정값으로 복원됩니다.

**3-02 최소 지령**

**범위:** 0.000 [-100000.000 - 파라미터 3-03]  
**기능:** 최소 지령은 모든 지령을 더했을 때 가장 낮은 지령값입니다. 파라미터 3-00을 최소 - 최대 [0]로 설정한 경우에만 최소 지령이 활성화됩니다.

**3-03 최대 지령**

**범위:** 1500.0 [파라미터 3-02 - 00\* 100000.000]  
**기능:** 최대 지령을 입력합니다. 최대 지령은 모든 지령을 더했을 때 산출할 수 있는 최고값입니다.

**최대 지령 단위는 다음과 일치합니다:**

- 파라미터 1-00 구성 모드에서의 구성 선택: 속도 페이로 [1]의 경우, RPM; 토크 [2]의 경우, Nm.
- 파라미터 3-01 지령/피드백 단위에서 선택한 단위.

**3-41 1 가속 시간**

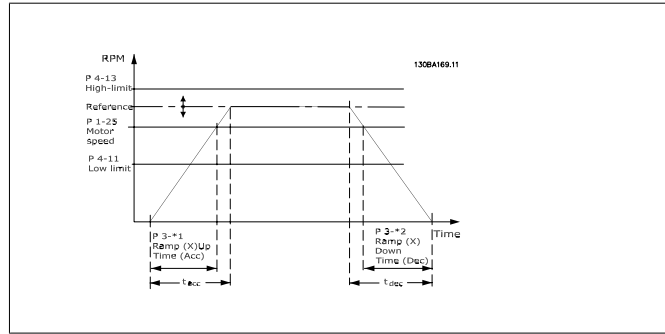
**범위:**

s\* [0.01 - 3600.00 초]

**기능:**

가속 시간, 즉 0RPM에서 모터 정격 회전수(n<sub>M,N</sub>)(파라미터 1-25)까지 가속하는 데 걸리는 시간을 입력합니다. 가속 중 출력 전류가 파라미터 4-18의 전류 한계를 초과하지 않는 가속 시간을 선택합니다. 값 0.00은 속도 모드에서의 0.01초에 해당합니다. 파라미터 3-42 감속 시간을 참조하십시오.

$$Par. 3 - 41 = \frac{t_{acc} [s] \times n_{M, N} (par. 1 - 25) [RPM]}{\Delta ref [RPM]}$$



**3-42 1 감속 시간**

**범위:**

용량에 따라 다름  
[0.01 - 3600.00 초]

**기능:**

감속 시간, 즉 모터 정격 회전수(n<sub>M,N</sub>)(파라미터 1-25)에서 0RPM까지 감속하는 데 걸리는 시간을 입력합니다. 모터의 발전 운전으로 인해 인버터에 과전압이 발생하지 않거나 발전 전류가 파라미터 4-18에서 설정한 전류 한계를 초과하지 않는 감속 시간을 선택합니다. 값 0.00은 속도 모드에서의 0.01초에 해당합니다. 파라미터 3-41 가속 시간을 참조하십시오.

$$Par. 3 - 42 = \frac{t_{dec} [s] \times n_{M, N} (par. 1 - 25) [RPM]}{\Delta ref [RPM]}$$

### 4.3. 파라미터 목록

운전 중 데이터 변경

“TRUE”(참)는 주파수 변환기 운전 중에도 파라미터를 변경할 수 있음을 의미하며, “FALSE”(거짓)는 변경 작업 전에 장치를 반드시 정지해야 함을 의미합니다.

4-Set-up(4 셋업)

‘All set-up’(전체 셋업): 파라미터는 각각 4개의 셋업으로 설정할 수 있습니다. 다시 말하면, 파라미터마다 4개의 각기 다른 데이터 값을 가질 수 있습니다.

‘1 set-up’(1 셋업): 모든 셋업의 데이터 값이 동일합니다.

변환 지수

이 숫자는 주파수 변환기에 의한 기록 및 읽기에 사용되는 변환값을 나타냅니다.

변환 지수	100	67	6	5	4	3	2	1	0	-1	-2	-3	-4	-5	-6
변환 인수	1	1/60	100000 0	10000 0	10000	1000	100	10	1	0.1	0.01	0.00 1	0.000 1	0.000 01	0.00000 1

데이터 유형	설명	유형
2	정수 8	Int8
3	정수 16	Int16
4	정수 32	Int32
5	부호없는 8	UInt8
6	부호없는 16	UInt16
7	부호없는 32	UInt32
9	확인할 수 있는 문자열	VisStr
33	2바이트 평균값	N2
35	16 부울 변수 비트 시퀀스	V2
54	날짜 표시없는 시차	TimD

데이터 유형 33, 35 및 54에 관한 자세한 정보는 주파수 변환기 *설계 지침서*를 참조하십시오. 주파수 변환기의 파라미터는 주파수 변환기의 최적 운전을 위해 다양한 파라미터 그룹 중에서 올바르게 선택합니다.

0-xx 주파수 변환기 기본 설정을 위한 운전 및 디스플레이 파라미터

1-xx 부하 및 모터 파라미터에는 부하 및 모터 관련 파라미터가 포함됩니다.

2-xx 제동 파라미터

3-xx 디지털 가변 저항 기능을 포함한 지령 및 가감속 파라미터

4-xx 한계 경고, 한계와 경고 파라미터의 설정

5-xx 릴레이 제어가 포함된 디지털 입력 및 출력

6-xx 아날로그 입력 및 출력

7-xx 제어, 속도 및 공정 제어를 위한 파라미터 설정

8-xx 통신 및 옵션 파라미터, FC RS485 및 FC USB 포트 파라미터

9-\*\* 프로피버스 파라미터

10-\*\*\* DeviceNet 및 CAN 필드버스 파라미터

13-\*\*\* 스마트 로직 컨트롤러 파라미터

14-\*\*\* 특수 기능 파라미터

15-\*\*\* 인버터 정보 파라미터

16-\*\*\* 읽기 파라미터

17-\*\*\* 엔코더 옵션 파라미터

32-xx MCO 305 기본 파라미터

33-xx MCO 305 고급 파라미터

34-xx MCO 데이터 읽기 파라미터

### 4.3.1. 0-\*\*-운전/디스플레이

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>0-0* 기본 설정</b>						
0-01	언어	[0] 영어	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-02	모터 속도 단위	[0] RPM	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
0-03	지역 설정	[0] 국제 표준	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
0-04	전원 인가 시 운전 상태 (수동)	[1] 강제 정지, 지령=이전	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>0-1* 셋업 처리</b>						
0-10	셋업 활성화	[1] 셋업 1	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-11	설정 셋업	[1] 셋업 1	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-12	다음에 링크된 설정	[0] 링크 안됨	All set-ups	FALSE	-	Uint8
0-13	읽기: 링크된 설정	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
0-14	읽기: 설정/채널 편집	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
<b>0-2* LCP 디스플레이</b>						
0-20	소형 표시 1.1	1617	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-21	소형 표시 1.2	1614	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-22	소형 표시 1.3	1610	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-23	물체 줄 표시	1613	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-24	셋째 줄 표시	1602	All set-ups	TRUE	-	Uint16
0-25	개인 메뉴	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	Uint16
<b>0-3* LCP 사용자 읽기</b>						
0-30	사용자 정의 읽기 단위	[0] 없음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-31	사용자 정의 읽기 최소값	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups	TRUE	-2	Int32
0-32	사용자 정의 읽기 최대값	100.00 CustomReadoutUnit	All set-ups	TRUE	-2	Int32
<b>0-4* LCP 키메드</b>						
0-40	LCP의 [수동 운전] 키	[1] 사용함	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-41	LCP의 [개장] 키	[1] 사용함	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-42	LCP의 [자동 운전] 키	[1] 사용함	All set-ups	TRUE	-	Uint8
0-43	LCP의 [리셋] 키	[1] 사용함	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>0-5* 복사/저장</b>						
0-50	LCP 복사	[0] 복사하지 않음	All set-ups	FALSE	-	Uint8
0-51	셋업 복사	[0] 복사하지 않음	All set-ups	FALSE	-	Uint8
<b>0-6* 비밀번호</b>						
0-60	주 메뉴 비밀번호	100 N/A	1 set-up	TRUE	0	Int16
0-61	비밀번호 없이 주 메뉴 접근	[0] 확인 접근	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-65	단축 메뉴 비밀번호	200 N/A	1 set-up	TRUE	0	Int16
0-66	비밀번호 없이 단축 메뉴 접근	[0] 확인 접근	1 set-up	TRUE	-	Uint8
0-67	Bus Password Access	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16

### 4.3.2. 1-\*\*- 부하/모터

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>1-0* 일반 설정</b>						
1-00	구성 모드	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-01	모터 제어 방식	null	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-02	플럭스 모터 피드백 소스	[1] 24V 레퍼런스	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-03	토크 소스 특성	[0] 일정 토크	All set-ups	TRUE	-	Uint8
1-04	과부하 모드	[0] 높은 토크	All set-ups	FALSE	-	Uint8
1-05	현장 모드 구성	[2] 모드 P.1-00 으로	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>1-1* 모터 선택</b>						
1-10	모터 구조	[0] 비동기형	All set-ups	FALSE	-	Uint8
<b>1-2* 모터 데이터</b>						
1-20	모터 출력 [kW]	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	1	Uint32
1-21	모터 동력 [HP]	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
1-22	모터 전압	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint16
1-23	모터 주파수	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint16
1-24	모터 전류	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
1-25	모터 정격 회전수	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	67	Uint16
1-26	모터 일정 정격 토크	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-1	Uint32
1-29	자동 모터 회귀화 (AMA)	[0] 꺼짐	All set-ups	FALSE	-	Uint8
<b>1-3* 고급 모터 데이터</b>						
1-30	고정자 저항 (Rs)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-31	회전자 저항 (Rr)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-33	고정자 누설 리액턴스 (X1)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-34	회전자 누설 리액턴스 (X2)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-35	주 리액턴스 (Xh)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Uint32
1-36	철 손실 저항 (Rfe)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-3	Uint32
1-37	d 축 인덕턴스 (Ld)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-4	Int32
1-39	모터 극수	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint8
1-40	1000 RPM 에서의 역회전 EMF	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uint16
1-41	모터 각 오프셋	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
<b>1-5* 부하 독립적 설정</b>						
1-50	0 속도에서의 모터 자화	100 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
1-51	최소 속도의 일반 자화 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
1-52	최소 속도의 일반 자화 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-53	모델 변경 주파수	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
1-55	U/f 특성 - U	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
1-56	U/f 특성 - F	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302	운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>1-6* 부하 의존적 설정</b>							
1-60	저속 운전 부하 보상	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-61	고속 운전 부하 보상	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-62	슬립 보상	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-63	슬립 보상 시간수	0.10 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
1-64	공진 제거 시간수	100 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
1-65	공진 제거 시간수	5 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
1-66	최저 속도의 최소 전류	100 %	All set-ups	x	TRUE	0	Uint8
1-67	부하 유형	[0] 수동 부하	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-68	최소 리성	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
1-69	최대 리성	ExpressionLimit	All set-ups	x	FALSE	-4	Uint32
<b>1-7* 기동 설정</b>							
1-71	기동 지연	0.0 s	All set-ups		TRUE	-1	Uint8
1-72	기동 기능	[2] 코스팅/지연 시간	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-73	플러인 기능	[0] 사용안함	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-74	기동 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-75	기동 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-76	기동 전류	0.00 A	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
<b>1-8* 정지 설정</b>							
1-80	정지 시 기능	[0] 코스팅	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-81	정지 시 기능을 위한 최소 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	67	Uint16
1-82	정지 시 기능을 위한 최소 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
1-83	정밀 정지 기능	[0] 정밀 가감속 정지	All set-ups		FALSE	-	Uint8
1-84	정밀 정지 카운터값	100000 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
1-85	정밀 정지 속도 보상 지연	10 ms	All set-ups		TRUE	-3	Uint8
<b>1-9* 모터 온도</b>							
1-90	모터 열 보호	[0] 보호하지 않음	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-91	모터 외부 팬	[0] 아니오	All set-ups		TRUE	-	Uint16
1-93	썬머스터 리소스	[0] 없음	All set-ups		TRUE	-	Uint8
1-95	KTY 센서 유형	[0] KTY 센서 1	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-96	KTY 썬머스터 리소스	[0] 없음	All set-ups	x	TRUE	-	Uint8
1-97	KTY 임계값	80 °C	1 set-up	x	TRUE	100	Uint16

### 4.3.3. 2-\*\*- 제동 장치

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>2-0* 직류 제동</b>						
2-00	직류 유지 전류	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
2-01	직류 제동 전류	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint16
2-02	직류 제동 시간	10.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
2-03	직류 제동 동작 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
2-04	직류 제동 동작 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
<b>2-1* 제동 에너지 기능</b>						
2-10	제동 기능	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-11	제동 저항 (ohm)	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
2-12	제동 동력 한계(kW)	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint32
2-13	제동 동력 감시	[0] 꺼짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-15	제동 검사	[0] 꺼짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
2-16	교류 제동 최대 전류	100.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Uint32
2-17	과전압 제어	[0] 사용안함	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>2-2* 기계식 제동 장치</b>						
2-20	제동 전류 해제	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
2-21	브레이크 시작 속도	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
2-22	제동 동작 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
2-23	브레이크 응답 지연	0.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint8
2-24	Stop Delay	0.0 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint8
2-25	Brake Release Time	0.20 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
2-26	Torque Ref	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
2-27	Torque Ramp Time	0.2 s	All set-ups	TRUE	-1	Uint8
2-28	Gain Boost Factor	1.00 N/A	All set-ups	TRUE	-2	Uint16

### 4.3.4. 3-\*\*\* 지령 / 가감속

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>3-0* 지령 한계</b>						
3-00	지령 범위	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-01	지령/피드백 단위	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-02	최소 지령	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
3-03	최대 지령	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
3-04	지령 기능	[0] 합계	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>3-1* 지령</b>						
3-10	프리셋 지령	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
3-11	조그 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
3-12	캐치업/슬로우다운 값	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
3-13	지령 위치	[0] 수동/자동에 링크	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-14	프리셋 상대 지령	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int32
3-15	지령 리소스 1	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-16	지령 리소스 2	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-17	지령 리소스 3	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-18	상대 스케일링 지령 리소스	[0] 기능 없음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-19	조그 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
<b>3-4* 가감속 1</b>						
3-40	가감속 1 유형	[0] 진행	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-41	1 가속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-42	1 감속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-45	가감속1가속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-46	가감속1가속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-47	가감속1감속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-48	가감속1감속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
<b>3-5* 가감속 2</b>						
3-50	가감속 2 유형	[0] 진행	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-51	2 가속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-52	2 감속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-55	가감속2가속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-56	가감속2가속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-57	가감속2감속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-58	가감속2감속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
<b>3-6* 가감속 3</b>						
3-60	가감속 3 유형	[0] 진행	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-61	3 가속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-62	3 감속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-65	가감속3가속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-66	가감속3가속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-67	가감속3감속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-68	가감속3감속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
<b>3-7* 가감속 4</b>						
3-70	가감속 4 유형	[0] 진행	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-71	4 가속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-72	4 감속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-75	가감속4가속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-76	가감속4가속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-77	가감속4감속시작시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
3-78	가감속4감속종료시 S가감속률	50 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8



파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>3-8* 기타 가감속</b>						
3-80	조그 가감속 시간	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-81	순간 정지 가감속 시간	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-2	Uint32
<b>3-9* 디지털 전위자계</b>						
3-90	단계별 크기	0.10 %	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
3-91	가감속 시간	1.00 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
3-92	전력 복구	[0] 커짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
3-93	최대 한계	100 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
3-94	최소 한계	-100 %	All set-ups	TRUE	0	Int16
3-95	가감속 지연	1.000 N/A	All set-ups	TRUE	-3	TimD

### 4.3.5. 4-\*\*\* 한계 / 경고

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>4-1* 모터 한계</b>						
4-10	모터 속도 방향	null	All set-ups	FALSE	-	Uint8
4-11	모터의 저속 한계 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-12	모터의 고속 제한 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-13	모터의 고속 한계 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-14	모터 속도 상한 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-16	모터 운전의 토오크 한계	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-17	재생 운전의 토오크 한계	100.0 %	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-18	진류 한계	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint32
4-19	최대 출력 주파수	132.0 Hz	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
<b>4-2* 한계 상수</b>						
4-20	토오크 한계 상수 소스	[0] 기능 없음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
4-21	속도 한계 상수 소스	[0] 기능 없음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>4-3* 모터 피드백 감시</b>						
4-30	모터 피드백 손실 기능	[2] 트립	All set-ups	TRUE	-	Uint8
4-31	모터 피드백 속도 오류	300 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-32	모터 피드백 손실 시간 초과	0.05 s	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
<b>4-5* 경고 조정</b>						
4-50	저전류 경고	0.00 A	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
4-51	고전류 경고	ImaxVL7 (P1637)	All set-ups	TRUE	-2	Uint32
4-52	저속 경고	0 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-53	고속 경고	outputSpeedHighLimit (P413)	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-54	지령 닳음 경고	-999999.999 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-55	지령 뭉툭음 경고	999999.999 N/A	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-56	피드백 낮음 경고	-999999.999 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-57	피드백 높음 경고	999999.999 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
4-58	모터 결상 시 기능	[1] 켜짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>4-6* 속도 바이패스</b>						
4-60	바이패스 시작 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-61	바이패스 시작 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16
4-62	바이패스 종결 속도 [RPM]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	67	Uint16
4-63	바이패스 종결 속도 [Hz]	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-1	Uint16

### 4.3.6. 5-\*\*- 디지털 입/출력

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>5-0* 디지털 I/O 모드</b>						
5-00	디지털 I/O 모드	[0] PNP	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
5-01	단자 27 모드	[0] 입력	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-02	단자 29 모드	[0] 입력	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
<b>5-1* 디지털 입력</b>						
5-10	단자 18 디지털 입력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-11	단자 19 디지털 입력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-12	단자 27 디지털 입력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-13	단자 29 디지털 입력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-14	단자 32 디지털 입력	[0] 온전하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-15	단자 33 디지털 입력	[0] 온전하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-16	단자 X30/2 디지털 입력	[0] 온전하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-17	단자 X30/3 디지털 입력	[0] 온전하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-18	단자 X30/4 디지털 입력	[0] 온전하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-19	Terminal 37 Safe Stop	[1] Safe Stop Alarm	1 set-up	TRUE	-	Uimt8
<b>5-3* 디지털 출력</b>						
5-30	단자 27 디지털 출력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-31	단자 29 디지털 출력	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-32	단자 X30/6 디지털 출력(MCB 101)	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-33	단자 X30/7 디지털 출력(MCB 101)	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
<b>5-4* 릴레이</b>						
5-40	릴레이 기능	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-41	작동 지연, 릴레이	0.01 s	All set-ups	TRUE	-2	Uimt16
5-42	차단 지연, 릴레이	0.01 s	All set-ups	TRUE	-2	Uimt16
<b>5-5* 펄스 입력</b>						
5-50	단자 29 최저 주파수	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-51	단자 29 최고 주파수	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-52	단자 29 최저 지령/페드백 값	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-53	단자 29 최고 지령/페드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-54	펄스 필터 상승수 #29	100 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uimt16
5-55	단자 33 최저 주파수	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-56	단자 33 최고 주파수	100 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-57	단자 33 최저 지령/페드백 값	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-58	단자 33 최고 지령/페드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
5-59	펄스 필터 상승수 #33	100 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uimt16
<b>5-6* 펄스 출력</b>						
5-60	단자 27 펄스 출력 변수	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-62	펄스 출력 최대 주파수 #27	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-63	단자 29 펄스 출력 변수	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-65	펄스 출력 최대 주파수 #29	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uimt32
5-66	단자 X30/6 펄스 출력 변수	null	All set-ups	TRUE	-	Uimt8
5-68	펄스 출력 최대 주파수 #X30/6	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uimt32

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302	운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>5-7* 24V 엔코더 입력</b>							
5-70	단자 32/33 분해능	1024 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
5-71	단자 32/33 엔코더 방향	[0] 시계 방향	All set-ups		FALSE	-	Uint8
<b>5-9* 버스통신 제어</b>							
5-90	디지털 및 릴레이 버스통신 제어	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint32
5-93	펄스 출력 #27 버스통신 제어	0.00 %	All set-ups		TRUE	-2	N2
5-94	펄스 출력 #27 시간 초과 프리셋	0.00 %	1 set-up		TRUE	-2	Uint16
5-95	펄스 출력 #29 버스통신 제어	0.00 %	All set-ups	x	TRUE	-2	N2
5-96	펄스 출력 #29 시간 초과 프리셋	0.00 %	1 set-up	x	TRUE	-2	Uint16

### 4.3.7. 6-\*\*-아날로그 입/출력

패라미터 번호 # 파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인테스	유형
<b>6-0* 아날로그 I/O 모드</b>					
6-00 외부 지령 보호 시간	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint8
6-01 외부 지령 보호 기능	[0] 캐짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>6-1* 아날로그 입력 1</b>					
6-10 단자 53 최저 전압	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-11 단자 53 최고 전압	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-12 단자 53 최저 전류	0.14 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-13 단자 53 최고 전류	20.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-14 단자 53 최저 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-15 단자 53 최고 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-16 단자 53 펄터 시정수	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
<b>6-2* 아날로그 입력 2</b>					
6-20 단자 54 최저 전압	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-21 단자 54 최고 전압	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-22 단자 54 최저 전류	0.14 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-23 단자 54 최고 전류	20.00 mA	All set-ups	TRUE	-5	Int16
6-24 단자 54 최저 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-25 단자 54 최고 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-26 단자 54 펄터 시정수	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
<b>6-3* 아날로그 입력 3</b>					
6-30 단자 X30/11 저전압	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-31 단자 X30/11 고전압	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-34 단자 X30/11 최저 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-35 단자 X30/11 최고 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-36 단자 X30/11 펄터 시정수	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
<b>6-4* 아날로그 입력 4</b>					
6-40 단자 X30/12 저전압	0.07 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-41 단자 X30/12 고전압	10.00 V	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-44 단자 X30/12 최저 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-45 단자 X30/12 최고 지령/피드백 값	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-3	Int32
6-46 단자 X30/12 펄터 시정수	0.001 s	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
<b>6-5* 아날로그 출력 1</b>					
6-50 단자 42 출력	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-51 단자 42 최소 출력 범위	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-52 단자 42 최대 출력 범위	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-53 단자 42 출력 비스통신 제어	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	N2
6-54 단자 42 출력 시간 초과 프리셋	0.00 %	1 set-up	TRUE	-2	Uint16
<b>6-6* 아날로그 출력 2</b>					
6-60 단자 X30/8 출력	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
6-61 단자 X30/8 최소 범위	0.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16
6-62 단자 X30/8 최대 범위	100.00 %	All set-ups	TRUE	-2	Int16

### 4.3.8. 7-\*\*\* 킨트roller

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302	운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>7-0* 속도 PID 제어</b>							
7-00	속도 PID 피드백 소스	null	All set-ups		FALSE	-	Uint8
7-02	속도 PID 비례 이득	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-3	Uint16
7-03	속도 PID 적분 시간	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint32
7-04	속도 PID 미분 시간	ExpressionLimit	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-05	속도 PID 미분 이득 한계	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-06	속도 PID 저주파 통과 필터 시간	10.0 ms	All set-ups		TRUE	-4	Uint16
7-08	속도 PID 피드포워드 상수	0 %	All set-ups		FALSE	0	Uint16
<b>7-2* 공정제어기 피드백</b>							
7-20	공정 폐회로 피드백 1 리소스	[0] 기능 없음	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-22	공정 폐회로 피드백 2 리소스	[0] 기능 없음	All set-ups		TRUE	-	Uint8
<b>7-3* 공정 PID 제어기</b>							
7-30	공정 PID 정/역 제어	[0] 정	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-31	공정 PID 와인드업 방지	[1] 커짐	All set-ups		TRUE	-	Uint8
7-32	공정 PID 기본 속도	0 RPM	All set-ups		TRUE	67	Uint16
7-33	공정 PID 비례 이득	0.01 N/A	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-34	공정 PID 적분 시간	10000.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint32
7-35	공정 PID 미분 시간	0.00 s	All set-ups		TRUE	-2	Uint16
7-36	공정 PID 미분 이득 한계	5.0 N/A	All set-ups		TRUE	-1	Uint16
7-38	공정 PID 피드포워드 상수	0 %	All set-ups		TRUE	0	Uint16
7-39	지령 대역폭에 따름	5 %	All set-ups		TRUE	0	Uint8

### 4.3.9. 8-\*\*- 통신 및 옵션

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>8-0* 일반 설정</b>						
8-01	제어 장소	[0] 디지털 및 제어 워드	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-02	제어워드 소스	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-03	제어워드 타임아웃 시간	1.0 s	1 set-up	TRUE	-1	Uint32
8-04	제어워드 타임아웃 기능	[0] 꺼짐	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-05	타임아웃 중단점 기능	[1] 재개 설정	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-06	제어워드 타임아웃 리셋	[0] 리셋하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-07	진단 트리거	[0] 사용안함	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>8-1* 제어워드 설정</b>						
8-10	컨트롤 워드 프로필	[0] FC 프로필	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-13	구성 가능한 상태 워드 STW	[1] 프로필 기본값	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>8-3* FC 단자 설정</b>						
8-30	프로토콜	[0] FC	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-31	주소	1 N/A	1 set-up	TRUE	0	Uint8
8-32	FC 포트 통신 속도	[2] 9600 Baud	1 set-up	TRUE	-	Uint8
8-35	최소 응답 지연	10 ms	All set-ups	TRUE	-3	Uint16
8-36	최대 응답 지연	5000 ms	1 set-up	TRUE	-3	Uint16
8-37	최대 측정간 지연	25 ms	1 set-up	TRUE	-3	Uint16
<b>8-4* MC 프로토콜 설정</b>						
8-40	텔레그램 설정	[1] 표준 텔레그램 1	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>8-5* 디지털/통신</b>						
8-50	코스팅 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-51	순간 정지 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-52	직류 재동 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-53	기동 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-54	역회전 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-55	셋업 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
8-56	프리셋 지령 선택	[3] 논리 OR	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>8-9* 통신 조그</b>						
8-90	통신 조그 1속	100 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16
8-91	통신 조그 2속	200 RPM	All set-ups	TRUE	67	Uint16

4.3.10. 9-\*\*-\*\* 프로퍼티버스

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302	운전 중 변경	변환 인덱스	유형
9-00	설정 값	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-07	실제 값	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-15	PCD 쓰기 구성	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-16	PCD 읽기 구성	ExpressionLimit	2 set-ups		TRUE	-	Uint16
9-18	노드 주소	126 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint8
9-22	텔레그램 선택	[108] PPO 8	1 set-up		TRUE	-	Uint8
9-23	신호용 파라미터	0	All set-ups		TRUE	-	Uint16
9-27	파라미터 편집	[1] 사용함	2 set-ups		FALSE	-	Uint16
9-28	공정 제어	[1] 추가적 마스터 사용	2 set-ups		FALSE	-	Uint8
9-31	Safe Address	0 N/A	1 set-up		TRUE	0	Uint16
9-44	결함 메시지 카운터	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-45	결함 코드	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-47	결함 번호	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-52	결함 상황 카운터	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-53	프로퍼티버스 경고 워드	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-63	실제 통신 속도	[255] 통신속도 없음	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-64	장치 ID	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-65	프로파일 번호	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16
9-67	채어 워드 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	OctStr[2]
9-68	상태 워드 1	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	V2
9-71	프로퍼티버스 저장 데이터 값	[0] 캐짐	All set-ups		TRUE	-	Uint8
9-72	프로퍼티버스 라이브 리셋	[0] 동작하지 않음	1 set-up		FALSE	-	Uint8
9-80	정의된 파라미터 (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-81	정의된 파라미터 (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-82	정의된 파라미터 (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-83	정의된 파라미터 (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-84	정의된 파라미터 (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-90	변경된 파라미터 (1)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-91	변경된 파라미터 (2)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-92	변경된 파라미터 (3)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-93	변경된 파라미터 (4)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-94	변경된 파라미터 (5)	0 N/A	All set-ups		FALSE	0	Uint16
9-99	Profibus Revision Counter	0 N/A	All set-ups		TRUE	0	Uint16



### 4.3.11. 10-\*\* CAN 필드버스

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>10-0* 공통 설정</b>						
10-00	웹 프로토콜	null	2 set-ups	FALSE	-	Uint8
10-01	통신속도 선택	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
10-02	MAC ID	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
10-05	전송오류 카운터 임기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
10-06	수신오류 카운터 임기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
10-07	통신 종류 카운터 임기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint8
<b>10-1* 디바이스넷</b>						
10-10	공정 데이터 유형 선택	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
10-11	공정 데이터 구성 쓰기	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
10-12	공정 데이터 구성 읽기	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
10-13	경고 파라미터	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
10-14	Net 지령	[0] 캐짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
10-15	Net 제어	[0] 캐짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>10-2* COS 필터</b>						
10-20	COS 필터 1	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-21	COS 필터 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-22	COS 필터 3	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
10-23	COS 필터 4	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
<b>10-3* 파라미터 연결</b>						
10-30	배열 인덱스	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
10-31	데이터 저장 값	[0] 캐짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
10-32	디바이스넷 개정관	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
10-33	항상 저장	[0] 캐짐	1 set-up	TRUE	-	Uint8
10-34	DeviceNet 제품 코드	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	0	Uint16
10-39	디바이스넷 F 파라미터	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
<b>10-5* CAN Open</b>						
10-50	공정 데이터 구성 쓰기	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
10-51	공정 데이터 구성 읽기	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-	Uint16

### 4.3.12. 13-\*\* 스마트 로직

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>13-0* SLC 설정</b>						
13-00	SL 킨트롤러 모드	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-01	이벤트 시차	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-02	이벤트 강지	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-03	SLC 리셋	[0] SLC 리셋하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>13-1* 비교기</b>						
13-10	비교기 과연산자	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-11	비교기 연산자	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-12	비교기 값	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-3	Int32
<b>13-2* 타이머</b>						
13-20	SL 킨트롤러 타이머	ExpressionLimit	1 set-up	TRUE	-3	TimD
<b>13-4* 논리 규칙</b>						
13-40	논리 규칙 부울 1	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-41	논리 규칙 연산자 1	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-42	논리 규칙 부울 2	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-43	논리 규칙 연산자 2	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-44	논리 규칙 부울 3	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>13-5* 상태</b>						
13-51	SL 킨트롤러 이벤트	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
13-52	SL 킨트롤러 동작	null	2 set-ups	TRUE	-	Uint8

### 4.3.13. 14-\*\* 특수 기능

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>14-0* 인버터스위칭</b>						
14-00	스위칭 방식	[1] SPAVM	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-01	스위칭 주파수	null	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-03	과전압	[1] 커짐	All set-ups	FALSE	-	Uint8
14-04	PWM 임의	[0] 커짐	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>14-1* 주전원 커짐/꺼짐</b>						
14-10	주전원 결합	[0] 기능 없음	All set-ups	FALSE	-	Uint8
14-11	공급전원 결합 전압	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint16
14-12	공급전원 불균형시 기능	[0] 트립	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>14-2* 트립 리셋</b>						
14-20	리셋 모드	[0] 수동 리셋	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-21	자동 재기동 시간	10 s	All set-ups	TRUE	0	Uint16
14-22	운전 모드	[0] 정상 운전	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-23	유형 코드 설정	null	2 set-ups	FALSE	-	Uint16
14-25	토오크 한계 시 트립 지연	60 s	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-26	인버터 결합 시 트립 지연	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-28	제품 설정	[0] 동작하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-29	서비스 코드	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
<b>14-3* 전류 한계 제어</b>						
14-30	전류한계 제어, 비례 이득	100 %	All set-ups	FALSE	0	Uint16
14-31	전류한계 제어, 적분 시간	0.020 s	All set-ups	FALSE	-3	Uint16
<b>14-4* 에너지 회적화</b>						
14-40	가변 토오크 수준	66 %	All set-ups	FALSE	0	Uint8
14-41	자동 에너지 회적화 최소 자화	40 %	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-42	자동 에너지 회적화 최소 주파수	10 Hz	All set-ups	TRUE	0	Uint8
14-43	모터 코사인 파이	ExpressionLimit	All set-ups	TRUE	-2	Uint16
<b>14-5* 환경</b>						
14-50	RFI 필터	[1] 커짐	1 set-up	x	-	Uint8
14-52	팬 제어	[0] 자동	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-53	팬 모니터링	[1] 경고	All set-ups	TRUE	-	Uint8
14-55	출력 필터	[0] 필터 없음	1 set-up	FALSE	-	Uint8
14-56	Capacitance Output Filter	2.0 uF	1 set-up	FALSE	-7	Uint16
14-57	Inductance Output Filter	7.000 mH	1 set-up	FALSE	-6	Uint16
<b>14-7* Compatibility</b>						
14-72	VLT Alarm Word	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
14-73	VLT Warning Word	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
14-74	VLT Ext. Status Word	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32

### 4.3.14. 15-\*\*- 드라이브 정보

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>15-0* 운전 데이터</b>						
15-00	운전 시간	0 h	All set-ups	FALSE	74	Uint32
15-01	구동 시간	0 h	All set-ups	FALSE	74	Uint32
15-02	kWh 카운터	0 kWh	All set-ups	FALSE	75	Uint32
15-03	전원 인가	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-04	온도 초과	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-05	과전압	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
15-06	좌산 전력계 리셋	[0] 리셋하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
15-07	구동 시간 카운터 리셋	[0] 리셋하지 않음	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>15-1* 데이터 로그 설정</b>						
15-10	로그 소스	0	2 set-ups	TRUE	-	Uint16
15-11	로그 간격	ExpressionLimit	2 set-ups	TRUE	-3	TimD
15-12	트리거 이벤트	[0] 거짓	1 set-up	TRUE	-	Uint8
15-13	로그 모드	[0] 항상 로깅	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
15-14	트리거 이전 샘플	50 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uints
<b>15-2* 이력 기록</b>						
15-20	이력 기록: 이벤트	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
15-21	이력 기록: 값	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
15-22	이력 기록: 시간	0 ms	All set-ups	FALSE	-3	Uint32
<b>15-3* 결함 기록</b>						
15-30	결함 기록: 오류 코드	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
15-31	결함 기록: 값	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
15-32	결함 기록: 시간	0 s	All set-ups	FALSE	0	Uint32
<b>15-4* 인버터 ID</b>						
15-40	FC 유형	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[6]
15-41	전원 부	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-42	전압	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-43	소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[5]
15-44	주문된 유형 코드 문자열	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[40]
15-45	실제 유형 코드 문자열	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[40]
15-46	인버터 발주 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[8]
15-47	전원 카드 발주 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[8]
15-48	LCP ID 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-49	소프트웨어 ID 컨트롤카드	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-50	소프트웨어 ID 전원 카드	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[20]
15-51	인버터 일련 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[10]
15-53	전원 카드 일련 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	VisStr[19]

파라미터 번호 # 파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변경 인덱스	유형
<b>15-6* 옵션 ID</b>					
15-60	옵션 장착	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [30]
15-61	옵션 소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [20]
15-62	옵션 주문 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [8]
15-63	옵션 일련 번호	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [18]
15-70	슬롯 A의 옵션	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [30]
15-71	슬롯 A 옵션 소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [20]
15-72	슬롯 B의 옵션	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [30]
15-73	슬롯 B 옵션 소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [20]
15-74	슬롯 C0 옵션	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [30]
15-75	슬롯 C0 옵션 소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [20]
15-76	슬롯 C1 옵션	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [30]
15-77	슬롯 C1 옵션 소프트웨어 버전	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 VisStr [20]
<b>15-9* 파라미터 정보</b>					
15-92	정의된 파라미터	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 Uint16
15-93	수정된 파라미터	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 Uint16
15-99	파라미터 메타데이터	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 Uint16

### 4.3.15. 16-\*\*- 데이터 획득

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>16-0* 일반 상태</b>						
16-00	제어 위드	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-01	지령 [단위]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-02	지령 %	0.0 %	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-03	상태 위드	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-05	필드버스 속도 실제 값[%]	0.00 %	All set-ups	FALSE	-2	N2
16-09	사용자 정의 읽기	0.00 CustomReadoutUnit	All set-ups	FALSE	-2	Int32
<b>16-1* 모터 상태</b>						
16-10	출력 [kW]	0.00 kW	All set-ups	FALSE	1	Int32
16-11	출력 [HP]	0.00 hp	All set-ups	FALSE	-2	Int32
16-12	모터 전압	0.0 V	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
16-13	주파수	0.0 Hz	All set-ups	FALSE	-1	Uint16
16-14	모터 전류	0.00 A	All set-ups	FALSE	-2	Int32
16-15	주파수 [%]	0.00 %	All set-ups	FALSE	-2	N2
16-16	토크 [Nm]	0.0 Nm	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-17	속도 [RPM]	0 RPM	All set-ups	FALSE	67	Int32
16-18	모터 과열	0 %	All set-ups	FALSE	0	Uint8
16-19	KTY 센서 온도	0 °C	All set-ups	FALSE	100	Int16
16-20	모터 각	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint16
16-22	토크 [%]	0 %	All set-ups	FALSE	0	Int16
<b>16-3* 인버터 상태</b>						
16-30	DC 링크 전압	0 V	All set-ups	FALSE	0	Uint16
16-32	제동 에너지/초	0.000 kW	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-33	제동 에너지/2 분	0.000 kW	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-34	방열판 온도	0 °C	All set-ups	FALSE	100	Uint8
16-35	인버터 과열	0 %	All set-ups	FALSE	0	Uint8
16-36	인버터 전계 전류	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
16-37	인버터 최대 전류	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	-2	Uint32
16-38	SL 제어기 상태	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint8
16-39	제어 카드 온도	0 °C	All set-ups	FALSE	100	Uint8
16-40	모강 버퍼 없음	[0] 아니오	All set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>16-5* 지령 및 피드백</b>						
16-50	외부 지령	0.0 N/A	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-51	펄스 지령	0.0 N/A	All set-ups	FALSE	-1	Int16
16-52	피드백 [단위]	0.000 ReferenceFeedbackUnit	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-53	디지털 전위차계 지령	0.00 N/A	All set-ups	FALSE	-2	Int16

파라미터 번호 # 파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>16-6* 입력 및 출력</b>					
16-60	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint16
16-61	[0] 전류	All set-ups	FALSE	-	Uint8
16-62	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-63	[0] 전류	All set-ups	FALSE	-	Uint8
16-64	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-65	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
16-66	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
16-67	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-68	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-69	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-70	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int32
16-71	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Int16
16-72	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
16-73	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Int32
16-74	0 N/A	All set-ups	TRUE	0	Uint32
16-75	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-76	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int32
16-77	0.000 N/A	All set-ups	FALSE	-3	Int16
<b>16-8* 펄스비스트 FC 포트</b>					
16-80	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-82	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	N2
16-84	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-85	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	V2
16-86	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	N2
<b>16-9* 자가진단 읽기</b>					
16-90	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-91	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-92	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-93	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32
16-94	0 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uint32

### 4.3.16. 17-\*\*- 모터 피드백 옵션

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>17-1* IEI</b>						
17-10	신호 유형	[1] RS422 (5V TTL)	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
17-11	분해능 (PPR)	1024 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uimt16
<b>17-2* AEI</b>						
17-20	프로토콜 설정	[0] 없음	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
17-21	분해능 (위치/회전수)	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	0	Uimt32
17-24	SSI 데이터 길이	13 N/A	All set-ups	FALSE	0	Uimt8
17-25	칼럼할	ExpressionLimit	All set-ups	FALSE	3	Uimt16
17-26	SSI 데이터 형식	[0] 회색 코드	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
17-34	HIPERFACE 통신 속도	[4] 9600	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
<b>17-5* 리졸버 인터페이스</b>						
17-50	극수	2 N/A	1 set-up	FALSE	0	Uimt8
17-51	입력 전압	7.0 V	1 set-up	FALSE	-1	Uimt8
17-52	입력 주파수	10.0 kHz	1 set-up	FALSE	2	Uimt8
17-53	변환 비율	0.5 N/A	1 set-up	FALSE	-1	Uimt8
17-59	리졸버 인터페이스	[0] 사용안함	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
<b>17-6* 감시 및 App.</b>						
17-60	피드백 방향	[0] 시계 방향	All set-ups	FALSE	-	Uimt8
17-61	피드백 신호 감시	[1] 경고	All set-ups	TRUE	-	Uimt8



### 4.3.17. 32-\*\*-\*\* MCO Basic Settings

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>32-0* 엔코더 2</b>						
32-00	인크리멘탈 신호 유형	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-01	인크리멘탈 분해능	1024 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-02	엠플루트 프로토콜	[0] 없음	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-03	엠플루트 분해능	8192 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-05	엠플루트 엔코더 데이터 길이	25 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
32-06	엠플루트 엔코더 클럭 주파수	262,000 kHz	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-07	엠플루트 엔코더 클럭 발생	[1] 커짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-08	엠플루트 엔코더 케이블 길이	0 m	2 set-ups	TRUE	0	Uint16
32-09	엔코더 감시	[0] 커짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-10	회전 방향	[1] 동작하지 않음	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-11	사용자 단위 분도	1 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-12	사용자 단위 분자	1 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
<b>32-3* 엔코더 1</b>						
32-30	인크리멘탈 신호 유형	[1] RS422 (5V TTL)	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-31	인크리멘탈 분해능	1024 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-32	엠플루트 프로토콜	[0] 없음	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-33	엠플루트 분해능	8192 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-35	엠플루트 엔코더 데이터 길이	25 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint8
32-36	엠플루트 엔코더 클럭 주파수	262,000 kHz	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-37	엠플루트 엔코더 클럭 발생	[1] 커짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-38	엠플루트 엔코더 케이블 길이	0 m	2 set-ups	TRUE	0	Uint16
32-39	엔코더 감시	[0] 커짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-40	엔코더 중단	[1] 커짐	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>32-5* Feedback Source</b>						
32-50	Source Slave	[2] Encoder 2	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
<b>32-6* PID 제어기</b>						
32-60	비례 상수	30 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-61	피생 상수	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-62	적분 상수	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-63	적분함 한계값	1000 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint16
32-64	PID 대역폭	1000 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint16
32-65	속도 피드포워드	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-66	가속 피드포워드	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-67	최대 허용 위치 오류	20000 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-68	슬레이브 역회전 동작	[0] 역회전 허용	2 set-ups	TRUE	-	Uint8
32-69	PID 제어기 샘플링 시간	1 ms	2 set-ups	TRUE	-3	Uint16
32-70	프로필 생성기 스케닝 시간	1 ms	2 set-ups	TRUE	-3	Uint8
32-71	제어 창 크기 (활성)	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32
32-72	제어 창 크기 (비활성)	0 N/A	2 set-ups	TRUE	0	Uint32

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302	운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>32-8* 속도 및 가속</b>							
32-80	최대 속도 (엔코더)	1500 RPM	2 set-ups		TRUE	67	Uint32
32-81	최단 가속속	1.000 s	2 set-ups		TRUE	-3	Uint32
32-82	가감속 유형	[0] 선형	2 set-ups		TRUE	-	Uint8
32-83	속도 분해능	100 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-84	초기 설정 속도	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32
32-85	초기 설정 가속	50 N/A	2 set-ups		TRUE	0	Uint32

### 4.3.18. 33-\*\*-\*\* MCO Adv. Settings

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up FC 302 운전 중 변경 변환 인덱스	유형
<b>33-0* Home 모션</b>				
33-00	강제 HOME	[0] 비강제 Home	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-01	Home 위치에서의 영점 오프셋	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-02	Home 모션 가감속	10 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-03	Home 모션 속도	10 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-04	Home 모션 중 동작	[0] 역회전 및 인덱스	2 set-ups	TRUE - Uint8
<b>33-1* 동기화</b>				
33-10	동기화 상수 마스터 (M:S)	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-11	동기화 상수 슬레이브 (M:S)	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-12	동기화 위치 오프셋	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-13	위치 동기화 정밀도 차	1000 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-14	슬레이브 속도 상대 한계	0 %	2 set-ups	TRUE 0 Uint8
33-15	마스터 마커 번호	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16
33-16	슬레이브 마커 번호	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16
33-17	마스터 마커 간격	4096 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-18	슬레이브 마커 간격	4096 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-19	마스터 마커 유형	[0] 엔코더 Z 상승	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-20	슬레이브 마커 유형	[0] 엔코더 Z 상승	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-21	마스터 마커 허용 차	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-22	슬레이브 마커 허용 차	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-23	마커 동기화 기동 동작	[0] 기동 기능 1	2 set-ups	TRUE - Uint16
33-24	결함 마커 번호	10 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16
33-25	준비 완료 마커 번호	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16
33-26	속도 펄터	0 us	2 set-ups	TRUE -6 Int32
33-27	오프셋 펄터 시간	0 ms	2 set-ups	TRUE -3 Uint32
33-28	마커 펄터 구성	[0] 마커 펄터 1	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-29	마커 펄터 펄터링 시간	0 ms	2 set-ups	TRUE -3 Int32
33-30	최대 마커 보정	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint32
33-31	동기화 유형	[0] 표준	2 set-ups	TRUE - Uint8
<b>33-4* 한계 처리</b>				
33-40	한계 스위칭 시 동작	[0] 오류 처리기 호출	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-41	소프트웨어 역 한계	-500000 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-42	소프트웨어 정 한계	500000 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Int32
33-43	소프트웨어 역 한계 활성화	[0] 비활성화	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-44	소프트웨어 정 한계 활성화	[0] 비활성화	2 set-ups	TRUE - Uint8
33-45	대상 참 시간	0 ms	2 set-ups	TRUE -3 Uint8
33-46	대상 참 한계값	1 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16
33-47	대상 참 크기	0 N/A	2 set-ups	TRUE 0 Uint16

파라미터 번호 #	파라미터 설명	기본값	4-set-up FC 302 운전 중 변경 변환 인덱스 유형
<b>33-5* 일/출력 구성</b>			
33-50	단자 X57/1 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-51	단자 X57/2 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-52	단자 X57/3 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-53	단자 X57/4 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-54	단자 X57/5 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-55	단자 X57/6 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-56	단자 X57/7 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-57	단자 X57/8 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-58	단자 X57/9 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-59	단자 X57/10 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-60	단자 X59/1 및 X59/2 모드	[1] 출력	2 set-ups FALSE - UInt8
33-61	단자 X59/1 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-62	단자 X59/2 디지털 입력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-63	단자 X59/1 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-64	단자 X59/2 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-65	단자 X59/3 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-66	단자 X59/4 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-67	단자 X59/5 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-68	단자 X59/6 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-69	단자 X59/7 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
33-70	단자 X59/8 디지털 출력	[0] 기능 없음	2 set-ups TRUE - UInt8
<b>33-8* 공통 파라미터</b>			
33-80	활성 프로그램 번호	-1 N/A	2 set-ups TRUE - Int8
33-81	전원 인가 상태	[1] 포터 켜짐	2 set-ups TRUE - UInt8
33-82	인버터 상태 감지	[1] 켜짐	2 set-ups TRUE - UInt8
33-83	ESC 이후 동작	[0] 코스틸	2 set-ups TRUE - UInt8
33-84	ESC 이후 동작	[0] 제어 정지	2 set-ups TRUE - UInt8
33-85	외부 24VDC 공급 MCO	[0] 아니오	2 set-ups TRUE - UInt8

### 4.3.19. 34-\*\*- MCO Data Readouts

파라미터 번호 # 파라미터 설명	기본값	4-set-up	FC 302 운전 중 변경	변환 인덱스	유형
<b>34-0* PCD 쓰기 Pa.</b>					
34-01	PCD 1 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-02	PCD 2 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-03	PCD 3 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-04	PCD 4 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-05	PCD 5 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-06	PCD 6 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-07	PCD 7 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-08	PCD 8 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-09	PCD 9 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-10	PCD 10 MCO 쓰기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
<b>34-2* PCD 읽기 Pa.</b>					
34-21	PCD 1 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-22	PCD 2 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-23	PCD 3 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-24	PCD 4 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-25	PCD 5 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-26	PCD 6 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-27	PCD 7 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-28	PCD 8 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-29	PCD 9 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-30	PCD 10 MCO 읽기	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
<b>34-4* 입력 및 출력</b>					
34-40	디지털 입력	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
34-41	디지털 출력	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Uint16
<b>34-5* 공정 데이터</b>					
34-50	실제 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-51	명령 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-52	실제 마스터 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-53	슬레이브 인덱스 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-54	마스터 인덱스 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-55	곡선 위치	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-56	트랙 결합	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-57	동기화 오류	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-58	실제 속도	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-59	실제 마스터 속도	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-60	동기화 상태	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-61	추상태	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
34-62	프로그램 상태	0 N/A	All set-ups	TRUE	0 Int32
<b>34-7* 진단 읽기</b>					
34-70	MCO 알람 워드 1	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 Uint32
34-71	MCO 알람 워드 2	0 N/A	All set-ups	FALSE	0 Uint32



## 5. 일반사양

**주전원 공급 (L1, L2, L3):**

공급 전압	FC 302: 380-500V ±10%
공급 전압	FC 302: 525-690V ±10%
공급 주파수	50/60Hz
주전원 상간 일시 불균형 최대 허용값	정격 공급 전압의 3.0%
실제 역률( $\lambda$ )	≥ 정격 부하 시 정격 0.9
단일성 근접 변위 역률 (코사인 $\phi$ )	(> 0.98)
입력 전원 L1, L2, L3 의 차단/공급(전원인가) ≥ 11kW	최대 1회/2분
EN60664-1 에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

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

**모터 출력 (U, V, W):**

출력 전압	공급 전압의 0 - 100%
출력 주파수	0 - 800Hz
출력 전원 차단/공급	무제한
가감속 시간	0.01-3600 초

**토포크 특성:**

기동 토포크 (일정 토포크)	최대 160%/60 초
기동 토포크	최대 180%/0.5 초
과부하 토포크 (일정 토포크)	최대 160%/60 초
기동 토포크 (가변 토포크)	최대 110%/60 초
과부하 토포크 (가변 토포크)	최대 110%/60초

\*퍼센트는 정격 토포크와 관련됩니다.

**디지털 입력:**

프로그래밍 가능한 디지털 입력 개수	4 (6)
단자 번호	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29, 32, 33,
논리	PNP 또는 NPN
전압 범위	0 - 24V DC
전압 범위, 논리 '0' PNP	< 5V DC
전압 범위, 논리 '1' PNP	> 10V DC
전압 범위, 논리 '0' NPN <sup>2)</sup>	> 19V DC
전압 범위, 논리 '1' NPN <sup>2)</sup>	< 14V DC
최대 입력 전압	28V DC
펄스 주파수 범위	0 - 110kHz
(듀티 사이클) 최소 펄스 폭	4.5ms
입력 저항, R <sub>i</sub>	약 4kΩ

안전 정지 단자 37<sup>3)</sup>(단자 37은 고정 PNP 논리):

전압 범위	0 - 24V DC
전압 범위, 논리'0' PNP	< 4V DC
전압 범위, 논리'1' PNP	> 20V DC
24V 에서의 정격 입력 전류	50mA rms
20V 에서의 정격 입력 전류	60mA rms
입력 용량	400nF

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

1) 단자 27과 29도 출력 단자로 프로그래밍이 가능합니다.

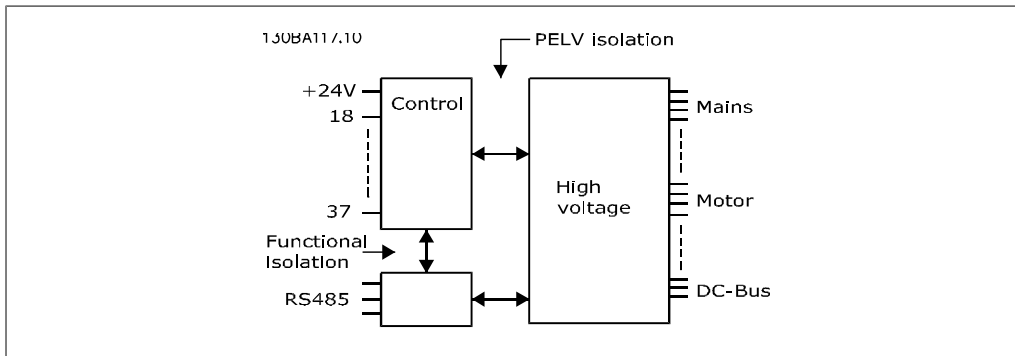
2) 안전 정지 입력 단자 37은 제외.

3) 단자 37은 안전 정지 입력으로만 사용할 수 있습니다. 단자 37은 EU 기계설비 규정 98/37/EC 에서 요구하는 바와 같이 EN 954-1(EN 60204-1 부분 0에 따른 안전 정지)에 따른 부분 3 설치에 적합합니다. 단자 37과 안전 정지 기능은 EN 60204-1, EN 50178, EN 61800-2, EN 61800-3 및 EN 954-1 에 적합하도록 설계되었습니다. 안전 정지 기능을 올바르게 안전하게 사용하려면 설계 지침서의 관련 정보와 지침을 준수하십시오.

아날로그 입력:

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

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





펄스/엔코더 입력:

프로그래밍 가능한 펄스/엔코더 입력 개수	2/1
펄스/엔코더 단자 번호	29 <sup>1)</sup> , 33 <sup>2)</sup> / 32 <sup>3)</sup> , 33 <sup>3)</sup>
단자 29, 32, 33의 최대 주파수	110kHz (푸시 풀 구동)
단자 29, 32, 33의 최대 주파수	5kHz (오픈 콜렉터)
단자 29, 32, 33의 최소 주파수	4Hz
전압 범위	디지털 입력 편 참조
최대 입력 전압	28V DC
입력 저항, R <sub>i</sub>	약 4kΩ
펄스 입력 정밀도 (0.1 - 1kHz)	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.1%
엔코더 입력 정밀도 (1 - 110kHz)	최대 오류: 전체 측정범위 중 0.05%

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

- 1) FC 302에만 해당
- 2) 펄스 입력은 29와 33입니다.
- 3) 엔코더 입력: 32 = A 및 33 = B

디지털 출력:

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

1) 단자 27과 29도 입력 단자로 프로그래밍이 가능합니다.

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

아날로그 출력:

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

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

제어카드, 24V DC 출력:

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

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

## 제어카드, 10V DC 출력:

단자 번호	50
출력 전압	10.5V ±0.5V
최대 부하	15mA

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

## 제어카드, RS 485 직렬 통신:

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

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

## 제어카드, USB 직렬 통신:

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

PC는 표준형 호스트/장치 USB 케이블로 연결됩니다.

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

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

## 릴레이 출력:

프로그래밍 가능한 릴레이 출력	2
릴레이 01 단자 번호	1-3 (NC), 1-2 (NO)
단자 1-3 (NC), 1-2 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	240V AC, 2A
최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 1-2 (NO), 1-3 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	60V DC, 1A
최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
릴레이 02 (FC 302에만 적용) 단자 번호	4-6 (NC), 4-5 (NO)
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	400V AC, 2A
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (저항부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	80V DC, 2A
단자 4-5 (NO)의 최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	240V AC, 2A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (AC-15) <sup>1)</sup> (유도부하 @ cosφ 0.4)	240V AC, 0.2A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-1) <sup>1)</sup> (저항부하)	50V DC, 2A
단자 4-6 (NC)의 최대 단자 부하 (DC-13) <sup>1)</sup> (유도부하)	24V DC, 0.1A
단자 1-3 (NC), 1-2 (NO), 4-6 (NC), 4-5 (NO)의 최소 단자 부하	24V DC 10mA, 24V AC 20mA
EN 60664-1에 따른 환경 기준	과전압 부문 III/오염 정도 2

1) IEC 60947 제4부 및 제5부

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

## 케이블 길이와 단면적:

차폐/보호된 모터 케이블의 최대 길이	150미터
차폐/보호되지 않은 모터 케이블의 최대 길이	300미터
제어 단자(케이블과 슬리브 없이 유연/단단한 와이어)의 최대 단면적	1.5mm <sup>2</sup> / 16AWG
제어 단자(케이블과 슬리브가 있는 유연한 와이어)의 최대 단면적	1mm <sup>2</sup> / 18AWG
제어 단자(케이블과 칼라 슬리브가 있는 유연한 와이어)의 최대 단면적	0.5mm <sup>2</sup> / 20AWG
제어 단자의 최소 단면적	0.25mm <sup>2</sup> / 24AWG

## 제어카드 성능:

스캐닝 시간/입력	1ms
-----------	-----

제어 특성:

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

모든 제어 특성은 4극 비동기식 모터를 기준으로 하였습니다.

외부조건:

외함	IP 21/ Type 1, IP 54/ Type 12
진동 시험	1.0g
최대 상대 습도	운전하는 동안 5% - 95%(IEC 721-3-3; 클래스 3K3 (비응축))
열악한 환경 (IEC 60068-2-43)	클래스 H25
주위 온도 <sup>1)</sup>	최대 50°C (24시간 평균 최대 45°C)

1) 주위 온도가 높은 경우에는 설계 지침서의 특수 조건을 참조하십시오.

최소 주위 온도(최대 운전 상태일 때)	0°C
최소 주위 온도(효율 감소 시)	- 10°C
보관/운반 시 온도	-25 - + 65/70°C
최대 해발 고도(용량 감소 없음)	1000m

고도가 높은 경우에는 설계 지침서의 특수 조건을 참조하십시오.

EMC 표준 규격, 방사	EN 61800-3, EN 61000-6-3/4, EN 55011 EN 61800-3, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN
EMC 표준 규격, 방지	61000-4-6

설계 지침서의 특수 조건을 참조하십시오.

보호 기능:

- 과부하에 대한 전자 써멀 모터 보호
- 방열판의 온도 감시 기능은 온도가 미리 정의된 수준에 도달한 경우에 주파수 변환기를 트립합니다. 방열판의 온도가 다음 페이지의 표에 언급된 값 아래로 떨어질 때까지 과부하 온도를 리셋할 수 없습니다(지침 - 이 온도는 전원 용량, 외함 등에 따라 다를 수 있습니다).
- 주파수 변환기의 모터 단자 U, V, W 는 단락으로부터 보호됩니다.
- 주전원 결상이 발생하면 주파수 변환기가 트립되거나 경고가 발생합니다(부하에 따라 다름).
- 매개회로 전압을 감시하여 전압이 너무 높거나 너무 낮으면 주파수 변환기가 트립됩니다.
- 주파수 변환기는 내부 온도, 부하 전류, 매개 회로의 높은 전압 및 낮은 모터 회전수의 위험 수준을 지속적으로 점검합니다. 주파수 변환기는 위험 수준에 대한 반응으로써 스위칭 주파수를 조정하고/하거나 스위칭 패턴을 변경하여 인버터의 성능을 보장합니다.



5.1.1. 제품 사양:

380 - 500V									
VLT 유형		P110	P132	P160	P200				
<b>출력 전류</b>	[VAC]	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
지속적(100/ 100%) [A]	400	212	260	260	315	315	395	395	480
단속적(150/ 110%) [A]	400	318	286	390	347	473	435	593	528
지속적(100/ 100%) [A]	460/ 500	190	240	240	302	302	361	361	443
단속적(150/ 110%) [A]	460/ 500	285	264	360	332	453	397	542	487
<b>출력 kVA</b>									
지속적(100/ 100%) [kVA]	400	147	180	180	218	218	274	274	333
단속적(150/ 110%) [kVA]	400	220	198	270	240	327	301	410	366
지속적(100/ 100%) [kVA]	460	151	191	191	241	241	288	288	353
단속적(150/ 110%) [kVA]	460	227	210	287	265	361	316	431	388
지속적(100/ 100%) [kVA]	500	165	208	208	262	262	313	313	384
단속적(150/ 110%) [kVA]	500	247	229	312	288	392	344	469	422
<b>대표적 축 출력</b>									
높은 과부하(150%) [kW]	400	110		132		160		200	
정상 과부하(110%) [kW]	400	132		160		200		250	
높은 과부하(150%) [HP]	460	150		200		250		300	
정상 과부하(110%) [HP]	460	200		250		300		350	
높은 과부하(150%) [kW]	500	132		160		200		250	
정상 과부하(110%) [kW]	500	160		200		250		315	
<b>모터 케이블의 최대 길이</b>		500피트(150m) 차폐, 1000피트(300m) 비차폐							
<b>출력 전압 [%]</b>		직류 라인 전압의 0-100%							
<b>출력 주파수 [Hz]</b>		0-450							
<b>정격 모터 전압 [V]</b>		400/460/500							
<b>정격 모터 주파수 [Hz]</b>		50/60							
<b>운전 중 켜짐 보호</b>		모터용 ETR (클래스 20)							
<b>운전 중 켜짐 보호</b>	℃	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립	VLT 트립
		90	105	105	105	105	115	115	115
<b>출력(전원) 차단/공급</b>		무제한							
<b>가감속 시간 [초]</b>		0.01 - 3600							

5

		380 - 500V				
VLT 유형		P110	P132	P160	P200	
최대 입력 전류 [A]		400	204 251	251 304	304 381	381 463
최대 입력 전류 [A]		460/ 500	183 231	231 291	291 348	348 427
최대 외부 전단 퓨즈 <sup>1)</sup> [A]			350	400	500	600
연전하 퓨즈 <sup>2)</sup> AC [A] (수량)				20 (3)		
SMPS 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]				4		
교류 팬 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]				4		
공급 전압 [V]				3상, 380-500 ± 10%		
공급 주파수 [Hz]				50/ 60		
역률				0.90 이상		
효율				0.98		
정격 최대 부하(400V) 시 전력 손실						
높은 과부하(150%) [W]			2995	3425	3910	4625
정상 과부하(110%) [W]			3782	4213	5119	5893
외함						
					IP00, IP21/ NEMA 1 및 IP54/ NEMA 12	
진동 시험 [g]				0.7		
상대 습도 [%]				93%, +2%, -3% (IEC 68-2-3)		
주위 온도 [°C]				-10°C ~ 40°C(지속적), +45°C(단속적)		
				-25°C ~ +65/ 70°C(보관 / 운반)		
조정 가능한 주파수 변환기 보호				접지 및 단락 보호		
중량 <sup>5)</sup>						
IP00 / 새시 [kg]			90.5	111.8	122.9	137.7
IP21/ NEMA 1 [kg]			104.1	125.4	136.3	151.3
IP54/ NEMA 12 [kg]			104.1	125.4	136.3	151.3

- 1) Bussman 170M6000 시리즈. 퓨즈 도표 참조
- 2) Bussmann FWH-20A6F 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 3개
- 3) Bussmann KTK-4 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 4) Littlefuse KLK-15 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 5) VLT (기본 입력 옵션 포함, 제동장치 없음, 부하 공유 없음)

380 - 500V										
VLT 유형		P250	P315	P355	P400					
<b>출력 전류</b>	[VAC]	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	
지속적(100/ 100%) [A]	400	480	600	600	658	658	745	695	800	
단속적(150/ 110%) [A]	400	720	660	900	724	987	820	1043	880	
지속적(100/ 100%) [A]	460/ 500	443	540	540	590	590	678	678	730	
단속적(150/ 110%) [A]	460/ 500	665	594	810	649	885	746	1017	803	
<b>출력 kVA</b>										
지속적(100/ 100%) [kVA]	400	333	416	416	456	456	516	482	554	
단속적(150/ 110%) [kVA]	400	499	457	624	501	684	568	723	610	
지속적(100/ 100%) [kVA]	460	353	430	430	470	470	540	540	582	
단속적(150/ 110%) [kVA]	460	529	473	645	517	705	594	810	640	
지속적(100/ 100%) [kVA]	500	384	468	468	511	511	587	587	632	
단속적(150/ 110%) [kVA]	500	575	514	701	562	766	646	881	695	
<b>대표적 축 출력</b>										
높은 과부하(150%) [kW]	400	250	315	355	400					
정상 과부하(110%) [kW]	400	315	355	400	450					
높은 과부하(150%) [HP]	460	350	450	500	550					
정상 과부하(110%) [HP]	460	450	500	600	600					
높은 과부하(150%) [kW]	500	315	355	400	500					
정상 과부하(110%) [kW]	500	355	400	500	530					
<b>모터 케이블의 최대 길이</b>	500피트(150m) 차폐, 1000피트(300m) 비차폐									
<b>출력 전압 [%]</b>	직류 라인 전압의 0-100%									
<b>출력 주파수 [Hz]</b>	0-300			0-200						
<b>정격 모터 전압 [V]</b>	400/460/500									
<b>정격 모터 주파수 [Hz]</b>	50/60									
<b>운전 중 쉼 보호</b>	모터용 ETR (클래스 20)									
<b>운전 중 쉼 보호</b>	℃	95℃에서 VLT 트립								
<b>출력(전원) 차단/공급</b>	무제한									
<b>가감속 시간 [초]</b>	0.01 - 3600									

5

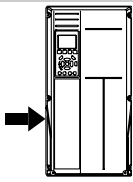
		380 - 500V								
VLT 유형		P250	P315	P355	P400					
최대 입력 전류 [A]		400	472	590	590	647	647	733	684	787
최대 입력 전류 [A]		460/ 500	436	531	531	580	580	667	667	718
최대 외부 전단 퓨즈 <sup>1)</sup> [A]			700			900		900		900
연전하 퓨즈 <sup>2)</sup> AC [A] (수량)								20 (3)		
SMPS 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]								4		
교류 팬 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]			4					15		
공급 전압 [V]						3상, 380-500 ± 10%				
공급 주파수 [Hz]						50/ 60				
역률						0.90 이상				
효율						0.98				
<b>정격 최대 부하(400V) 시 전력 손실</b>										
높은 과부하(150%) [W]			6005			6960		7691		7964
정상 과부하(110%) [W]			7630			7701		8879		9428
<b>외함</b>		IP00, IP21/ NEMA 1 및 IP54/ NEMA 12								
진동 시험 [g]		0.7								
상대 습도 [%]		93%, +2%, -3% (IEC 68-2-3)								
주위 온도 [°C]		-10°C ~ 40°C(지속적), +45°C(단속적)								
		-25°C ~ +65/ 70°C(보관 / 운반)								
<b>조정 가능한 주파수 변환기 보호</b>		접지 및 단락 보호								
<b>중량<sup>5)</sup></b>										
IP00 / 새시 [kg]			221.4			234.1		236.4		277.3
IP21/ NEMA 1 [kg]			263.2			270.0		272.3		313.2
IP54/ NEMA 12 [kg]			263.2			270.0		272.3		313.2

- 1) Bussman 170M6000 시리즈. 퓨즈 도표 참조
- 2) Bussmann FWH-20A6F 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 3개
- 3) Bussmann KTK-4 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 4) Littlefuse KLK-15 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 5) VLT (기본 입력 옵션 포함, 제동장치 없음, 부하 공유 없음)

525 - 690V							
VLT 유형		P110	P132	P160			
<b>출력 전류</b>	[VAC]	HO	NO	HO	NO	HO	NO
지속적(100/ 100%) [A]	550	137	162	162	201	201	253
단속적(150/ 110%) [A]	550	206	178	243	221	302	278
지속적(100/ 100%) [A]	575/ 690	131	155	155	192	192	242
단속적(150/ 110%) [A]	575/ 690	197	171	233	211	288	266
<b>출력 kVA</b>							
지속적(100/ 100%) [kVA]	550	131	154	154	191	191	241
단속적(150/ 110%) [kVA]	550	196	170	231	211	287	265
지속적(100/ 100%) [kVA]	575	130	154	154	191	191	241
단속적(150/ 110%) [kVA]	575	196	170	232	210	287	265
지속적(100/ 100%) [kVA]	690	157	185	185	229	229	289
단속적(150/ 110%) [kVA]	690	235	204	278	252	344	318
<b>대표적 축 출력</b>							
높은 과부하(150%) [kW]	550	90		110		132	
정상 과부하(110%) [kW]	550	110		132		160	
높은 과부하(150%) [HP]	575	125		150		200	
정상 과부하(110%) [HP]	575	150		200		250	
높은 과부하(150%) [kW]	690	110		132		160	
정상 과부하(110%) [kW]	690	132		160		200	
<b>모터 케이블의 최대 길이</b>		500피트(150m) 차폐, 1000피트(300m) 비차폐					
<b>출력 전압 [%]</b>		직류 라인 전압의 0-100%					
<b>출력 주파수 [Hz]</b>		0-200					
<b>정격 모터 전압 [V]</b>		550/ 575/ 690					
<b>정격 모터 주파수 [Hz]</b>		50/60					
<b>운전 중 쉼 보호</b>		모터용 ETR (클래스 20)					
<b>운전 중 쉼 보호</b>		85		90		110	
<b>출력(전원) 차단/공급</b>		무제한					
<b>가감속 시간 [초]</b>		0.01 - 3600					

5



525 - 690V							
VLT 유형	P110		P132		P160		
							
최대 입력 전류 [A]	550	130	158	158	198	198	245
최대 입력 전류 [A]	575	124	151	151	189	189	234
최대 입력 전류 [A]	690	128	155	155	197	197	240
최대 외부 전단 퓨즈 <sup>1)</sup> [A]	225		250		350		
연전하 퓨즈 <sup>2)</sup> AC [A] (수량)	20 (3)						
SMPS 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]	4						
교류 팬 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]	4						
공급 전압 [V]	3상, 525-690 ± 10%						
공급 주파수 [Hz]	50/ 60						
역률	>0.90 (525V 의 경우), >0.85 (690V 의 경우)						
효율	0.98						
<b>정격 최대 부하(690V) 시 전력 손실</b>							
높은 과부하(150%) [W]	2665		2953		3451		
정상 과부하(110%) [W]	3114		3612		4293		
외함	IP00, IP21/ NEMA 1 및 IP54/ NEMA 12						
진동 시험 [g]	0.7						
상대 습도 [%]	93%, + 2%, -3% (IEC 68-2-3)						
주위 온도 [°C]	-10°C ~ 40°C(지속적), + 45°C(단속적) -25°C ~ + 65/ 70°C(보관 / 운반)						
조정 가능한 주파수 변환기 보호	접지 및 단락 보호						
<b>중량<sup>5)</sup></b>							
IP00 / 새시 [kg]	81.9		90.5		111.8		
IP21/ NEMA 1 [kg]	95.5		104.1		125.4		
IP54/ NEMA 12 [kg]	95.5		104.1		125.4		

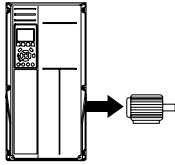
- 1) Bussman 170M6000 시리즈. 퓨즈 도표 참조
- 2) Bussmann FWH-20A6F 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 3개
- 3) Bussmann KTK-4 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 4) Littlefuse KLK-15 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 5) VLT (기본 입력 옵션 포함, 제동장치 없음, 부하 공유 없음)

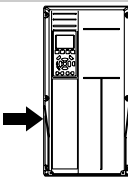
525 - 690V											
VLT 유형		P200	P250	P315	P355						
<b>출력 전류</b>	[VAC]	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO	HO	NO
지속적(100/ 100%) [A]	550	253	303	303	360	360	418	395	470		
단속적(150/ 110%) [A]	550	380	333	455	396	540	460	593	517		
지속적(100/ 100%) [A]	575/ 690	242	290	290	344	344	400	380	450		
단속적(150/ 110%) [A]	575/ 690	363	319	435	378	516	440	570	495		
<b>출력 kVA</b>											
지속적(100/ 100%) [kVA]	550	241	289	289	343	343	398	376	448		
단속적(150/ 110%) [kVA]	550	362	318	433	377	514	438	564	493		
지속적(100/ 100%) [kVA]	575	241	289	289	343	343	398	378	448		
단속적(150/ 110%) [kVA]	575	362	318	433	377	514	438	568	493		
지속적(100/ 100%) [kVA]	690	289	347	347	411	411	478	454	538		
단속적(150/ 110%) [kVA]	690	434	381	520	452	617	526	681	592		
<b>대표적 축 출력</b>											
높은 과부하(150%) [kW]	550	160		200		250		315			
정상 과부하(110%) [kW]	550	200		250		315		355			
높은 과부하(150%) [HP]	575	250		300		350		400			
정상 과부하(110%) [HP]	575	300		350		400		450			
높은 과부하(150%) [kW]	690	200		250		315		355			
정상 과부하(110%) [kW]	690	250		315		400		450			
<b>모터 케이블의 최대 길이</b>	500피트(150m) 차폐, 1000피트(300m) 비차폐										
<b>출력 전압 [%]</b>	직류 라인 전압의 0-100%										
<b>출력 주파수 [Hz]</b>	0-200			0-150							
<b>정격 모터 전압 [V]</b>	550/ 575/ 690										
<b>정격 모터 주파수 [Hz]</b>	50/60										
<b>운전 중 쉼 보호</b>	모터용 ETR (클래스 20)										
<b>운전 중 쉼 보호</b>	110	110	110	85							
<b>출력(전원) 차단/공급</b>	무제한										
<b>가감속 시간 [초]</b>	0.01 - 3600										

5

		525 - 690V								
VLT 유형		P200	P250	P315	P355	P315	P355	P315	P355	
최대 입력 전류 [A]		550	245	299	299	355	355	408	381	453
최대 입력 전류 [A]		575	234	286	286	339	339	390	366	434
최대 입력 전류 [A]		690	240	296	296	352	352	400	366	434
최대 외부 전단 퓨즈 <sup>1)</sup> [A]			400		500		600		700	
연전하 퓨즈 <sup>2)</sup> AC [A] (수량)		20 (3)								
SMPS 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]		4								
교류 팬 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]		4								
공급 전압 [V]		3상, 525-690 ± 10%								
공급 주파수 [Hz]		50/ 60								
역률		>0.90 (525V 의 경우), >0.85 (690V 의 경우)								
효율		0.98								
<b>정격 최대 부하(690V) 시 전력 손실</b>										
높은 과부하(150%) [W]		4275	4875	5185	5383					
정상 과부하(110%) [W]		5156	5821	6149	6449					
외함		IP00, IP21/ NEMA 1 및 IP54/ NEMA 12								
진동 시험 [g]		0.7								
상대 습도 [%]		93%, + 2%, -3% (IEC 68-2-3)								
주위 온도 [°C]		-10°C ~ 40°C(지속적), + 45°C(단속적) -25°C ~ + 65/ 70°C(보관 / 운반)								
조정 가능한 주파수 변환기 보호 중량 <sup>5)</sup>		접지 및 단락 보호								
IP00 / 새시 [kg]		122.9	137.7	151.3	221					
IP21/ NEMA 1 [kg]		136.3	151.3	164.9	263					
IP54/ NEMA 12 [kg]		136.3	151.3	164.9	263					

- 1) Bussman 170M6000 시리즈, 퓨즈 도표 참조
- 2) Bussmann FWH-20A6F 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 3개
- 3) Bussmann KTK-4 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 4) Littlefuse KLK-15 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 5) VLT (기본 입력 옵션 포함, 제동장치 없음, 부하 공유 없음)

525 - 690V							
VLT 유형		P400	P500	P500	P560	P560	P560
							
<b>출력 전류</b>	[VAC]	HO	NO	HO	NO	HO	NO
지속적(100/ 100%) [A]	550	429	523	523	596	596	630
단속적(150/ 110%) [A]	550	644	575	785	656	894	693
지속적(100/ 100%) [A]	575/ 690	410	500	500	570	570	630
단속적(150/ 110%) [A]	575/ 690	615	550	750	627	855	693
<b>출력 kVA</b>							
지속적(100/ 100%) [kVA]	550	409	498	498	568	568	600
단속적(150/ 110%) [kVA]	550	613	548	747	625	852	660
지속적(100/ 100%) [kVA]	575	408	498	498	568	568	627
단속적(150/ 110%) [kVA]	575	612	548	747	624	852	690
지속적(100/ 100%) [kVA]	690	490	598	598	681	681	753
단속적(150/ 110%) [kVA]	690	735	657	896	749	1022	828
<b>대표적 축 출력</b>							
높은 과부하(150%) [kW]	550	315		400		450	
정상 과부하(110%) [kW]	550	400		450		500	
높은 과부하(150%) [HP]	575	400		500		600	
정상 과부하(110%) [HP]	575	500		600		650	
높은 과부하(150%) [kW]	690	400		500		560	
정상 과부하(110%) [kW]	690	500		560		630	
<b>모터 케이블의 최대 길이</b>		500피트(150m) 차폐, 1000피트(300m) 비차폐					
<b>출력 전압 [%]</b>		직류 라인 전압의 0-100%					
<b>출력 주파수 [Hz]</b>		0-150					
<b>정격 모터 전압 [V]</b>		550/ 575/ 690					
<b>정격 모터 주파수 [Hz]</b>		50/60					
<b>운전 중 쉼 보호</b>		모터용 ETR (클래스 20)					
<b>운전 중 쉼 보호</b>		85		85		85	
<b>출력(전원) 차단/공급</b>		무제한					
<b>가감속 시간 [초]</b>		0.01 - 3600					

525 - 690V							
VLT 유형	P400	P500	P560		P600		P670
							
최대 입력 전류 [A]	550	413	504	504	574	574	607
최대 입력 전류 [A]	575	395	482	482	549	549	607
최대 입력 전류 [A]	690	395	482	482	549	549	607
최대 외부 전단 퓨즈 <sup>1)</sup> [A]		700			900		900
연전하 퓨즈 <sup>2)</sup> AC [A] (수량)					20 (3)		
SMPS 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]					4		
교류 팬 퓨즈 <sup>3)</sup> [A]		4				15	
공급 전압 [V]			3상, 525-690 ± 10%				
공급 주파수 [Hz]			50/ 60				
역률			>0.90 (525V 의 경우)				
효율			0.98				
<b>정격 최대 부하(690V) 시 전력 손실</b>							
높은 과부하(150%) [W]		5818		7671		8715	
정상 과부하(110%) [W]		7249		8727		9673	
외함		IP00, IP21/ NEMA 1 및 IP54/ NEMA 12					
진동 시험 [g]		0.7					
상대 습도 [%]		93%, +2%, -3% (IEC 68-2-3)					
주위 온도 [°C]		-10°C ~ 40°C(지속적), +45°C(단속적) -25°C ~ +65/ 70°C(보관 / 운반)					
조정 가능한 주파수 변환기 보호		접지 및 단락 보호					
중량 <sup>5)</sup>							
IP00 / 새시 [kg]		221		236		277	
IP21/ NEMA 1 [kg]		263		272		313	
IP54/ NEMA 12 [kg]		263		272		313	

- 1) Bussman 170M6000 시리즈. 퓨즈 도표 참조
- 2) Bussmann FWH-20A6F 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 3개
- 3) Bussmann KTK-4 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 4) Littlefuse KLK-15 또는 그와 동등한 퓨즈, 유닛 당 1개
- 5) VLT (기본 입력 옵션 포함, 제동장치 없음, 부하 공유 없음)



## 6. 경고 및 알람

### 6.1. 상태 메시지

#### 6.1.1. 경고/알람 메시지


경고나 알람은 주파수 변환기 전면의 해당 LED 에 신호를 보내고 표시창에 코드로 표시됩니다.

경고 발생 원인이 해결되기 전까지 경고가 계속 표시되어 있습니다. 특정 조건 하에서 모터가 계속 운전될 수도 있습니다. 경고 메시지가 심각하더라도 반드시 모터를 정지시켜야 하는 것은 아닙니다.

알람이 발생하면 주파수 변환기가 트립됩니다. 알람의 경우 발생 원인을 해결한 다음 리셋하여 운전을 다시 시작해야 합니다.

**다음과 같은 세가지 방법으로 리셋할 수 있습니다:**

1. LCP 제어 패널의 [RESET] 제어 버튼을 이용한 리셋.
2. “리셋” 기능과 디지털 입력을 이용한 리셋.
3. 직렬 통신/선택사양 필드버스를 이용한 리셋.

	<p><b>주의</b> LCP 의 [RESET] 버튼을 이용하여 직접 리셋한 후 [AUTO ON] 버튼을 눌러 모터를 재기동해야 합니다.</p>
--	--

주로 발생 원인이 해결되지 않았거나 알람이 트립 잠김(다음 페이지의 표 또한 참조) 설정되어 있는 경우에 알람을 리셋할 수 없습니다.

트립 잠김 설정되어 있는 알람에는 알람을 리셋하기 전에 주전원 공급 스위치를 차단해야 하는 추가 보호 기능이 설정되어 있습니다. 발생 원인을 해결한 다음 주전원을 다시 공급하면 주파수 변환기에는 더 이상 장애 요인이 없으며 위에서 설명한 바와 같이 리셋할 수 있습니다.

트립 잠김 설정되어 있는 알람은 또한 파라미터 14-20의 자동 리셋 기능을 이용하여 리셋할 수도 있습니다. (경고: 자동 기상 기능이 활성화될 수도 있습니다!)

다음 페이지의 표에 있는 경고 및 알람 코드에 X 표시가 되어 있으면 이는 알람이 발생하기 전에 경고가 발생하였거나 발생된 결함에 대해 경고나 알람이 표시되도록 사용자가 지정할 수 있음을 의미합니다.

예를 들어, 이는 파라미터 1-90 *모터 열 보호*에서 발생할 가능성이 있습니다. 알람 또는 트립 후에 모터는 코스팅 상태가 되고 알람과 경고가 깜박입니다. 문제가 해결되고 나면 주파수 변환기가 리셋될 때까지 알람만 계속 깜박입니다.

번 호	설명	경고	알람/트립	알람/트립 잠김	파라미터 지령
1	10V 낮음	X			
2	외부 지령 결함	(X)	(X)		6-01
3	모터 없음	(X)			1-80
4	공급전원 결상	(X)	(X)	(X)	14-12
5	직류단 전압 높음	X			
6	직류전압 낮음	X			
7	직류단 과전압	X	X		
8	직류단 저전압	X	X		
9	인버터 과부하	X	X		
10	모터 ETR 과열	(X)	(X)		1-90
11	모터 써미스터 과열	(X)	(X)		1-90
12	토오크 한계	X	X		
13	과전류	X	X	X	
14	접지 결함	X	X	X	
15	하드웨어 불일치		X	X	
16	단락		X	X	
17	제어워드 타임아웃	(X)	(X)		8-04
23	내부 팬 결함	X			
24	외부 팬 결함	X			14-53
25	제동 저항 단락	X			
26	제동 저항 과부하	(X)	(X)		2-13
27	제동 초과 단락	X	X		
28	제동 검사	(X)	(X)		2-15
29	전원카드 과열	X	X	X	
30	모터 U 상 결상	(X)	(X)	(X)	4-58
31	모터 V 상 결상	(X)	(X)	(X)	4-58
32	모터 W 상 결상	(X)	(X)	(X)	4-58
33	유입 결함		X	X	
34	필드버스 결함	X	X		
36	공급전원 결함	X	X		
38	내부 결함		X	X	
40	디지털 출력 단자 27 과부하	(X)			5-00, 5-01
41	디지털 출력 단자 29 과부하	(X)			5-00, 5-02
42	디지털 출력 X30/6 과부하	(X)			5-32
42	디지털 출력 X30/7 과부하	(X)			5-33
47	24V 공급 낮음	X	X	X	
48	1.8V 공급 낮음		X	X	
49	속도 한계	X			
50	AMA 교정 결함		X		
51	AMA 검사 $U_{nom}$ 및 $I_{nom}$		X		
52	AMA $I_{nom}$ 낮음		X		
53	AMA 모터 너무 큼		X		
54	AMA 모터 너무 작음		X		
55	AMA 파라미터 범위 이탈		X		
56	사용자에 의한 AMA 간섭		X		
57	AMA 타임아웃		X		
58	AMA 내부 결함	X	X		
59	전류 한계	X			

표 6.1: 알람/경고 코드 목록



번호	설명	경고	알람/트립	알람/트립 잠김	파라미터 지령
61	추적 오류	(X)	(X)		4-30
62	출력 주파수 최대 한계 초과	X			
63	기계식 제동 전류 낮음		(X)		2-20
64	전압 한계	X			
65	제어 카드 과열	X	X	X	
66	방열판 저온	X			
67	흡전 구성 변경		X		
68	안전 정지	(X)	(X) <sup>1)</sup>		5-19
70	잘못된 FC 구성			X	
71	PTC 1 안전 정지	X	X <sup>1)</sup>		5-19
72	실패모터사용			X <sup>1)</sup>	5-19
80	인버터 초기 설정값으로 초기화 완료		X		
90	엔코더 손실	(X)	(X)		17-61
91	아날로그 입력 54 설정 오류			X	S202
100					
-	MCO 305 사용 설명서 참조				
199					
250	새 예비 부품			X	14-23
251	새 유형 코드		X	X	

표 6.2: 알람/경고 코드 목록

(X)는 파라미터에 따라 다름

1) 파라미터 14-20을 통해 알람을 리셋할 수 없음

트립은 알람이 발생했을 때 나타나는 동작입니다. 트립은 모터를 코스팅하며 리셋 버튼을 누르거나 디지털 입력(파라미터 5-1\* [1])을 통해 리셋할 수 있습니다. 알람 발생 원인 이벤트는 인버터를 손상시키거나 위험한 조건을 유발할 수 없습니다. 트립 잠금은 인버터나 연결된 부품에 손상을 줄 가능성이 있는 알람이

발생했을 때 나타나는 동작입니다. 트립 잠금은 전원 ON/OFF 로만 리셋할 수 있습니다.

경고	황색
알람	적색 깜박임
트립 잠김	황색 및 적색

알람 워드 확장형 상태 워드							
비트	십진수	이진수	알람 워드	알람 워드 2	경고 워드	경고 워드 2	확장형 상태 워드
0	00000001	1	제동 검사	서비스트립, 워기/쓰기	제동 검사		가감속
1	00000002	2	전원 카드 온도	서비스트립, (예비)	전원 카드 온도		AMA 구동
2	00000004	4	접지 결함	서비스트립, 유형코드/예비부품	접지 결함		정역기동
3	00000008	8	cc 온도	서비스트립, (예비)	cc 온도		슬로우다운
4	00000010	16	제어 워드 TO	서비스트립, (예비)	제어 워드 TO		캐치업
5	00000020	32	과전류		과전류		피드백 상한
6	00000040	64	토오크 한계		토오크 한계		피드백 하한
7	00000080	128	모터 th.초과		모터 th.초과		과전류
8	00000100	256	모터 ETR 초과		모터 ETR 초과		저전류
9	00000200	512	인버터 과부하		인버터 과부하		주파높음
10	00000400	1024	직류전압 부족		직류전압 부족		주파낮음
11	00000800	2048	직류 과전압		직류 과전압		제동 걸림 양호
12	00001000	4096	단락		직류전압 낮음		최대 제동
13	00002000	8192	유입 결함		직류전압 높음		제동
14	00004000	16384	공급전원 결상		공급전원 결상		속도 범위 초과
15	00008000	32768	AMA 실패		모터 없음		OVC 활성화
16	00010000	65536	외부지령 결함		외부지령 결함		교류 제동
17	00020000	131072	내부 결함	KTY 오류	10V 낮음	KTY 경고	비밀번호 타임아웃
18	00040000	262144	제동 과부하	팬 오류	제동 과부하	팬 경고	비밀번호 보호
19	00080000	524288	U 상 결상	ECB 오류	제동 저항	ECB 경고	
20	00100000	1048576	V 상 결상		제동 IGBT		
21	00200000	2097152	W 상 결상		속도 한계		
22	00400000	4194304	필드버스 결함		필드버스 결함		사용안함
23	00800000	8388608	24V 공급 낮음		24V 공급 낮음		사용안함
24	01000000	16777216	주전원 결함		주전원 결함		사용안함
25	02000000	33554432	1.8V 공급 낮음		전류 한계		사용안함
26	04000000	67108864	제동 저항		저온		사용안함
27	08000000	134217728	제동 IGBT		전압 한계		사용안함
28	10000000	268435456	옵션 변경		엔코더 결함		사용안함
29	20000000	536870912	인버터 초기화 완료		출력 주파수 한계		사용안함
30	40000000	1073741824	안전 정지 (A68)	정지 PTC 1 안전 정지 (A71)	안전 정지 (W68)	PTC 1 안전 정지 (W71)	사용안함
31	80000000	2147483648	기계제동낮음	위험 결함 (A72)	확장형 상태 워드		사용안함

표 6.3: 알람 워드, 경고 워드 및 확장형 상태 워드의 설명

알람 워드, 경고 워드 및 확장형 상태 워드는 직렬 버스통신이나 선택사양인 필드버스를 통해 읽어 진단할 수 있습니다. 파라미터 16-90 - 16-94 또한 참조하십시오.

**경고 1, 10V 낮음:**

제어카드의 단자 50에서 공급되는 10V 전압이 10V 이하일 경우에 발생합니다. 단자 50에서 10V 공급에 과부하가 발생한 경우 과부하 원인을 제거하십시오. 이 단자의 용량은 최대 15mA, 최소 590Ω입니다.

**경고/알람 2, 외부지령 결함:**

단자 53 또는 54의 신호가 파라미터 6-10, 6-12, 6-20 또는 6-22에 설정된 값의 50%보다 낮은 경우에 발생합니다.

**경고/알람 3, 모터 없음:**

주파수 변환기의 출력에 모터가 연결되어 있지 않는 경우에 발생합니다.

**경고/알람 4, 공급전원 결상:**

전원 공급 측에 결상이 발생하거나 주전원 전압의 불균형이 심한 경우에 발생합니다.

이 메시지는 주파수 변환기의 입력 정류기에 결함이 있는 경우에도 표시됩니다.

주파수 변환기의 입력 전압과 입력 전류를 점검하십시오.

**경고 5, 직류 전압 높음:**

매개회로 전압(DC)이 제어 시스템의 과전압 한계 값보다 높은 경우입니다. 아직까지 주파수 변환기의 운전은 가능합니다.

**경고 6, 직류 전압 낮음:**

매개회로 전압(DC)이 제어 시스템의 저전압 한계 값보다 낮은 경우입니다. 아직까지 주파수 변환기의 운전은 가능합니다.



**경고/알람 7, 직류 과전압:**

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

**가능한 해결 방법:**

- 제동 저항을 연결합니다.
- 가감속 시간을 늘립니다.
- 파라미터 2-10의 기능을 활성화하십시오.
- 파라미터 14-26을 증가시킵니다.

알람/경고 한계:		
주파수 변환기:	3 x 380 - 500V [VDC]	3 x 525 - 690V [VDC]
저전압	402	553
저전압 경고	423	585
고전압 경고 (제동 장치 없음 - 제동 장치 있음)	817/828	1084/1109
과전압	855	1130

여기에 표시된 전압은 주파수 변환기의 매개회로 전압이며 허용 오차는 ±5%입니다. 매개회로(직류단) 전압을 1.35로 나누면 해당 주전원 전압을 계산할 수 있습니다.

**경고/알람 8, 직류전압 부족:**

직류단 전압이 “저전압 경고” 한계 이하로 떨어지면(상기 표 참조) 주파수 변환기는 24V 백업 전원이 연결되어 있는지 확인합니다. 24V 백업 전원이 연결되어 있지 않으면 주파수 변환기는 종류에 따라 일정 시간이 경과한 후에 트립됩니다. 공급 전압이 주파수 변환기에 적합한지 확인하려면 *일반 사양* 편을 참조하십시오.

**경고/알람 9, 인버터 과부하:**

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

**경고/알람 10, 모터 ETR 초과:**

전자식 쉘 보호(ETR) 기능이 모터의 과열을 감지한 경우입니다. 파라미터 1-90에서 카운터가 100%에 도달했을 때 주파수 변환기가 경고 또는 알람을 표시하도록 설정할 수 있습니다. 이 결함은 모터를 100% 이상의 과부하 상태에서 장시간 운전한 경우를 의미합니다. 파라미터 1-24가 올바르게 설정되었는지 확인하십시오.

**경고/알람 11, 모터 th.초과:**

썬미스터가 고장이거나 썬미스터 연결 케이블에 이상이 있는 경우입니다. 파라미터 1-90에서 카운터가 100%에 도달했을 때 주파수 변환기가 경고 또는 알람을 표시하도록 설정할 수 있습니다. 썬미스터가 단자 53 또는 54(아날로그 전압 입력)과 단자 50(+ 10V 전압 공급), 또는 단자 18 또는 19(디지털 입력 PNP만 해당)과 단자 50에 올바르게 연결되어 있는지 확인하십시오. 만약 KTY 센서를 사용하는 경우에는 단자 54와 55에 올바르게 연결되었는지 확인하십시오.

**경고/알람 12, 토오크 한계:**

토오크 값이 파라미터 4-16(모터 운전 시) 값보다 크거나 파라미터 4-17(재생 운전 시) 값보다 큰 경우입니다.

**경고/알람 13, 과전류:**

인버터의 피크 전류가 한계(정격 전류의 약 200%)를 초과한 경우입니다. 약 8-12초간 경고가 발생한 후, 주파수 변환기가 트립되고 알람이 발생합니다. 주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 모터 축이 잘 회전되는지 그리고 모터 용량이 주파수 변환기 용량에 적합한지를 확인하십시오. 확장형 기계식 제동 장치 제어를 선택하면 외부에서 트립을 리셋할 수 있습니다.

**알람 14, 접지 결함:**

주파수 변환기와 모터 사이의 케이블이나 모터 자체의 출력 위상에서 접지 쪽으로 누전이 발생한 경우입니다. 주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 접지 결함의 원인을 제거하십시오.

**알람 15, H/W 불안전:**

장착된 옵션(하드웨어 또는 소프트웨어)이 현재 제어보드에 의해 처리되지 않습니다.

**알람 16, 단락:**

모터 자체나 모터 단자에 단락이 발생한 경우입니다. 주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 단락 원인을 제거하십시오.

**경고/알람 17, 제어 워드 TO:**

주파수 변환기의 통신이 끊긴 경우입니다. 이 경고는 파라미터 8-04가 *꺼짐*이 아닌 다른 값으로 설정되어 있는 경우에만 발생합니다. 파라미터 8-04가 *정지*와 *트립*으로 설정되면 주파수 변환기는 우선 경고를 발생시키고 모터를 감속시키다가 최종적으로 알람과 함께 트립됩니다. 파라미터 8-03 *제어워드 타임아웃* 시간을 증가시킬 수 있습니다.

**경고 23, 내부 팬:**

팬이 구동 중인지와 장착되었는지 여부를 검사하는 추가 보호 기능입니다. 팬 경고는 파라미터 14-53 *팬 모니터*에서 비활성화할 수 있습니다([0] 사용안함으로 설정).

**경고 24, 외부 팬:**

팬이 구동 중인지와 장착되었는지 여부를 검사하는 추가 보호 기능입니다. 팬 경고는 파라미터 14-53 *팬 모니터*에서 비활성화할 수 있습니다([0] 사용안함으로 설정).

**경고 25, 제동 저항:**

운전 중에 제동 저항을 계속 감시하는데, 만약 제동 저항이 단락되면 제동 기능이 정지되고 경고가 발생합니다. 주파수 변환기는 계속 작동하지만 제동 기능은 작동하지 않습니다. 주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 제동 저항을 교체하십시오 (파라미터 2-15 *제동 검사* 참조).

**알람/경고 26, 제동 과부하:**

제동 저항에 전달된 동력은 제동 저항의 저항값(파라미터 2-11)과 매개회로 전압에 따라 마지막 120초 동안의 평균값을 계산하여 백분율로 나타냅니다. 소모된 제동 동력이 90% 이상일 때 경고가 발생합니다. 파라미터 2-13에서 *트립* [2]를 선택한 경우에는 소모된 제동 동력이 100% 이상일 때 주파수 변환기가 트립되고 이 알람이 발생합니다.

**알람/경고 27, 제동 IGBT:**

운전 중에 제동 트랜지스터를 계속 감시하는데, 만약 제동 트랜지스터가 단락되면 제동 기능이 정지되고 경고가 발생합니다. 주파수 변환기는 계속 작동하지만 제동 트랜지스터가 단락되었으므로 전원이 차단된 상태에서도 제동 저항에 실제 동력이 인가됩니다. 주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 제동 저항 결함의 원인을 제거하십시오. 이 알람 / 경고는 제동 저항 과열 시에도 발생할 수 있습니다. 단자 104 ~ 106을 제동 저항으로 사용할 수 있습니다. Klixon 입력은 제동 저항 온도 스위치 편을 참조하십시오.



경고: 제동 트랜지스터가 단락되면 제동 저항에 실제 동력이 인가될 위험이 있습니다.

**알람/경고 28, 제동 검사:**

제동 저항 결함: 제동 저항 연결이 끊어졌거나 작동하지 않는 경우입니다.

**알람 29, 전원카드 온도:**

외함이 IP 20 또는 IP 21/Type 1 인 경우에는 방열판의 정지 온도가  $95^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$  입니다. 방열판의 온도가  $70^{\circ}\text{C} \pm 5^{\circ}\text{C}$  이하로 떨어질 때까지 온도 결함이 리셋되지 않습니다.

**결함의 원인은 다음과 같습니다.**

- 주위 온도가 너무 높은 경우
- 모터 케이블의 길이가 너무 긴 경우

**알람 30, U 상 결상:**

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 U 상이 결상입니다.

주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 모터 U 상을 점검하십시오.

**알람 31, V 상 결상:**

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 V 상이 결상입니다.

주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 모터 V 상을 점검하십시오.

**알람 32, W 상 결상:**

주파수 변환기와 모터 사이의 모터 W 상이 결상입니다.

주파수 변환기의 전원을 차단한 다음 모터 W 상을 점검하십시오.

**알람 33, 유입 결함:**

단시간 내에 너무 잦은 전원 인가가 발생했습니다. 1분 당 전원 인가 허용 횟수는 *일반사양* 장을 참조하십시오.

**경고/알람 34, 필드버스 결함:**

통신 옵션 카드의 필드버스가 작동하지 않습니다.

**경고/알람 36, 공급전원 결함:**

이 경고/알람은 주파수 변환기에 공급되는 전압에 손실이 있고 파라미터 14-10이 꺼짐으로 설정되어 있지 않은 경우에만 발생합니다. 가능한 해결 방법: 주파수 변환기의 퓨즈를 확인하십시오.

**알람 38, 내부 결함:**

이 알람이 발생하면 덴포스에 문의해야 할 수도 있습니다. 대표적인 알람 메시지:

- 0 직렬 포트를 초기화할 수 없습니다. 심각한 하드웨어 결함.
- 256 전원 EEPROM 데이터가 손실되었거나 너무 오래된 데이터입니다.
- 512 제어보드 EEPROM 데이터가 손실되었거나 너무 오래된 데이터입니다.
- 513 EEPROM 데이터를 읽는 도중에 통신 시간이 초과되었습니다.
- 514 EEPROM 데이터를 읽는 도중에 통신 시간이 초과되었습니다.
- 515 어플리케이션 제어에서 EEPROM 데이터를 인식할 수 없습니다.
- 516 쓰기 명령이 진행 중이므로 EEPROM에 쓸 수 없습니다.
- 517 쓰기 명령이 시간 초과되었습니다.
- 518 EEPROM에 오류가 있습니다.
- 519 EEPROM 1024 - 1279에 바코드 데이터가 없거나 잘못되어 CAN 텔레그램을 전송할 수 없습니다. (1027은 하드웨어 오류일 가능성이 있습니다.)
- 1281 디지털 신호 프로세서 플래시가 시간 초과되었습니다.
- 1282 전원 마이크로 프로세서 소프트웨어 버전이 일치하지 않습니다.
- 1283 전원 EEPROM 데이터 버전이 일치하지 않습니다.
- 1284 디지털 신호 프로세서 소프트웨어 버전을 읽을 수 없습니다.
- 1299 슬롯 A의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
- 1300 슬롯 B의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
- 1301 슬롯 C0의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
- 1302 슬롯 C1의 옵션 소프트웨어 버전이 너무 낮습니다.
- 1315 슬롯 A의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.
- 1316 슬롯 B의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.
- 1317 슬롯 C0의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.
- 1318 슬롯 C1의 옵션 소프트웨어는 지원되지 않는 소프트웨어입니다.

- 1536 어플리케이션 제어에서 예외가 등록되었습니다. 디버그 정보가 LCP에 기록되었습니다.
- 1792 DSP 위치독이 활성화되었습니다. 전원 부분 데이터를 디버깅하는 중입니다. 모터 제어 데이터가 올바르게 전송되지 않았습니다.
- 2049 전원 데이터가 다시 시작되었습니다.
- 2315 전원 장치의 소프트웨어 버전이 없습니다.
- 2816 제어 보드 모듈 스택이 넘칩니다.
- 2817 스케줄러 작업이 느립니다.
- 2818 작업이 빠릅니다.
- 2819 파라미터가 스레드 처리되었습니다.
- 2820 LCP 스택이 넘칩니다.
- 2821 직렬 포트가 넘칩니다.
- 2822 USB 포트가 넘칩니다.
- 3072 파라미터 값이 한계를 벗어났습니다. 초기화를 실행하십시오. 알람을 야기한 파라미터 번호: 3072에서 코드만큼 빼십시오. 예, 오류 코드 3238: 3238-3072 = 166이 한계를 벗어났습니다.
- 5123 슬롯 A의 옵션: 하드웨어가 제어보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
- 5124 슬롯 B의 옵션: 하드웨어가 제어보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
- 5125 슬롯 C0의 옵션: 하드웨어가 제어보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
- 5126 슬롯 C1의 옵션: 하드웨어가 제어보드 하드웨어와 호환되지 않습니다.
- 5376 남은 메모리가 없습니다.
- 623
- 1

- 경고 40, 과부하 T27:**  
단자 27에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리하십시오. 파라미터 5-00과 5-01을 확인하십시오.
- 경고 41, 과부하 T29:**  
단자 29에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리하십시오. 파라미터 5-00과 5-02를 확인하십시오.
- 경고 42, 과부하 X30/6:**  
X30/6에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리하십시오. 파라미터 5-32을 확인하십시오.

**경고 42, 과부하 X30/7:**

X30/7 에 연결된 부하를 확인하거나 단락된 연결부를 분리하십시오. 파라미터 5-33을 확인하십시오.

**경고 47, 24V 공급 낮음:**

외부 24V DC 백업 전원 공급이 과부하 상태인 경우에 발생하며 그 이외의 경우에는 덴포스에 문의하여 주십시오.

**경고 48, 1.8V 공급 낮음:**

덴포스에 문의하여 주십시오.

**경고 49, 속도 한계:**

속도가 파라미터 4-11과 4-13에서 설정한 범위를 벗어났습니다.

**알람 50, AMA 교정:**

덴포스에 문의하여 주십시오.

**알람 51, AMA Unom,Inom:**

모터 전압, 모터 전류 및 모터 출력이 잘못 설정된 경우입니다. 설정 내용을 확인하십시오.

**알람 52, AMA Inom 낮음:**

모터 전류가 너무 낮은 경우입니다. 설정 내용을 확인하십시오.

**알람 53, AMA 모터 큼:**

주파수 변환기에 연결된 모터가 AMA 를 실행하기에 용량이 너무 큰 경우입니다.

**알람 54, AMA 모터 작음:**

주파수 변환기에 연결된 모터가 AMA 를 실행하기에 용량이 너무 큰 경우입니다.

**알람 55, AMAp.초과:**

모터의 해당 파라미터 값이 허용 범위를 초과한 경우입니다.

**알람 56, AMA 간섭:**

사용자에 의해 AMA 가 중단된 경우입니다.

**알람 57, AMA 타임아웃:**

AMA 가 완성될 때까지 AMA 를 계속해서 재시도하십시오. 이 때, AMA 를 반복해서 계속 시도하면 모터에 열이 발생하여 저항 Rs 와 Rr 의 값이 증가될 수 있습니다. 하지만, 대부분의 경우 이는 중요한 사항이 아닙니다.

**알람 58, AMA 내부 결함:**

덴포스에 문의하여 주십시오.

**경고 59, 전류 한계:**

덴포스에 문의하여 주십시오.

**경고 61, 엔코더 손실:**

덴포스에 문의하여 주십시오.

**경고 62, 출력주파한계:**

출력 주파수가 파라미터 4-19에 설정된 값보다 높은 경우입니다.

**알람 63, 기계제동낮음:**

실제 모터 전류가 “기동 지연” 시간 창의 “제동 해제” 전류를 초과하지 않은 경우입니다.

**경고 64, 전압 한계:**

부하와 속도를 모두 만족시키려면 실제 직류 단 전압보다 높은 모터 전압이 필요합니다.

**경고/알람/트립 65, cc 온도:**

제어카드 과열: 제어카드의 정지 온도는 80°C 입니다.

**경고 66, 저온:**

방열판 온도가 0°C 인 경우입니다. 이는 온도 센서가 손상되어 팬 속도가 최대치까지 증가하고 전원부나 제어카드의 온도가 매우 높아졌음을 의미합니다.

**알람 67, 옵션 변경:**

마지막으로 전원을 차단한 다음에 하나 이상의 옵션이 추가되었거나 제거된 경우입니다.

**알람 68, 안전 정지:**

안전 정지가 활성화된 경우입니다. 정상 운전으로 전환하려면, 단자 37에 24V DC 를 공급한 다음, 버스통신, 디지털 입/출력 또는 [RESET] 키를 통해 리셋 신호를 보내야 합니다. 안전 정지 기능을 올바르게 안전하게 사용하려면 설계 지침서의 관련 정보 및 지침을 준수하십시오.

**알람 70, 잘못된 FC 구성:**

제어보드와 전원보드 간의 실제 구성이 잘못된 경우입니다.

**알람 80, dr 초기화완료:**

파라미터 설정이 수동(직접) 리셋 이후 초기 설정으로 초기화되었습니다.

**알람 91, 아날로그 입력 54 설정 오류:**

KTY 센서를 아날로그 입력 단자 54에 연결할 때는 S202 스위치를 반드시 꺼짐(전압 입력)으로 설정해야 합니다.

**알람 250, 새 예비 부품:**

전원 또는 스위치 모드 전원 공급장치가 교체되었습니다. 주파수 변환기 유형 코드는 반드시 EEPROM 에 저장되어야 합니다. 본체의 라벨에 따라 파라미터 14-23에서 알맞은 유형 코드를 선택하십시오. ‘EEPROM 에 저장’을 선택해야만 완료됩니다.

**알람 251, 새 유형 코드:**

주파수 변환기에 새 유형 코드가 할당되었습니다.

## 인덱스

### 1

1 가속 시간	78
1 감속 시간	78

### 2

24 V Dc 백업	3
24v 외부 Dc 공급 설치	47

### A

Ama	66
-----	----

### D

Devicenet	3
-----------	---

### E

Eleb 릴레이	52
Etr	127

### I

It 주전원	53
--------	----

### K

Kty 센서	127
--------	-----

### L

Lcp	71
Lcp 101	72
Lcp 102	71
Led	71, 72

### M

Mct 10	3
--------	---

### R

Rfi 스위치	53
Rittal 외함 설치	35

### S

S201, S202 및 S801 스위치	65
-----------------------	----

### U

U1 비준수	58
--------	----

### 가

가변 저항 지령	62
가변 저항을 통한 전압 지령	62
가속/감속	62

### 경

경고	123
----	-----

### 고

고정자 누설 리액턴스	76
-------------	----

<b>공</b>	
공간	20
<b>그</b>	
그래픽 표시창	71
<b>기</b>	
기계식 제동 장치 제어	68
기계적인 설치	19
기동/정지	61
기호	4
<b>냉</b>	
냉각	28
<b>누</b>	
누설 전류	8
<b>단</b>	
단자 위치	22, 24
단자의 토크	53
<b>덕</b>	
덕트 냉각 키트	34
덕트 키트 발주 번호	29
덕트를 이용한 냉각	29
<b>뒷</b>	
뒷면을 이용한 냉각	29
<b>드</b>	
드립 쉴드(drip Shield) 설치	34
<b>들</b>	
들어 올리기	13
<b>디</b>	
디지털 입력:	107
디지털 출력	109
<b>릴</b>	
릴레이 출력	110
<b>매</b>	
매개변수	126
<b>명</b>	
명관	66
명관 데이터	66
<b>모</b>	
모터 과부하 보호	8
모터 명관	66
모터 보호	111



모터 열 보호	69
모터 전류	75
모터 전압	75
모터 전압, 1-22	75
모터 정격 회전수, 1-25	75
모터 주파수	75
모터 출력	75, 107
모터 케이블	54
모터의 병렬 연결	68
<b>바</b>	
바닥에 설치	31
<b>발</b>	
발주	34
<b>배</b>	
배선	48
배선 여유 공간	22
<b>벽</b>	
벽에 설치 - Ip21 (nema 1) 및 Ip54 (nema 12) 유닛	30
<b>보</b>	
보호	56
보호 기능	111
<b>부</b>	
부하 공유	55
<b>사</b>	
사인파 필터	49
<b>상</b>	
상태 메시지	71
<b>설</b>	
설치 장소에 대한 계획	12
<b>수</b>	
수리 작업	8
<b>숫</b>	
숫자 표시창	72
<b>스</b>	
스위칭 주파수:	49
<b>아</b>	
아날로그 입력	108
아날로그 출력	109
<b>안</b>	
안전 부문 3(en 954-1)	10
안전 정지	9
안전 정지 설치	10

안전 지침	8
<b>알</b>	
알람 메시지	123
<b>약</b>	
약어	5
<b>언</b>	
언어	74
언어 패키지 1	74
언어 패키지 2	74
언어 패키지 3	74
언어 패키지 4	74
<b>외</b>	
외부 팬 공급	56
외부조건	111
외형 치수표	14, 18
<b>의</b>	
의도하지 않은 기동	8
<b>인</b>	
인증	4
<b>일</b>	
일반 경고	8
일반 고려 사항	20
<b>자</b>	
자동 모터 최적화 (ama)	66, 76
<b>잔</b>	
잔류 전류 장치	8
<b>전</b>	
전기적인 설치	59, 63
전압 범위	107
전원 연결	48
<b>접</b>	
접지	52
접지 누설 전류	8
<b>정</b>	
정격 출력	19
정지 부문 0(en 60204-1)	10
<b>제</b>	
제동 장치 제어	127
제동 저항 온도 스위치	59
제동 케이블	54
제어 단자	59
제어 단자 덮개	59
제어 단자의 입력 극성	64
제어 케이블	63, 64

제어 케이블 배선	47
제어 특성	110
제어카드 성능	110
제어카드, +10v Dc 출력	109
제어카드, 24v Dc 출력	109
제어카드, Rs 485 직렬 통신	110
제어카드, Usb 직렬 통신	110
제품 사양	112

## 주

주 리액턴스	76
주전원 공급 (L1, L2, L3)	107
주전원 연결	56
주파수 변환기 제품 확인	12

## 직

직렬 통신	110
직류	126

## 차

차폐/보호	64
차폐된 케이블	54

## 초

초기 설정	78
-------	----

## 최

최대 지령	77
최소 지령	77

## 출

출력 정보 (u, V, W)	107
-----------------	-----

## 케

케이블 길이 및 단면적	110
케이블 길이 및 단면적:	49
케이블 위치	23
케이블 차폐:	48

## 키

키트 내용물	35
--------	----

## 토

토오크	53
토오크 특성	107

## 통

통신 옵션	128
통풍	28

## 필

필스 기동/정지	61
필스/엔코더 입력	109

## 페

페테스탈 설치	44
페테스탈(받침대) 설치	31

<b>폐</b>	
폐기물 처리 지침	7
<b>포</b>	
포장을 풀기	12
<b>퓨</b>	
퓨즈	48, 56
<b>프</b>	
프리미엄버스	3
<b>필</b>	
필드버스 연결	47
필요한 공구	44
<b>현</b>	
현장 제어 패널	72